

DCS 500 B 晶闸管变流器
直流传动系统
25-5150A
参数表

软件版本：21.233
图：S21V2_0

目录

页码

概述.....	4
DCS 500 参数.....	5
DCS 500 信号.....	7
组 1: 模拟输入.....	8
组 2: 模拟输出.....	12
组 3: 制动控制.....	14
组 4: 电流调节器.....	15
组 5: 变流器和电机.....	18
组 6: 数据记录器.....	23
组 8: 数字输出.....	25
组 9: 传动逻辑.....	27
组 10: EMF 控制.....	30
组 11: 故障及报警.....	33
组 12: 维护.....	36
组 13: 电机 1 磁场.....	39
组 14: 电机 1 保护.....	42
组 15: 电机 2 磁场.....	43
组 16: 电机 2 保护.....	45
组 17: 积分器.....	46
组 18: 给定链.....	48
组 19: 给定源.....	49
组 20: 速度调节器.....	52
组 21: 速度测量.....	54
组 22: 速度监测.....	55
组 23: 转矩及电流限幅.....	57
组 24: 转矩给定链.....	60
组 25: FB 执行功能.....	61
组 26: 功能模块组 1.....	62
组 27: 功能模块组 2.....	62
组 28: 功能模块组 3.....	62
组 29: 功能模块组 4.....	62
组 30: 功能模块组 5.....	62
组 31: 功能模块组 6.....	62
组 32: 功能模块组 7.....	62
组 33: 功能模块组 8.....	62
组 34: 功能模块组 9.....	62
组 36: 12-脉波运行控制.....	63
组 37: 卷曲参数.....	66
组 38: 卷曲功能模块.....	66
组 39: 功能模块 10.....	66
组 40: 现场总线.....	67
组 101: 模拟输入.....	74
组 103: 制动控制.....	78
组 104: 电流控制.....	79
组 105: 变流器和电机.....	80
组 106: 数据记录器.....	82
组 107: 数字输入.....	83
组 109: 传动逻辑.....	86
组 110: EMF 控制 L.....	88
组 111: 故障及报警.....	89
组 112: 维护.....	93

组 113: 电机 1 磁场	98
组 114: 电机 1 保护	99
组 115: 电机 2 磁场	100
组 116: 电机 2 保护	101
组 117: 积分器	102
组 118: 给定链	103
组 119: 给定源	104
组 120: 速度调节器	105
组 121: 速度测量	106
组 122: 速度监测	107
组 123: 转矩及电流限幅	108
组 124: 转矩给定链	109
组 125: 任务及常数	110
组 126: 功能模块	113
组 127: 功能模块 2	113
组 128: 功能模块 3	113
组 129: 功能模块 4	113
组 130: 功能模块 5	113
组 135: DDCTool	114
组 136: 12-脉波运行	115
组 138: 卷曲功能模块	118
组 139: 功能模块 10	118

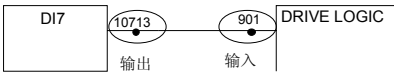
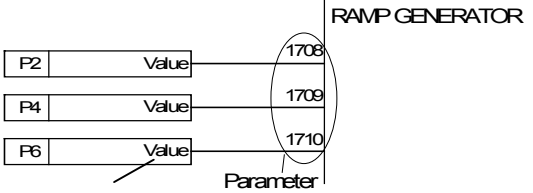
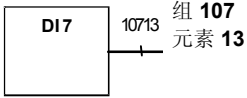
概述

完整的软件由相连的功能模块组成。每一个单独的功能模块可以连接组成能实现全部功能的辅助功能模块。

所有功能模块可以再分为两类：

- 常用功能模块，此类功能模块经常使用，将在本手册中说明。
- 特殊功能模块，此类功能模块虽然在软件中作为标准特性给出，但当有特殊要求时必须专门激活。包括：有 2 或 4 路输入的“与”门，有 2 或 4 路输入的“或”门，有 2 或 4 路输入的加法器、乘法器、除法等；或闭环控制功能，如积分器，PI 调节器，D-T1 元素等。

所有的功能模块都带有标着数字的输入输出线。这些输入输出线同样可以分为两类：

<p>设计连接的输入</p>  <p>按如下步骤更改不同功能模块间的连接：</p> <ul style="list-style-type: none"> • 首先选择输入， • 然后连至输出。 <p>所有首端和末端上标有一个点的连接线都可以被更改。</p>	<p>设置数值的参数 (例如斜坡上升时间/斜坡下降时间，控制器给定，参考值等)</p>  <p>缺省设置</p>
<p>按如下步骤选择输入/参数：</p> <ul style="list-style-type: none"> • 忽略最右边两个数字；余下的数字表示所要选择的功能组 • 最右边两个数字表示元素号  <p>可以用控制盘 CDP312 来选择，用（双箭头）来选择 组，（单箭头）来选择元素，或者用 PC 程序 CMT/DCS500B.</p>	

DCS 500 的参数

DCS/DCF 500B 的参数包含两种类型（参数和输入）并被分成了若干不同的参数组。同一组的参数/输入属于控制程序的同一功能部分，在一个参数组中的最大参数号是 99。

（在本手册中术语“参数”包括参数和输入）

每一个参数的描述方式相同，如下表所示：

索引	数据类型	换算系数	最大值	最小值	缺省值	单位
名称	功能模块（标准功能模块）的参数 (S11/16)。					
解释	与在控制盘上看到的格式相同。					
参数	此参数所属的功能模块；行尾给出了标准程序图（见 系统描述 最后附图）中此参数所在的页码。某些参数在新版软件中首次提到。					
解释	详细描述					
索引	参数的索引包括组号和元素号。最后两位数是元素号，它前面的为组号： 101 => 参数组 = 1, 元素 = 01 1404 => 参数组 = 14, 元素 = 04。					
数据类型	以短码的形式表示： FB_I: 功能模块的输入管脚 FB_P: 功能模块的参数 P: 参数 I2 16 位带符号的整数 E2 选择参数 PB 压缩的布尔值 B 布尔值 U2 16 位不带符号的整数 C4 与功能模块的输出或一些参数/信号相联。					

换算系数 本页中换算系数以符号或常数的形式表示。符号及其换算系数在下表中列出。

换算系数 (=100%)	计算：内部值 到 物理值	换算系数用于（引用）
0.001	内部值* 0.001 [unit]	----
0.01	内部值* 0.01 [unit]	5.03, 10.18 及其它
0.1	内部值* 0.1 [unit]	4.14, 17.08 及其它
1	内部值* 1 [unit]	1.08, 2.02 及其它
MCURR (⇔ 4095)	内部值* 5.02 [A] / 4095	4.02; 14.06; 电机电流 A
FCURR (⇔ 4095)	内部值* 5.04 [A] / 4095	13.01, 13.05; 励磁电流 A
VOLT (⇔ 4095)	内部值* 5.07 [V] / 4095	13.11, 15.08; 电压 V
SPEED (⇔ 20000)	内部值* 21.03 [RPM] / 20.000	1.02, 17.01; 电机转速 RPM
CCURR (⇔ 4095)	内部值* 105.09[A] / 4095	4.09, 3604; 变流器电流 A
TORQ (⇔ 4000)	内部值* 100.0 [%] / 4000	4.01, 13.19; 电机转矩 %
CURR (⇔ 4095)	内部值* 100 [%] / 4095	10.13; 电流 以%表示
FLUX (⇔ 4095)	内部值* 100 [%] / 4095	10.02, 10.09; 磁通 以%表示
EMF (⇔ 3786)	内部值* 100 [%] / 3786	10.03, 10.11; 电机 emf %
BI (逻辑输入)	不等于 0 0	= TRUE = FALSE
B0 (逻辑输出)	-1 0	= TRUE = FALSE

最大值 HL = 上限；以内部值的形式给出
最小值 LL = 下限；
缺省值 以内部值的形式给出
单位 不论最大值、最小值或缺省值乘以换算系数，然后带上单位后才可得到物理值

举例： 定义电机标称电压的参数如下表示：

U_MOTN_V						
SETTINGS 功能模块的参数。						(S2/16 S21.232 修改)
电机 1 的标称电压，单位伏特。（更高上限于 S21.232）						
501	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1800	LL: 0	D: 0	U: V

名称 U_MOTN_V
参数 可在 SETTINGS 功能模块中找到，在标准程序图的 2/16 页，该参数在软件版本 S21.232 中被修改过，并保留了新功能。
解释 详细描述
索引 组 = 5, 元素 = 01
数据类型 FB_P: 功能模块的参数
 I2 16 位带符号整数
换算系数 = 1
最大值 1800
最小值 0
缺省值 0（对于类型 C1, C2, C3: 由变流器自动设定）
单位 = 伏特；例如：HL (= 1800) * SC (= 1) = 1800V

DCS 500 的信号

DCS/DCF500B 的信号被分成了若干不同的信号。同一组的信号属于控制程序的同一功能部分，在一个信号组中的最大参数号是 99。

每一个信号的描述方式相同，如下表所示：

名称 功能模块（标准功能模块）的信号 (S11/16). 解释						
索引	数据类型	换算系数	最大值	最小值	缺省值	单位

名称	与在控制盘上看到的格式相同。
信号	此信号所属的功能模块；行尾给出了标准程序图（见 系统描述 最后附图）中此信号所在的页码。某些信号在新版软件中首次提到。
解释	详细描述
索引	信号的索引包括组号和元素号。最后两位数是元素号，它前面的为组号： 10101 => 参数组 = 101, 元素 = 01 11401 => 参数组 = 114, 元素 = 01。
数据类型	以短码的形式表示： FB_0: 功能模块的输出管脚 S: 信号 I2 16 位带符号的整数 E2 选择参数 PB 压缩的布尔值 B 布尔值 U2 16 位不带符号的整数
换算系数	见前表
最大值	以内部值的形式给出，用户可以更改。
Minimum	以内部值的形式给出，用户可以更改。
缺省值	不用于信号
单位	给出参数的单位

举例，给出电机实际电压的信号如下表示：

U_ARM_ACT SETTINGS 功能模块的信号. (S2/16) 电机的实际电压。 换算给予信号 U_NET_DC_NOM						
10505	FB_0: I2	SC: VOLT	HL: -	LL: -	D: -	U: V

名称	与在控制盘上看到的格式相同。
信号	可以在 SETTINGS 功能模块中找到，在标准程序图的 2/16 页
解释	详细描述
索引	组 = 5, 元素 = 01
数据类型	FB_0: 功能模块的输出管脚 I2 16 位带符号整数
换算系数	=VOLT
最大值	无
最小值	无
缺省值	无
单位	=伏特;

组 1:模拟输入 ANALOG INPUTS

AITAC_CONV_MODE AITAC-功能模块的参数。 (S4/16) 输入信号类型的选择如下: 0 = DISABLE 本通道没有使用 1 = +/-10V OR +/-20 mA -10...+10V IOB3 -20...+20mA IOB3: 跳线 S1:1-2 联接 2 = 4...20 mA 4...20mA IOB3: 跳线 S1:1-2 联接 3 = TACHO VOLT. +/-10V 90...270V IOB1, CON-2: X3:1-4: 30...90V IOB1, CON-2: X3:2-4: 0...30V IOB1, CON-2: X3:3-4:						
101	FB_P: E2	SC: -	HL: 3	LL: 0	D: 0	U: -
AITAC_HIGH_VALUE AITAC-功能模块的参数。 (S4/16). 该值与输入信号的上限相对应 (+10V/20mA)						
102	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 32767	LL: -32768	D: 30000	U: rpm
AITAC_LOW_VALUE AITAC-功能模块的参数。 (S4/16). 该值与输入信号的下限相对应 (-10V/0mA/4mA)						
103	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 32767	LL: -32768	D: -30000	U: rpm
AI1_CONV_MODE AI1-功能模块的参数。 (S4/16). 输入信号类型的选择如下: 0 = DISABLE, 本通道没有使用 1 = +/-10V OR +/-20 mA -10...+10V IOB1, IOB3, CON-2 -20...+20mA IOB1, CON-2: X3:5-6 之间电阻为 500 欧 IOB3: 跳线 S1:3-4 联接 2 = 4...20 mA 4...20mA IOB1, CON-2: X3:5-6 之间电阻为 500 欧 IOB3: 跳线 S1:3-4 联接						
104	FB_P: E2	SC: -	HL: 2	LL: 0	D: 1	U: -
AI1_HIGH_VALUE AI1-功能模块的参数。 (S4/16). 该值与输入信号的上限相对应 (+10V/20mA)						
105	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 32767	LL: -32768	D: 20000	U: rpm
AI1_LOW_VALUE AI1-功能模块的参数。 (S4/16). 该值与输入信号的下限相对应 (-10V/0mA/4mA)						
106	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 32767	LL: -32768	D: -20000	U: rpm

AI2_CONV_MODE						
AI2-功能模块的参数。						(S6/16).
输入信号类型的选择如下:						
0 = DISABLE		本通道没有使用				
1 = +/-10V +/-20 mA		-10...+10V IOB1, CON-2, IOB3				
		-20...+20mA IOB1, CON-2: X3:7-8 之间电阻为 500 欧				
		IOB3: S1:5-6 联接				
2 = 4...20 mA		4 ... 20mA IOB1, CON-2: X3:7-8 之间电阻为 500 欧				
		IOB3: S1:5-6 联接				
3 = 1 x PT100		IOB3: S5:3-4 + S2:1-2, 3-4, 5-6, 7-8				
4 = 2 x PT100		IOB3: S5:3-4 + gain = 1				
5 = 3 x PT100		IOB3: S5:3-4 + gain = 1				
6 = PTC, BOARD IOB3		IOB3: S5:1-2 + gain = 1				
7 = PTC, BOARD IOB1		IOB1, CON-2: S1: 23-24 (+10V source)				
107	FB_P: E2	SC: -	HL: 7	LL: 0	D: 0	U: -
AI2_HIGH_VALUE						
AI2-功能模块的参数。						(S6/16).
该值与输入信号的上限相对应 (+10V/20mA)						
108	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: -32768	D: 2000	U: -
AI2_LOW_VALUE						
AI2-功能模块的参数。						(S6/16).
该值与输入信号的下限相对应 (-10V/0mA/4mA)						
109	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: -32768	D: -2000	U: -
AI3_CONV_MODE						
AI3-功能模块的参数。						(S11/16).
输入信号类型的选择如下:						
0 = DISABLE		本通道没有使用				
1 = +/-10V or +/-20 mA		-10...+10V IOB1, IOB3, CON-2				
		-20...+20mA IOB1, CON-2: X3:9-10 之间电阻为 500 欧				
		IOB3: S1:7-8 联接				
2 = 4...20 mA		4 ... 20mA IOB1, CON-2: X3:9-10 之间电阻为 500 欧				
		IOB3: S1:7-8 联接				
3 = 1 x PT100		IOB3: S5:3-4, +S3:1-2, 3-4, 5-6, 7-8 conn.				
4 = 2 x PT100		IOB3: S5:3-4 + gain = 1				
5 = 3 x PT100		IOB3: S5:3-4 + gain = 1				
6 = PTC, BOARD IOB3		IOB3: S5:1-2 + gain = 1				
110	FB_P: E2	SC: -	HL: 6	LL: 0	D: 0	U: -
AI3_HIGH_VALUE						
AI3-功能模块的参数。						(S11/16).
该值与输入信号的上限相对应 (+10V/20mA)						
111	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: -32768	D: 2000	U: -
AI3_LOW_VALUE						
AI3-功能模块的参数。						(S11/16).
该值与输入信号的下限相对应 (-10V/0mA/4mA)						
112	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: -32768	D: -2000	U: -

AI4_CONV_MODE						
AI4-功能模块的参数。						(S11/16)
输入信号类型的选择如下:						
0 = DISABLE		本通道没有使用				
1 = +/-10V or +/-20 mA		-10...+10V	IOB1, CON-2			
			IOB3: S1:11-12, 13-14 不联接			
		-20...+20mA	IOB1, CON-2: X4:1-2 之间电阻为 500 欧			
			IOB3: S1:9-10 联接			
			S1:11-12, 13-14 不联接			
2 = 4...20 mA		4...20mA	IOB1, CON-2: X4:1-2 之间电阻为 500 欧			
			IOB3: S1:9-10 联接			
			S1:11-12, 13-14 不联接			
3 = EARTH FAULT MON.			IOB3: S1:9-10 不联接			
			S1:11-12, 13-14 联接			
			接线: X3:11, 12			
113	FB_P: E2	SC: -	HL: 3	LL: 0	D: 0	U: -
AI4_HIGH_VALUE						
AI4-功能模块的参数。						(S11/16)
该值与输入信号的上限相对应(+10V/20mA)						
114	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: -32768	D: 2000	U: -
AI4_LOW_VALUE						
AI4-功能模块的参数。						(S11/16)
该值与输入信号的下限相对应(-10V/0mA/4mA)						
115	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: -32768	D: -2000	U: -
AI5_CONV_MODE						
AI5-功能模块的参数。						(S11/16)
输入信号类型的选择如下:						
0 = DISABLE		本通道没有使用				
1 = +/-10V or +/-20 mA		-10...+10V	SDCS-IOE-1			
			SDCS-IOE-1: S1: 3-4 联接			
		-20...+20mA	SDCS-IOE-1: S1: 3-4 联接			
2 = 4...20 mA		4...20mA	SDCS-IOE-1: S1: 3-4 联接			
116	FB_P: E2	SC: -	HL: 2	LL: 0	D: 0	U: -
AI5_HIGH_VALUE						
AI5-功能模块的参数。						(S11/16)
该值与输入信号的上限相对应(+10V/20mA)						
117	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: -32768	D: 2000	U: -
AI5_LOW_VALUE						
AI5-功能模块的参数。						(S11/16)
该值与输入信号的下限相对应(-10V/0mA/4mA)						
118	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: -32768	D: -2000	U: -

AI6_CONV_MODE						
AI6-功能模块的参数。						(S11/16)
输入信号类型的选择如下:						
0 = DISABLE		本通道没有使用				
1 = +/-10V or +/-20 mA		-10...+10V	SDCS-IOE-1			
		-20...+20mA	SDCS-IOE-1: S2: 3-4 联接			
2 = 4...20 mA		4 ... 20mA	SDCS-IOE-1: S2: 3-4 联接			
119	FB_P: E2	SC: -	HL: 2	LL: 0	D: 0	U: -
AI6_HIGH_VALUE						
AI6-功能模块的参数。						(S11/16)
该值与输入信号的上限相对应(+10V/20mA)						
120	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: -32768	D: 2000	U: -
AI6_LOW_VALUE						
AI6-功能模块的参数。						(S11/16)
该值与输入信号的下限相对应(-10V/0mA/4mA)						
121	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: -32768	D: -2000	U: -

组 2: 模拟输出 ANALOG OUTPUTS

A01. [IN]						
A01 功能模块的输入 IN。 与 A01 需要的信号相联。						(S5/16) .
201	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 12102	U: -
A01_NOMINAL_V						
A01-功能模块的参数。 输出电压与选择信号的标称值对应。						(S5/16) .
202	FB_P: I2	SC: 1	HL: 10000	LL: 0	D: 10000	U: mV
A01_OFFSET_V						
A01-功能模块的参数。 输出电压的偏移电压。						(S5/16) .
203	FB_P: I2	SC: 1	HL: 10000	LL: -10000	D: 0	U: mV
A01_NOMINAL_VAL						
A01-功能模块的参数。 与 IN-输入相联的信号的标称值。						(S5/16) .
204	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 20000	U: -
A02. [IN]						
A02 功能模块的输入 IN。 与 A02 需要的信号相联。						(S2/16)
205	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 10505	U: -
A02_NOMINAL_V						
A02-功能模块的参数。 输出电压与选择信号的标称值对应。						(S2/16)
206	FB_P: I2	SC: 1	HL: 10000	LL: 0	D: 5000	U: mV
A02_OFFSET_V						
A02-功能模块的参数。 输出电压的偏移电压。						(S2/16)
207	FB_P: I2	SC: 1	HL: 10000	LL: -10000	D: 0	U: mV
A02_NOMINAL_VAL						
A02-功能模块的参数。 与 IN-输入相联的信号的标称值。						(S2/16)
208	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 4095	U: -
DATASET2. [IN1]						
DATASET2-功能模块的输入 IN。 DATASET 2 用于将数据从传动装置传送到现场总线适配器。 当一种现场通讯模式连接到 DCS 500 时可以传送名为 DATASET2. [IN1]...[IN3] 的三个字的电报到现场总线适配器。 DATASET2. [IN1] 指向电报第一个字的地址。						S12/16)
209	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
DATASET2. [IN2]						
DATASET2-功能模块的输入 IN。 DATASET2. [IN2] 指向电报第二个字的地址。						(S12/16)
210	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -

DATASET2. [IN3]						
DATASET2-功能模块的输入 IN。						(S12/16)
DATASET2. [IN3] DATASET2. [IN2] 指向电报第三个字的地址。						
211	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
DATASET4. [IN1]						
DATASET4-功能模块的输入 IN。						(S12/16)
DATASET 4 用于将数据从传动装置传送到现场总线适配器。						
当一种现场通讯模式连接到 DCS 500 时可以传送名为 DATASET4. [IN1]...[IN3] 的三个字的电报到现场总线适配器。						
DATASET4. [IN1] 指向电报第一个字的地址。						
212	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
DATASET4. [IN2]						
DATASET4-功能模块的输入 IN。						(S12/16)
DATASET4. [IN2]指向电报第二个字的地址。						
213	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
DATASET4. [IN3]						
DATASET4-功能模块的输入 IN。						(S12/16)
DATASET4. [IN3]指向电报第二个字的地址。						
214	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -

组 3: 制动控制 BRAKE CONTROL

[HOLD_REF]						
BRAKE CONTROL-功能模块的输入。 传动装置在 START_DELAY 或 STOP_DELAY 期间运行时使用的保持转矩						(S10/16)
301	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
[BR_RELEASE]						
BRAKE CONTROL-功能模块的输入。 机械制动的释放命令。						(S10/16)
302	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10715	U: -
[MIN_SP_IND]						
BRAKE CONTROL-功能模块的输入。 指示实际速度低于速度最小极限。						(S10/16)
303	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 12201	U: -
[ACT_BRAKE]						
BRAKE CONTROL-功能模块的输入。 来自制动器的应答信号。此输入指向它所连接的信号。内部连接逻辑等级如下: 0 = (制动器闭合) <> = (制动器打开). 如果没有使用应答信号,就要设置[ACT_BRAKE]=0,要不然就将其联接到数字输入或其它功能模块上.当使用 LIFT_BRAKE (10304) 输出打开制动器时, [ACT_BRAKE]必须在 5 秒之内指示出 OPEN-状态,如果不是,传动装置将跳闸。						(S10/16)
304	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
START_DELAY						
BRAKE CONTROL-功能模块的参数。 给出开机命令后,速度给定在 START_DELAY 的时间过后给出。						(S10/16)
305	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: ms
STOP_DELAY						
BRAKE CONTROL-功能模块的参数。 给出停机命令后,在 STOP_DELAY 定义的时间过后,封锁电流调节器。						(S10/16)
306	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: ms
HOLD_TORQ						
BRAKE CONTROL-功能模块的参数。 当未联接[HOLD_REF]时,传动装置在 START_DELAY 或 STOP_DELAY 期间运行时的转矩给定,						(S10/16)
307	FB_P: I2	SC: TORQ	HL: 16000	LL: -16000	D: 0	U: %
EMESTOP_BRAKE						
BRAKE CONTROL-功能模块的参数。 在急停状态下选择机械制动的功能: 0 = DISABLE (速度为零时制动有效) 1 = ENABLE (制动立即有效).						(S10/16)
308	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -

组 4: 电流调节器 CURRENT CONTROL

[TORQ_REF]						
CURRENT CONTROL-功能模块的输入。						(S7/16)
401	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 12402	U: -
[CURR_REF]						
CURRENT CONTROL-功能模块的输入。						(S7/16)
根据 REF_TYPE_SEL-参数的值决定使用电流给定还是转矩给定。						
402	FB_I: C4	SC:MCURR	HL: 19999	LL: 0	D: 12526	U: -
[CURR_STEP]						
CURRENT CONTROL-功能模块的输入。						(S7/16)
附加在主给定上的电流或转矩给定。						
403	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 12527	U: -
[BLOCK]						
CURRENT CONTROL-功能模块 的输入。						(S7/16)
电流调节器的封锁命令.。调节器将尽快降低电枢电流为零。						
404	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
REF_TYPE_SEL						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。						(S7/16)
主给定的选择器:						
0 = TORQ_REF						
1 = CURR_REF						
405	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -
ARM_CURR_REF_SLOPE						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。						(S7/16)
电流给定的最大斜率(di/dt)。 给出在 3.3ms(60Hz 电源: 2.7ms)内给定的最大变化率。						
406	FB_P: I2	SC:MCURR	HL: 4100	LL: 0	D: 1366	U: A
ARM_CURR_PI_KP						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。						(S7/16)
PI 型电流调节器的比例增益:						
输出 = ARM_CURR_PI_KP * 偏差 / 256。						
407	FB_P: I2	SC: -	HL: 2977	LL: 3	D: 300	U: -
ARM_CURR_PI_KI						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。						(S7/16)
PI 型电流调节器的时间常数:						
时间常数 = $16384 * 3.33 / \text{ARM_CURR_PI_KI}$ (50 Hz 电源)						
时间常数 = $16384 * 2.77 / \text{ARM_CURR_PI_KI}$ (60 Hz 电源)。						
408	FB_P: I2	SC: -	HL: 31968	LL: 0	D: 3200	U: -
ARM_CONT_CURR_LIM						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。						(S7/16)
电流从不连续变化到连续变化的对应点的电流值。由电流调节器的自动调节或手动调节设定。						
409	FB_P: I2	SC: CCURR	HL: 4100	LL: 0	D: 2050	U: A

ARM_L						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。 (S7/16)						
电枢电路的相关感抗。由电流调节器的自动调节或手动调节设定。						
ARM_L = L_A [mH] * I_CONV_A * 245 / (U_SUPPLY * 3.33) (50 Hz 电源)						
L_A [mH] * I_CONV_A * 245 / (U_SUPPLY * 2.77) (60 Hz 电源)。						
410	FB_P: I2	SC: -	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -
ARM_R						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。 (S7/16)						
电枢电路的相关阻抗。由电流调节器的自动调节或手动调节设定。						
ARM_R = 22444 * R_A [ohm] * I_CONV_A / U_SUPPLY。						
411	FB_P: I2	SC: -	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -
ARM_ALPHA_LIM_MAX						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。 (S7/16)						
最大触发角, 单位度。						
412	FB_P: I2	SC: 1	HL: 165	LL: 0	D: 150	U: -
ARM_ALPHA_LIM_MIN						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。 (S7/16)						
最小触发角, 单位度。						
413	FB_P: I2	SC: 1	HL: 165	LL: 0	D: 15	U: -
DXN						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。 (S7/16)						
附加换向裕量, 与电枢电流成正比。						
414	FB_P: I2	SC: 0.1	HL: 150	LL: 0	D: 0	U: %
[ARM_CURR_LIM_P]						
CURRENT CONTROL-功能模块 的输入。 (S7/16)						
电流调节器的正限幅。						
415	FB_I: C4	SC:MCURR	HL: 19999	LL: 0	D: 12307	U: -
[ARM_CURR_LIM_N]						
CURRENT CONTROL-功能模块 的输入。 (S7/16)						
电流调节器的负限幅。						
416	FB_I: C4	SC:MCURR	HL: 19999	LL: 0	D: 12308	U: -
ARM_CURR_CLAMP						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。 (S7/16)						
如 ARM_CURR_ACT < ARM_CURR_CLAMP 则 ARM_CURR_ACT (10502) = 0.						
417	FB_P: I2	SC: CCURR	HL: 40	LL: 0	D: 40	U: A
CURRENT_RISE_MAX						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。 (S7/16 S21.232)						
连续电流波动的电流测量值可能会与实际值不同。此设定用于电流上升监控功能。						
418	FB_P: I2	SC:MCURR	HL: 32767	LL: 0	D: 32767	U: A
ZERO_CUR_DETECT						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。 (S7/16 S21.232)						
用于激活基于可选电路板 SDCS-CZD-1 的零电流检测功能的选择器。此电路板用于晶闸管关断电压。						
0 = 禁止 (使用 SDCS-CON-x 上的内部零电流检测)						
1 = 允许 (使用可选电路板 SDCS-CZD-1)						
419	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -

CUR_RIPPLE_MONIT						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。 (S7/16 S21.232)						
电流波动监测功能的选择器:						
0 = METHOD 1 加报警信息						
1 = METHOD 1 加错误信息						
2 = METHOD 2 加报警信息 (推荐使用于 DCF 500B)						
3 = METHOD 2 加错误信息 (推荐使用于 DCF 500B)						
420	FB_P: E2	SC: -	HL: 3	LL: 0	D: 0	U: -
CUR_RIPPLE_LIM						
CURRENT CONTROL-功能模块的参数。 (S7/16 S21.232)						
电流波动监测功能的极限值。基于所选的不同电流波动的比较方式, 必须小于差值以避免报警或错误信息。如果选择了 METHOD 2, 将本参数值设为高于 ARM_CURR_REF_SLOPE 的值, 否则将总会有指示信息显示。						
421	FB_P: I2	SC: 0.1	HL: 1500	LL: 0	D: 7	U: %

组 5: 变流器和电机 CONVERTER AND MOTOR

U_MOTN_V						
SETTINGS-功能模块的参数。 (S2/16 S21.232 修改)						
电机的标称电压, 单位伏特。(S21.232 中有更高上限)						
501	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1800	LL: 0	D: 0	U: V
I_MOTN_A						
SETTINGS-功能模块的参数。 (S2/16)						
对于 6 脉波模块为电机的标称电流, 单位安培。						
对于 12 脉波模块为电机的标称电流的一半! 单位安培						
注意: 当本参数值改变时, 所有控制盘上或 CMT/DCS 500 中以 [A] 为单位的电机电流参数和信号值都将改变:						
ARM_CURR_REF_SLP, CURRENT_RISE_MAX, MODEL1.CURR,						
MODEL2.CURR, ARM_CURR_LIM_P, ARM_CURR_LIM_N,						
MAX_CURR_LIM_N1-5, ARM_CURR_REF, ARM_CURR_ACT,						
REF_DCF, CURR_LIM_P, CURR_LIM_N,						
Arm. Curr. Slave, Arm. CURR. Both, Curr. -Ref. 1,						
Curr. -Ref. 2.						
502	FB_P: I2	SC: 1	HL: 10000	LL: 0	D: 0	U: A
I_MOT1_FIELDN_A						
SETTINGS-功能模块的参数。 (S2/16 S21.232 修改)						
电机 1 励磁电流的标称值, 单位 0.01 安培。 (S21.232 中有更低下限)						
注意: 当本参数值改变时, 所有控制盘上或 CMT/DCS 500 中以 [A] 为单位的电机 1 的励磁电流参数和信号值都将改变:						
F1_CURR_GT_MIN_L, F1_OVERCURR_L, F1_RED. REF,						
OPTI. REF_MIN_L, REV. REV_HYST,						
F1_CURR_REF, F1_CURR_ACT.						
503	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 16380	LL: 0	D: 30	U: A
I_MOT2_FIELDN_A						
SETTINGS-功能模块的参数。 (S2/16 S21.232 修改)						
T 电机 1 励磁电流的标称值, 单位 0.01 安培。 (S21.232 中有更低上限)						
注意: 当本参数值改变时, 所有控制盘上或 CMT/DCS 500 中以 [A] 为单位的电机 2 的励磁电流参数和信号值都将改变:						
F2_CURR_GT_MIN_L, F2_OVERCURR_L, F2_RED. REF,						
F2_CURR_REF, F2_CURR_ACT.						
504	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 16380	LL: 0	D: 30	U: A

FEXC_SEL						
SETTINGS-功能模块的参数。				(S2/16)		
选择励磁单元的类型或选择来自原有其它类型的励磁单元的应答信号型式:						
0 = NO FIELD EXCITER						
1 = DIODE FIELD EXC.						
2 = FEX2 OR FEX3			硬件: 在节点 1 只有一个励磁单元 (见技术数据); 软件: MOTOR1_FIELD (10ms 更新时间)			
3 = FEX3 FOR MOTOR2			硬件: 在节点 1 只有一个励磁单元(无 SDCS-FEX-2); 软件: MOTOR2_FIELD (100ms 更新时间)			
4 = FEX2/3 + MOT2=FEX3			硬件: 可能为 2 和 3; 软件: MOTOR1 + 2_FIELD			
5 = FIELD ACK VIA DI			软件: MOTOR1_FIELD			
6 = FIELD ACK VIA AI			软件: MOTOR1_FIELD			
505	FB_P: E2	SC: -	HL: 6	LL: 0	D: 0	U: -
PHASE_SEQ_CW						
SETTINGS-功能模块的参数。				(S2/16)		
变流器电源的相序。						
如果测量的相序与本参数不匹配, 则会产生故障 F38"Phase sequence fault"(相序错误)。						
1 = R-T-S						
2 = R-S-T						
506	FB_P: E2	SC: -	HL: 2	LL: 1	D: 2	U: -
U_SUPPLY						
SETTINGS-功能模块的参数。				(S2/16 S21.232 修改)		
变流器电源电压标称值。						
(S21.232 中有更高上限)						
507	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1400	LL: 0	D: 0	U: V
U_NET_MIN1						
CONVERTER_PROTECTION-功能模块的参数。				(S9/16)		
电源欠压监测值的上限, 单位%。如果电源电压低于该极限, 变流器封锁。如果在通过参数 PWR_DOWN_TIME, 510 定义的 时间内, 电网电压没有返回到高于 U_NET_MIN1 的值, 则会产 生欠压故障。						
508	FB_P: I2	SC: 1	HL: 130	LL: 0	D: 80	U: %
U_NET_MIN2						
CONVERTER_PROTECTION-功能模块的参数。				(S9/16)		
电源欠压监测值的下限, 单位%。如果电源电压低于该极限, 传动装置立即跳闸。						
509	FB_P: I2	SC: 1	HL: 130	LL: 0	D: 60	U: %
PWR_DOWN_TIME						
CONVERTER_PROTECTION-功能模块的参数。				(S9/16)		
在该时间内, 电源电压必须返回到高于 U_NET_MIN1 的值, 否则会产生欠压故障 跳闸。						
510	FB_P: I2	SC: 1	HL: 5000	LL: 0	D: 5000	U: ms
ARM_OVERVOLT_LEV						
CONVERTER_PROTECTION-功能模块的参数。				(S9/16)		
电枢过压跳闸值, 以电枢标称电压的 % 表示。						
511	FB_P: I2	SC: 1	HL: 150	LL: 20	D: 110	U: %
ARM_OVERCURR_LEV						
CONVERTER_PROTECTION-功能模块的参数。				(S9/16)		
电枢过流跳闸值, 以变流器标称电流的 % 表示。						
512	FB_P: I2	SC: 1	HL: 230	LL: 20	D: 230	U: %

EMF_FILT_TC						
SETTINGS-功能模块的参数。 在EMF调节器前的计算的EMF滤波时间常数。						(S2/16)
513	FB_P: I2	SC: 1	HL: 10000	LL: 0	D: 10	U: ms
EARTH_CURR_SEL						
CONVERTER_PROTECTION-功能模块的参数。 接地故障监测的选择器:						(S9/16)
0 = 禁止 1 = 允许						
514	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -
EARTH_FLT_LEV						
CONVERTER_PROTECTION-功能模块的参数。 接地故障电流跳闸值, 单位安培。						(S9/16)
515	FB_P: I2	SC: 1	HL: 20	LL: 0	D: 4	U: A
EARTH_FLT_DLY						
CONVERTER_PROTECTION-功能模块的参数。 接地故障功能启动后的延时时间。						(S9/16)
516	FB_P: I2	SC: 1	HL: 10000	LL: 0	D: 10	U: ms
SET_I_CONV_A						
SETTINGS-功能模块的参数。 变流器的标称电流。						(S2/16)
注意: 该参数将覆盖由类型编码电阻定义的变流器的标称电流!						
0 = 使用类型编码电阻 > 0 = 使用本参数值						
517	FB_P: I2	SC: 1	HL: 10000	LL: 0	D: 0	U: A
SET_U_CONV_V						
SETTINGS-功能模块的参数。 变流器的标称电压。						(S2/16)
注意: 该参数将覆盖由类型编码电阻定义的变流器的标称电压!						
0 = 使用类型编码电阻 > 0 = 使用本参数值						
518	FB_P: I2	SC: 1	HL: 2000	LL: 0	D: 0	U: V
SET_MAX_BR_TEMP						
SETTINGS-功能模块的参数。 变流器散热器温度监测的跳闸值。						(S2/16)
注意: 该参数将覆盖由类型编码电阻定义的变流器的最大桥组电阻!						
0 = 使用类型编码电阻 > 0 = 使用本参数值						
519	FB_P: I2	SC: 1	HL: 150	LL: 0	D: 0	U: C

SET_CONV_TYPE						
SETTINGS-功能模块的参数。 变流器型号						(S2/16)
注意: 该参数将覆盖由类型编码电阻定义的变流器的型号!						
0: (使用类型编码电阻)						
1: (C1 类型的变流器)						
2: (C2 类型的变流器)						
3: (C3 类型的变流器)						
4: (C4 类型的变流器)						
520	FB_P: I2	SC: 1	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -
SET_QUADR_TYPE						
SETTINGS-功能模块的参数。 变流器的象限类型						(S2/16)
注意: 该参数将覆盖由类型编码电阻定义的变流器的型号!						
0: (使用类型编码电阻)						
1: (单象限类型变流器 DCx 501)						
4: (四象限类型变流器 DCx 502)						
521	FB_P: I2	SC: 1	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -
LANGUAGE						
SETTINGS-功能模块的参数。 选择控制盘及 CMT 所使用文字的语言。						(S2/16)
0 = ENGLISH 英语						
1 = GERMAN 德语						
2 = ITALIAN 意大利语						
3 = SPANISH 西班牙语						
4 = FRENCH 法语						
522	FB_P: E2	SC: -	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -
CURR_ACT_FILT_TC						
SETTINGS-功能模块的参数。 用于计算 CONV_CURR_ACT(10501) 和 ARM_CURR_ACT(10502) 的滤波时间常数。						(S2/16)
523	FB_P: I2	SC: 1	HL: 100	LL: 0	D: 0	U: ms
PLL_CONTROL						
SETTINGS-功能模块的参数。 网络由 PLL 软件系统复制。如果网络频率或相序改变与 PLL 比较, 则 PLL 系统必须被更正。 更正值有本参数设置。						(S2/16 S21.230)
524	FB_P: I2	SC: 1	HL: 6	LL: 1	D: 4	U: -
UNI_FILT_TC						
SETTINGS-功能模块的参数。 用于平滑前馈控制的滤波时间常数, 基于线电压。线电压变化值由此延时时间补偿。						(S2/16 S21.232)
525	FB_P: I2	SC: 1.0	HL: 10000	LL: 0	D: 10	U: ms
OFFSET_UDC						
SETTINGS-功能模块的参数。 在 SPEED_MEASUREMENT 功能模块中速度控制 EMF 信号的计算值可由本参数偏置。						(S2/16 S21.232)
526	FB_P: I2	SC: 1.0	HL: 81	LL: -80	D: 0	U: -

CONV_TEMP_DELAY						
CONVERTER_PROTECTION 功能模块的参数。 (S2/16 S21.232)						
如果使用了可选电路板 PW 1002, 变流器功率部分过温保护功能模块的延迟由本参数设置。这个电路板可以与 DCP 类型的变流器或 DCR 一起使用。缺省设置时延迟关闭。如果此值 > 0 F03 则 A105 被激活且 F04 被禁止。						
527	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 10000	LL: 0	D: 0	U: s
PLL_DEV_LIM						
SETTINGS-功能模块的参数。 (S2/16 S21.232)						
在变流器在高度过载或较差网络时两个连续的线电压周期可能会不同。在这种情况下会产生错误信息“not in synchronism”(不同步)。本参数设置了 F31 的极限值。						
528	FB_P: I2	SC: 1.0	HL: 2048	LL: 612	D: 1024	U: -

组 6: 数据记录器 DATA LOGGER

DLOG. [IN1]						
DATA_LOGGER-功能模块的输入。 选择通道 1 测量的信号。						(S14/16)
601	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 12102	U: -
DLOG. [IN2]						
DATA_LOGGER-功能模块的输入。 选择通道 2 测量的信号。						(S14/16)
602	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 10501	U: -
DLOG. [IN3]						
DATA_LOGGER-功能模块的输入。 选择通道 3 测量的信号。						(S14/16)
603	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 10505	U: -
DLOG. [IN4]						
DATA_LOGGER-功能模块的输入。 选择通道 4 测量的信号。						(S14/16)
604	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 10504	U: -
DLOG. [IN5]						
DATA_LOGGER-功能模块的输入。 选择通道 5 测量的信号。						(S14/16)
605	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 11302	U: -
DLOG. [IN6]						
DATA_LOGGER-功能模块的输入。 选择通道 6 测量的信号。						(S14/16)
606	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 10401	U: -
DLOG. TRIGG_COND						
DATA_LOGGER-功能模块的参数。 选择数据记录器触发的条件:						(S14/16)
0 = EXTERNAL 外部						
1 = FAULT or EXT 故障或外部						
2 = DIFFERENCE 差值						
3 = MAX 最大值						
4 = MIN 最小值						
607	FB_P: E2	SC: -	HL: 4	LL: 0	D: 1	U: -
DLOG. TRIGG_VALUE						
DATA_LOGGER-功能模块的参数。 DLOG. TRIGG_COND 被设置为 DIFFERENCE, MAX or MIN 条件下使用的给定值。						(S14/16)
608	FB_P: I2	SC: -	HL: 32767	LL: -32768	D: 20000	U: -
DLOG. TRIGG_DELAY						
DATA_LOGGER-功能模块的参数。 在触发时刻后采样的个数。 数据记录器的长度为每个通道 1000 个的采样数。						(S14/16)
609	FB_P: I2	SC: -	HL: 1000	LL: 0	D: 200	U: -

DLOG. SAMPL_INT						
DATA_LOGGER-功能模块的参数。 决定每个通道的采样间隔。						(S14/16)
610	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1000	LL: 1	D: 3	U: ms
DLOG. TRIG						
DATA_LOGGER-功能模块的输入。 选择触发数据记录器的信号。						(S14/16)
611	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
DLOG. STOP						
DATA_LOGGER-功能模块的输入。 选择终止数据记录器的信号。						(S14/16)
612	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
DLOG. RESTART						
DATA_LOGGER-功能模块的输入。 选择复位数据记录器的信号。						(S14/16)
613	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -

组 8: 数字输出 DIGITAL OUTPUTS

D01. [IN] D01-功能模块的输入。 (S3/16) 正向输入。						
801	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10908	U: -
D01. [INV_IN] D01-功能模块的输入。 (S3/16) 反向输入。						
802	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
D02. [IN] D02-功能模块的输入。 (S3/16) 正向输入。						
803	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10909	U: -
D02. [INV_IN] D02-功能模块的输入。 (S3/16) 反向输入。						
804	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
D03. [IN] D03-功能模块的输入。 (S3/16) 正向输入。						
805	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10910	U: -
D03. [INV_IN] D03-功能模块的输入。 (S3/16) 反向输入。						
806	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
D04. [IN] D04-功能模块的输入。 (S3/16) 正向输入。						
807	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10902	U: -
D04. [INV_IN] D04-功能模块的输入。 (S3/16) 反向输入。						
808	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
D05. [IN] D05-功能模块的输入。 (S3/16) 正向输入。						
809	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10903	U: -
D05. [INV_IN] D05-功能模块的输入。 (S3/16) 反向输入。						
810	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
D06. [IN] D06-功能模块的输入。 (S3/16) 正向输入。						
811	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -

D06. [INV_IN]						
D06-功能模块的输入。 反向输入。						(S3/16)
812	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
D07. [IN]						
D07-功能模块的输入。 正向输入。						(S3/16)
813	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
D07. [INV_IN]						
D07-功能模块的输入。 反向输入。						(S3/16)
814	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
D08. [IN]						
D08-功能模块的输入。 正向输入。						(S3/16)
815	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10910	U: -
D08. [INV_IN]						
D08-功能模块的输入。 反向输入。						(S3/16)
816	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -

组 9: 传动逻辑 DRIVE LOGIC

[ON/OFF]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 主接触器的控制。						(S3/16)
901	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10713	U: -
[RUN1]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 三个运行 (RUN) 指令之一。所有的运行指令都将解除传动装置调节器的封锁。						(S3/16)
902	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10715	U: -
[RUN2]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 三个运行 (RUN) 指令之一。所有的运行指令都将解除传动装置调节器的封锁。						(S3/16)
903	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 11902	U: -
[RUN3]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 三个运行 (RUN) 指令之一。所有的运行指令都将解除传动装置调节器的封锁。						(S3/16)
904	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
[COAST_STOP]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 自由停车指令。该指令使传动装置停机,电机惯性停车。						(S3/16)
905	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
[EME_STOP]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 急停指令。本指令使传动装置按参数 EME_STOP_MODE(917) 定义的方式停机。						(S3/16)
906	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10709	U: -
[RESET]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 复位指令。如果故障记录器没有工作的话,本指令将使所有的故障记录复位。						(S3/16)
907	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10711	U: -
[START_INHIBIT]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 禁止开机指令。本指令将使 ON 或 RUN 指令无效,如果传动装置在给出本指令时正在运行,则 电流将尽快降低为零。如果运行在 12 脉波并联方式请检查信号 LOGIK_F. INHIBIT (13616)。						(S3/16)
908	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
[DISABLE_LOCAL]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 本机控制无效指令。本指令将取消来自控制盘或 CMT 的本机控制方式。						(S3/16)
909	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
[ACK_CONV_FAN]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 来自变频器风机的应答信号。在 FAN_ON (10908)-指令后如果没有来自变频器风机的应答信 号,传动装置将不会启动。						(S3/16)
910	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10701	U: -

[ACK_MOTOR_FAN]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 (S3/16)						
来自电机风机的应答信号。在 FAN_ON (10908)-指令后如果没有来自电机风机的应答信号, 传动装置将不会启动。						
911	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10703	U: -
[ACK_MAIN_CONT]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 (S3/16)						
来自主接触器的应答信号。在 MAIN_CONT_ON(10910)-指令后如果没有来自主接触器的应答信号, 传动装置将不会启动。						
912	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10705	U: -
[MOTOR 2]						
DRIVE LOGIC-功能模块的输入。 (S3/16)						
本信号启动第二套参数设置。 传动装置在存储器中有两套参数设置。选用的参数由本信号决定:						
0 = 第一套参数						
<> 0 = 第二套参数						
913	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
FIELD_HEAT_SEL						
DRIVE LOGIC-功能模块的参数。 (S3/16)						
当传动装置没有运行时选择是否使用磁场加热器:						
0 = DISABLE 禁止						
1 = ENABLE 允许						
914	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -
MAIN_CONT_MODE						
DRIVE LOGIC-功能模块的参数。 (S3/16)						
选择控制主接触器的指令:						
0 = CLOSE WHEN ON + RUN (需要 ON 和 RUN 两个指令)						
1 = CLOSE WHEN ON						
915	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 1	U: -
STOP_MODE						
DRIVE LOGIC-功能模块的参数。 (S3/16)						
当取消运行 RUN 指令时选择停机方式:						
0 = STOP BY RAMP (采用积分停车)						
1 = STOP BY TORQ LIM (按转矩限幅停车)						
2 = STOP BY COASTING (自由停车)						
916	FB_P: E2	SC: -	HL: 2	LL: 0	D: 0	U: -
EME_STOP_MODE						
DRIVE LOGIC-功能模块的参数。 (S3/16)						
选择急停指令有效时的停车方式:						
0 = STOP BY RAMP (采用积分停车)						
1 = STOP BY TORQ LIM (按转矩限幅停车)						
2 = STOP BY COASTING (自由停车)						
3 = STOP BY DYN. BRAKE (采用能耗制动)						
917	FB_P: E2	SC: -	HL: 3	LL: 0	D: 0	U: -

PANEL_DISC_MODE						
DRIVE LOGIC-功能模块的参数。 (S3/16)						
选择在本机控制期间断开控制盘和 CMT 通讯时的工作方式:						
0 = STOP BY RAMP (采用积分停车)						
1 = STOP BY TORQ LIM (按转矩限幅停车)						
2 = STOP BY COASTING (自由停车)						
3 = STOP BY DYN. BRAKE (采用能耗制动)						
4 = CONTINUE REMOTE (变为远程控制)						
918	FB_P: E2	SC: -	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -
PWR_LOSS_MODE						
DRIVE LOGIC-功能模块的参数。 (S3/16)						
选择电网短时停电时传动装置的自动重合闸 功能:						
0 = DISABLE 禁止						
1 = ENABLE 允许						
919	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -
COMFAULT_MODE						
DRIVE LOGIC-功能模块的参数。 (S3/16)						
设置通讯故障发生后传动装置的反映方式。						
选择现场通讯总线故障时, 传动装置的工作状态:						
0 = STOP BY RAMP (采用积分停车)						
1 = STOP BY TORQ LIM (按转矩限幅停车)						
2 = STOP BY COASTING (自由停车)						
3 = NOTHING (无动作)						
920	FB_P: E2	SC: -	HL: 3	LL: 0	D: 0	U: -
COMFAULT_TIMEOUT						
DRIVE LOGIC-功能模块的参数。 (S3/16)						
设置通讯超时时间。						
可以用 20 ms 为一步调整						
0 = 禁止现场总线超时监测 (F60)						
1 = 1 * 20 ms 至						
150 = 150 * 20 ms = 3 sec						
921	FB_P: I2	SC: 20	HL: 150	LL: 0	D: 2	U: ms

组 10: EMF 控制 EMF CONTROL

FIELD_MODE						
EMF CONTROL-功能模块的参数。 选择电机磁场控制的工作模式:						(S8/16)
0 = CONSTANT FIELD	不带磁场反向, 不为 EMF 控制(恒定磁场)的模式					
1 = EMF, NO FIELD REV	不带磁场反向的 EMF 控制					
2 = NO EMF, FIELD REV	带磁场反向, 不为 EMF 控制(恒定磁场)的模式					
3 = EMF+FIELD REV	带磁场反向的 EMF-控制					
4 = NO EMF, OPTITORQUE	不带 EMF 控制的优化转矩控制					
5 = EMF+OPTITORQUE	带有 EMF 控制的优化转矩控制					
1001	FB_P: E2	SC: -	HL: 5	LL: 0	D: 0	U: -
[FLUX_REF]						
EMF CONTROL-功能模块的参数。 磁通给定的一个输入。EMF CONTROL 模块正在使用磁通给定或 EMF 给定。						(S8/16)
1002	FB_I: C4	SC: FLUX	HL: 19999	LL: 0	D: 12512	U: -
[EMF_REF]						
EMF CONTROL-功能模块的输入。 EMF 给定的一个输入。 EMF CONTROL 模块正在使用磁通给定或 EMF 给定。						(S8/16)
1003	FB_I: C4	SC: EMF	HL: 19999	LL: 0	D: 12509	U: -
[FLUX_REF_SEL]						
EMF CONTROL-功能模块的输入。 磁通给定选择的一个输入。本参数即可选择[FLUX_REF]输入也可选择 100%的恒定给定。 0 =内部给定 <>0 = [FLUX_REF] 输入						(S8/16)
1004	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
[EMF_REF_SEL]						
EMF CONTROL-功能模块的输入。 EMF 给定选择的一个输入。本参数即可选择[EMF_REF]输入也可选择 LOCAL_EMF_REF 参数。 0 = LOCAL_EMF_REF 参数 <>0 = [EMF_REF] 输入						(S8/16)
1005	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
LOCAL_EMF_REF						
EMF CONTROL-功能模块。 设置本机 EMF 给定的值。						(S8/16)
1006	FB_P: I2	SC: 1	HL: 150	LL: 0	D: 100	U: %
EMF_KP						
EMF CONTROL-功能模块的参数。 EMF 调节器比例增益。在弱磁点以上, 增益以 1/n 的系数 降低, 以保持过程的增益恒定。 换算:						(S8/16)
150 = 增益为 54%						
277 = 增益为 100%						
1007	FB_P: I2	SC: 1	HL: 999	LL: 1	D: 150	U: -

EMF_KI						
EMF CONTROL-功能模块的参数。 (S8/16)						
EMF 调节器的积分时间常数。 换算： TC = 147200 / EMF_KI;						
1008	FB_P: I2	SC: -	HL: 20000	LL: 0	D: 4905	U: ms
EMF_REG_LIM_P						
EMF CONTROL-功能模块的参数。 (S8/16)						
EMF 调节器输出的正限幅。						
1009	FB_P: I2	SC: FLUX	HL: 4095	LL: 0	D: 410	U: %
EMF_REG_LIM_N						
EMF CONTROL-功能模块的参数。 (S8/16)						
EMF 调节器输出的负限幅。						
1010	FB_P: I2	SC: FLUX	HL: 0	LL: -4095	D: -4095	U: %
EMF_REL_LEV						
EMF CONTROL-功能模块的参数。 (S8/16)						
EMF 调节器的封锁电平。当测量的 EMF 低于此电平时，EMF-调节器封锁。						
1011	FB_P: I2	SC: EMF	HL: 1000	LL: 0	D: 50	U: %
FIELD_WEAK_POINT						
EMF CONTROL-功能模块的参数。 (S8/16)						
磁通给定开始降低时的电机速度。						
1012	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 23000	LL: 4000	D: 20000	U: rpm
FIELD_CONST_1						
EMF CONTROL-功能模块的参数。 (S8/16)						
励磁电流给定，使电机的磁通降低 40%。 (缺省：标称励磁电流的 29%)。						
1013	FB_P: I2	SC: CURR	HL: 4095	LL: 0	D: 1187	U: %
FIELD_CONST_2						
EMF CONTROL-功能模块的参数。 (S8/16)						
励磁电流给定，使电机的磁通降低 70%。 (缺省：标称励磁电流的 53%)。						
1014	FB_P: I2	SC: CURR	HL: 4095	LL: 0	D: 2190	U: %
FIELD_CONST_3						
EMF CONTROL-功能模块的参数。 (S8/16)						
励磁电流给定，使电机的磁通降低 90%。 (缺省：标称励磁电流的 79%)。						
1015	FB_P: I2	SC: CURR	HL: 4095	LL: 0	D: 3255	U: %
GENER. EMF_REF						
EMF CONTROL-功能模块的参数。 (S8/16 S21.232)						
此参数与 LOCAL_EMF_REF 的功能相似。当传动装置运行在再生模式时可设定本机 EMF 给定。当本参数值低于 LOCAL_EMF_REF 的值时本功能被激活。 在本参数值低于 LOCAL_EMF_REF 但 GENER.WEAK_POINT 的值仍然高于 FIELD_WEAK_POINT 时变频器将封锁另一桥组，直到电机电压降至 GENER.WEAK_POINT 所设的值。传动装置自由停车。						
1016	FB_P: I2	SC: 1.0	HL: 160	LL: 0	D: 160	U: %

GENER. WEAK_POINT						
EMF_CONTROL-功能模块的参数。 (S8/16 S21.232)						
此参数与 FIELD_WEAK_POINT 的功能相似。当传动装置运行在再生模式时，本参数设定电机在磁通给定开始降低时的速度。如果低于 FIELD_WEAK_POINT 的值本功能被激活。						
1017	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 23100	LL: 3400	D: 23100	U: rpm
FIELD_WEAK_DELAY						
EMF_CONTROL-功能模块的参数。 (S8/16 S21.233)						
本参数定义延迟时间，当设定了不同的弱磁点（参见 GENER.EMF_REF / GENER.WEAK_POINT）以及传动装置由于速度调节器给定高而经常弱磁启动时用于延迟励磁电流的降低，这个延迟时间将给速度调节器一个“更正”自身并避免反桥的机会。						
1018	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 100	LL: 0	D: 0	U: s

组 11: 故障及报警 FAULTS, ALARMS

USER_EVENT1. [IN]						
EVENT1-功能模块的输入。 使外部的报警或故障记录到故障记录器中。						(S15/16)
1101	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
USER_EVENT1. TYPE						
EVENT1-功能模块的参数。 选择外部事件的类型:						(S15/16)
0 = FAULT:TRIPLELEVEL 1						(主接触器,磁场和风机接触器断开)
1 = FAULT:TRIPLELEVEL 2						(主接触器,磁场接触器断开)
2 = FAULT:TRIPLELEVEL 3						(主接触器断开)
3 = ALARM:						(只有报警指示)
4 = EVENT:						(只记录到故障记录器中)
1102	FB_P: E2	SC: -	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -
USER_EVENT1. TEXT						
EVENT1-功能模块的参数。 本参数显示事件名称: EXT. IND. 1						(S15/16)
1103	FB_P: -	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
USER_EVENT1. DLY						
EVENT1-功能模块的参数。 选择动作延时。 外部事件有效的时间必须长于该延时才能接收到。						(S15/16)
1104	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: s
USER_EVENT2. [IN]						
EVENT2-功能模块的输入。 使外部的报警或故障记录到故障记录器中。						(S15/16)
1105	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
USER_EVENT2. TYPE						
EVENT2-功能模块的参数。 选择外部事件的类型: (参见 USER_EVENT1. TYPE)。						(S15/16)
1106	FB_P: E2	SC: -	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -
USER_EVENT2. TEXT						
EVENT2-功能模块的参数。 本参数显示事件名称: EXT. IND. 2						(S15/16)
1107	FB_P: -	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
USER_EVENT2. DLY						
EVENT2-功能模块的参数。 选择动作延时。 外部事件有效的时间必须长于该延时才能接收到。						(S15/16)
1108	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: s
USER_EVENT3. [IN]						
EVENT3-功能模块的输入。 使外部的报警或故障记录到故障记录器中。						(S15/16)
1109	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -

USER_EVENT3. TYPE						
EVENT3-功能模块的参数。 (S15/16)						
选择外部事件的类型: (参见 USER_EVENT1. TYPE).						
1110	FB_P: E2	SC: -	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -
USER_EVENT3. TEXT						
EVENT3-功能模块的参数。 (S15/16)						
本参数显示事件名称: EXT. IND. 3						
1111	FB_P: -	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
USER_EVENT3. DLY						
EVENT3-功能模块的参数。 (S15/16)						
选择动作延时。 外部事件有效的时间必须长于该延时才能接收到。						
1112	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: s
USER_EVENT4. [IN]						
EVENT4-功能模块的输入。 (S15/16)						
使外部的报警或故障记录到故障记录器中。						
1113	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
USER_EVENT4. TYPE						
EVENT4-功能模块的参数。 (S15/16)						
选择外部事件的类型: (参见 USER_EVENT1. TYPE).						
1114	FB_P: E2	SC: -	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -
USER_EVENT4. TEXT						
EVENT4-功能模块的参数。 (S15/16)						
本参数显示事件名称: EXT. IND. 4						
1115	FB_P: -	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
USER_EVENT4. DLY						
EVENT4-功能模块的参数。 (S15/16)						
选择动作延时。 外部事件有效的时间必须长于该延时才能接收到。						
1116	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: s
USER_EVENT5. [IN]						
EVENT5-功能模块的输入。 (S15/16)						
使外部的报警或故障记录到故障记录器中。						
1117	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
USER_EVENT5. TYPE						
EVENT5-功能模块的参数。 (S15/16)						
选择外部事件的类型: (参见 USER_EVENT1. TYPE).						
1118	FB_P: E2	SC: -	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -
USER_EVENT5. TEXT						
EVENT5-功能模块的参数。 (S15/16)						
本参数显示事件名称: EXT. IND. 5						
1119	FB_P: -	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

USER_EVENT5. DLY						
EVENT5-功能模块的参数。 (S15/16)						
选择动作延时。						
外部事件有效的时间必须长于该延时才能接收到。						
1120	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: s
USER_EVENT6. [IN]						
EVENT6-功能模块的输入。 (S15/16)						
使外部的报警或故障记录到故障记录器中。						
1121	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
USER_EVENT6. TYPE						
EVENT6-功能模块的参数。 (S15/16)						
选择外部事件的类型:						
(参见 USER_EVENT1. TYPE).						
1122	FB_P: E2	SC: -	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -
USER_EVENT6. TEXT						
EVENT6-功能模块的参数。 (S15/16)						
选择外部事件的类型: EXT. IND. 6						
1123	FB_P: -	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
USER_EVENT6. DLY						
EVENT6-功能模块的参数。 (S15/16)						
选择动作延时。						
外部事件有效的时间必须长于该延时才能接收到。						
1124	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: s

组 12: 维护 MAINTENANCE

DRIVEMODE						
MAINTENANCE-功能模块的参数。 (S2/16)						
本参数用于启动传动装置的一些专用功能,例如调节器的自优化等,当传动功能完成后 DRIVEMODE 的值变为 0。如果在传动功能中有错误出现, DRIVEMODE 的值被设为 12。错误的原因可以从信号 COMMIS_STAT (11201) 中看到。						
下面是一些可以使用的传动功能:						
0 = NOT ACTIVATED (没有使用专用的功能)						
1 = CLEAR FAULT LOGG. (清除故障记录器的内容)						
2 = CALC PROGRAM LOAD (计算处理器的负载)						
3 = ARM. AUTOTUNING (电枢电流调节器的自优化)						
4 = ARM. MAN. TUNING (电枢电流调节器的手动优化)						
5 = FEX2/3 AUTOTUNING (第一励磁单元的自优化)						
6 = MOT2 FEXC AUTOTUN (第二励磁单元的自优化)						
7 = FEXC2/3 MAN. TUNIN (第一励磁单元的手动优化)						
8 = MOT2 FEXC MAN. TUN (第二励磁单元的手动优化)						
9 = SPD LOOP MAN. TUN (速度环的手动优化)						
10 = EMF CNTR MAN. TUN (EMF 调节器的手动优化)						
在 PROGRAM_LOAD-功能过程中,显示下面的值:						
11 = WAIT A MOMENT...						
如果自优化失败显示以下内容:						
12 = FAILED, SEE 112-01						
1201	FB_P: E2	SC: -	HL: 10	LL: 0	D: 0	U: -
CMT_DCS500_ADDR						
MAINTENANCE-功能模块的参数。 (S2/16)						
当使用 CMT/DCS500 PC-tool 时,传动装置在通讯链中的结点地址。						
必须断电并重新给电后新设定的值才有效。						
1202	FB_P: I2	SC: -	HL: 250	LL: 1	D: 250	U: -
DRIVE_ID						
MAINTENANCE-功能模块的参数。 (S2/16)						
本参数保留给未来的扩展使用。只要 DCS500B 变流器与 CDP312 控制盘相连本则参数必须保持缺省值。在多传动系统中,给传动装置定义的标识号。						
1203	FB_P: I2	SC: -	HL: 31	LL: 1	D: 1	U: -
POT1_VALUE						
MAINTENANCE-功能模块的参数。 (S2/16)						
用于手动优化功能的恒定测试给定 1。						
1204	FB_P: I2	SC: -	HL: 32767	LL: -32768	D: 1000	U: -
POT2_VALUE						
MAINTENANCE-功能模块的参数。 (S2/16)						
用于手动优化功能的恒定测试给定 2。						
1205	FB_P: I2	SC: -	HL: 32767	LL: -32768	D: 0	U: -

PERIOD_BTW. POT1/2						
MAINTENANCE-功能模块的参数。 手动优化时, 方波发生器的时间周期。						(S2/16)
1206	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 30000	LL: 1	D: 100	U: s
WRITE_ENABLE_KEY						
MAINTENANCE-功能模块的参数。 设置参数存取权。 此为关键码。						(S2/16)
1207	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1000	LL: 1	D: 358	U: -
WRITE_ENABLE_PIN						
MAINTENANCE-功能模块的参数。 设置参数存取权。 此为个性识别码, 仅当 WRITE_ENABLE_KEY 和 WRITE_ENABLE_PIN 相同时参数可以被存取。						(S2/16)
1208	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1000	LL: 1	D: 358	U: -
SELECT_OPER. SYST.						
MAINTENANCE-功能模块的参数。 变流器运行模式选择:						(S2/16)
0 = 6P-SINGLE			(6 脉冲单传动, 缺省设置)			
1 = 12P-MASTER			(12 脉冲主机传动)			
2 = 12P-SLAVE			(12 脉冲从机传动)			
1209	FB_P: E2	SC: -	HL: 2	LL: 0	D: 0	U: -
ACTUAL VALUE 1						
MAINTENANCE-功能模块的输入。 控制盘指示实际值 1。						(S2/16)
1210	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 12103	U: -
ACTUAL VALUE 2						
MAINTENANCE-功能模块的输入。 控制盘指示实际值 2。						(S2/16)
1211	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 10501	U: -
ACTUAL VALUE 3						
MAINTENANCE-功能模块的输入。 控制盘指示实际值 3。						(S2/16)
1212	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 10505	U: -
FIELDBUS NODE ADDR						
MAINTENANCE-功能模块的参数。 如果使用了线场总线适配器 Nxxx-0x 时保留缺省值。 如果必须采用串行连接则按照 AC70 的指导文件设置本参数。						(S2/16)
1213	FB_P: I2	SC: 1	HL: 255	LL: 1	D: 1	U: -
MACRO_SELECT						
MAINTENANCE-功能模块的参数。 选择应用宏:						(S2/16)
0 = NONE			(无应用宏被选择)			
1 = MACRO 1			(应用宏 1 被选择)			
2 = MACRO 2			(应用宏 2 被选择)			
3 = MACRO 3			(应用宏 3 被选择)			
4 = MACRO 4			(现场总线应用宏被选择)			
1214	FB_P: E2	SC: -	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -

DCF MODE						
DCF_FIELDMODE-功能模块的参数。 (S2/16 S21.232)						
当用于大电感负载时选择控制配置为 DCF 模式：						
0 = DISABLE 禁止						
1 = DCF CURR CONTROL 电流调节器适应大电感负载						
2 = STAND ALONE 功能 (1) 过电压保护模块 DCF 506 的脉冲监视						
3 = Reserved 保留						
4 = FEXLINK NODE 1 功能 (2) 通过端子 X16 读取第一励磁单元的脉冲给定/命令						
5 = FEXLINK NODE 2 功能 (2) 通过端子 X16 读取第二励磁单元的脉冲给定/命令						
6 = MG-SET 功能 (2) 通过端子 X16 读取其他励磁单元的脉冲给定/命令						
1215	FB_P: E2	SC: -	HL: 6	LL: 0	D: 0	U: -
DI/OVP						
DCF_FIELDMODE-功能模块的输入。 (S2/16 S21.232)						
示例的连线图对应过压保护模块 DCF506 连接到 SDCS-CON-2 板的数字输入口 2。缺省时，此硬件输入连接到 DCF 磁场模式块的输入。根据不同的硬件连接调整软件内的连接。						
1216	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10703	U: -
OVP_SELECT						
DCF_FIELDMODE-功能模块的参数。 (S2/16 S21.232)						
当过压情况下，过压保护模块 DCF506 已被触发时，选择变流器的响应方式：						
0 = OVP ALARM 显示并封锁电流调节器；当触发信号回零时调节器被释放						
1 = OVP FAULT 指示，强迫电流为 0 并关断						
1217	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -

组 13:电机 1 磁场 MOTOR 1 FIELD

[F1_REF]						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的输入。 电机 1 励磁单元的励磁给定。						(S8/16)
1301	FB_I: C4	SC: FCURR	HL: 19999	LL: 0	D: 11003	U: -
[F1_FORCE_FWD]						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的输入。 强制电机 1 磁场正向的指令。						(S8/16)
1302	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
[F1_FORCE_REV]						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的输入。 强制电机 1 磁场反向的指令。						(S8/16)
1303	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
[F1_ACK]						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的输入。 来自外部励磁系统的模拟或数字应答信号的输入。						(S8/16)
1304	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
F1_CURR_GT_MIN_L						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的参数。 最小励磁电流跳闸极限的监测功能。 当采用弱磁功能时,该极限需设得足够低,以避免在最高速时出现最小励磁故障!						(S8/16)
1305	FB_P: I2	SC: FCURR	HL: 4095	LL: 0	D: 2047	U: A
F1_OVERCURR_L						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的参数。 电机 1 的励磁电流过流极限。 缺省值为标称励磁电流的 115%。						(S8/16)
1306	FB_P: I2	SC: FCURR	HL: 8191	LL: 0	D: 4710	U: A
F1_CURR_TC						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的参数。 实际励磁电流测量时的滤波时间常数。(S21.232 中 HL 较低)						(S8/16)
1307	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 1000	LL: 0	D: 0	U: s
F1_KP						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的参数。 励磁单元中 PI 调节器的比例增益。						(S8/16)
1308	FB_P: I2	SC: -	HL: 4096	LL: 0	D: 1	U: -
F1_KI						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的参数。 励磁单元中 PI 调节器的积分时间常数。						(S8/16)
1309	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 4096	LL: 0	D: 20	U: s
F1_U_AC_DIFF_MAX						
MOTOR_1_FIELD_OPTIONS-功能模块的参数。 续流功能的临界值。 如果励磁单元中两次连续的 AC 电压测量的差值大于该值,则 2 相励磁单元的续流功能开始工作。(S21.232 中 HL 较低)						(S8/16)
1310	FB_P: I2	SC: 1.0	HL: 1000	LL: 0	D: 10	U: %

F1_U_LIM_N						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的参数。 (S8/16)						
励磁单元中电流调节器电压输出的负限幅。 最小输出电压 = -4096。						
1311	FB_P: I2	SC: VOLT	HL: 0	LL: -4096	D: -4096	U: %
F1_U_LIM_P						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的参数。 (S8/16)						
励磁单元中电流调节器电压输出的正限幅。 最大输出电压 = 4096。						
1312	FB_P: I2	SC: VOLT	HL: 4096	LL: 0	D: 4096	U: %
F1_RED_SEL						
MOTOR_1_FIELD -功能模块的参数。 (S8/16)						
允许当 RUN-运行指令无效时可以使用电机磁场的加热功能。 该功能在 RUN-运行指令解除后 10 秒开始起作用。						
0 = DISABLE 禁止						
1 = ENABLE。 允许						
1313	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -
F1_RED_REF						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的参数。 (S8/16)						
加热功能有效时或电机静止时的励磁电流给定。缺省值为标称值的 30%。						
1314	FB_P: I2	SC: FCURR	HL: 4095	LL: 0	D: 1228	U: A
OPTI_REF_GAIN						
MOTOR_1_FIELD_OPTIONS-功能模块的参数。 (S8/16)						
用于 OPTI-TORQUE 功能中当计算励磁电流给定, FIELD1_CUR_REF (11301) 时, 增益因子与转矩给定相乘。 根据转矩给定计算励磁电流给定的公式为: 励磁电流给定 = OPTI_REF_GAIN*转矩给定/98。						
1315	FB_P: I2	SC: 1	HL: 10000	LL: 0	D: 100	U: -
OPTI_REF_MIN_L						
MOTOR_1_FIELD_OPTIONS-功能模块的参数。 (S8/16)						
用于 OPTI-TORQUE 功能中。当通过 FIELD_MODE- (1001) 参数选择 OPTI_TORQUE 功能时的最小励磁值。						
缺省值为标称励磁电流的 15%。参看下一个参数。						
1316	FB_P: I2	SC: FCURR	HL: 4096	LL: 0	D: 614	U: A
OPTI_REF_MIN_TD						
MOTOR_1_FIELD_OPTIONS-功能模块的参数 (S8/16)						
用于 OPTI-TORQUE 功能中。 最小励磁指示的延时时间。当 OPTI_TORQUE 功能有效时或磁场反向时, 励磁给定低于 OPTI_REF_MIN_L 的时间不能长于本参数定义的时间。						
1317	FB_P: I2	SC: 1	HL: 20000	LL: 0	D: 200	U: ms
REV_REV_HYST						
MOTOR_1_FIELD_OPTIONS-功能模块的参数 (S8/16)						
用于磁场反向功能。实际励磁电流比较器的滞环。 在磁场反向期间, 比较器的输出将发出位于 FEX_STATUS(11203)的信号 FIELD1_REV_ACK。 该滞环可以避免由于噪声和励磁电流的失调所带来的对于 FIELD1_REV_ACK 应答的影响。						
1318	FB_P: I2	SC: FCURR	HL: 4095	LL: 0	D: 80	U: A
REV_REF_HYST						
MOTOR_1_FIELD_OPTIONS-功能模块的参数。 (S8/16)						
用于磁场反向功能。 用于在磁场反向期间转矩给定滞后。 在磁场反向前, 转矩给定的绝对值必须大于 REV_REF_HYST 的值。						
1319	FB_P: I2	SC: TORQ	HL: 4000	LL: 0	D: 80	U: %

REV. FLUX_TD						
MOTOR_1_FIELD_OPTIONS-功能模块的参数。 (S8/16)						
在磁场反向期间，励磁电流和电机内部的FLUX不对应的的时间。在此时间过后，位于FEX_STATUS(11203)的应答信号FIELD1_REV_ACK改变状态。						
1320	FB_P: I2	SC: 1	HL: 20000	LL: 0	D: 0	U: ms
F1_CURR_MIN_TD						
MOTOR_1_FIELD_OPTIONS-功能模块的参数。 (S8/16 S21.233)						
本参数定义实际磁场电流低于F1_CURR_GT_MIN_L (1305)限值时无错误信息F39 (NO FIELD ACK 磁场无应答)的允许时间。只要实际励磁电流高于限值，位于FEXC_STATUS (11203)的FIELD1_CURR_MIN_L信号即被激活。						
1321	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 1000	LL: 10	D: 200	U: s

组 14: 电机 1 保护 MOTOR 1 PROTECT.

MOT1. [TEMP_IN]						
MOTOR_1_PROTECTION-功能模块的输入。 (S9/16) 连接温度测量时的输入。						
1401	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
MOT1. TEMP_ALARM_L						
MOTOR_1_PROTECTION-功能模块的参数。 (S9/16) 当测量的温度(PT100)或电阻值(PTC)超出此极限时,电机过热报警。						
1402	FB_P: I2	SC: 1	HL: 4000	LL: -10	D: 0	U: C
MOT1. TEMP_FAULT_L						
MOTOR_1_PROTECTION-功能模块的参数。 (S9/16) 当测量的温度(PT100)或电阻值(PTC)超出此极限时,发生电机过热故障,传动装置跳闸。						
1403	FB_P: I2	SC: 1	HL: 4000	LL: -10	D: 0	U: C
[KLIXON_IN]						
MOTOR_1_PROTECTION-功能模块的输入。 (S9/16) 连接温度报警时的输入。当输入不为零时,传动装置跳闸。						
1404	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
MODEL1. SEL						
MOTOR_1_PROTECTION-功能模块的参数。 (S9/16) 用于激活电机 1 的温度模型。该模型可以根据电机电流和给出的模型参数估算出电机的温度。 0 = DISABLED 禁止 1 = ENABLED。 允许						
1405	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -
MODEL1. CURR						
MOTOR_1_PROTECTION-功能模块的参数。 (S9/16) 热模型的标称电流参数。当电机电流为 MODEL1. CURR 时,在 5 倍的 MODEL1. TC 时间后,热模型的输出将为 100。						
1406	FB_P: I2	SC: MCURR	HL: 10000	LL: 0	D: 4096	U: A
MODEL1. ALARM_L						
MOTOR_1_PROTECTION-功能模块的参数。 (S9/16) 当计算的温度超过此极限时,发生过热报警。						
1407	FB_P: I2	SC: 1	HL: 130	LL: 10	D: 120	U: %
MODEL1. TRIP_L						
MOTOR_1_PROTECTION-功能模块的参数 (S9/16) 当计算的温度超过此极限时,发生电机过热故障,传动装置跳闸。						
1408	FB_P: I2	SC: 1	HL: 130	LL: 10	D: 130	U: %
MODEL1. TC						
MOTOR_1_PROTECTION-功能模块的参数 (S9/16) 热模型的热时间常数。为温度升到标称值 63%的时间。当电机电流为 MODEL1. CURR 时,在 5 倍的 MODEL1. TC 时间后,热模型的输出将为 100。						
1409	FB_P: I2	SC: 1	HL: 5400	LL: 0	D: 240	U: s

组 15: 电机 2 磁场 MOTOR 2 FIELD

[F2_REF]						
MOTOR_2_FIELD-功能模块的输入。 (S8/16) 电机 2 励磁单元的励磁给定。						
1501	FB_I: C4	SC: FCURR	HL: 19999	LL: 0	D: 12512	U: -
F2_CURR_GT_MIN_L						
MOTOR_2_FIELD-功能模块的参数。 (S8/16) 最小励磁电流跳闸极限的监测功能。						
1502	FB_P: I2	SC: FCURR	HL: 4095	LL: 0	D: 2047	U: A
F2_OVERCURR_L						
MOTOR_2_FIELD-功能模块的参数。 (S8/16) 电机 2 的励磁电流过流极限。 缺省值为标称励磁电流的 115%。						
1503	FB_P: I2	SC: FCURR	HL: 8191	LL: 0	D: 4710	U: A
F2_CURR_TC						
MOTOR_2_FIELD-功能模块的参数。 (S8/16). 实际励磁电流测量时的滤波时间常数。(S21.232 中 HL 较低)						
1504	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 1000	LL: 0	D: 0	U: s
F2_KP						
MOTOR_2_FIELD-功能模块的参数。 (S8/16) 励磁单元中 PI 调节器的比例增益。						
1505	FB_P: I2	SC: -	HL: 4096	LL: 0	D: 1	U: -
F2_KI						
MOTOR_2_FIELD-功能模块的参数。 (S8/16) 励磁单元中 PI 调节器的积分时间常数。						
1506	FB_P: I2	SC: 0.01	HL: 4096	LL: 0	D: 20	U: s
F2_U_AC_DIFF_MAX						
MOTOR_2_FIELD_OPTIONS-功能模块的参数。 (S8/16). 续流功能的临界值。 如果励磁单元中两次连续的 AC 电压测量的差值大于该值, 则 2 相励磁单元的续流功能开始工作。(S21.232 中 HL 较低)						
1507	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1000	LL: 0	D: 10	U: %
F2_U_LIM_N						
MOTOR_2_FIELD-功能模块的参数。 (S8/16) 励磁单元中电流调节器电压输出的负限幅。 最小输出电压 = -4096。						
1508	FB_P: I2	SC: VOLT	HL: 0	LL: -4096	D: -4096	U: %
F2_U_LIM_P						
MOTOR_2_FIELD-功能模块的参数。 (S8/16) 励磁单元中电流调节器电压输出的正限幅。 最大输出电压 = 4096。						
1509	FB_P: I2	SC: VOLT	HL: 4096	LL: 0	D: 4096	U: %
F2_RED_SEL						
MOTOR_2_FIELD -功能模块的参数。 (S8/16) 允许当 RUN-运行指令无效时可以使用电机磁场的加热功能。 该功能在 RUN-运行指令解除后 10 秒开始起作用。 0 = DISABLE 禁止 1 = ENABLE. 允许						
1510	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -

F2_RED. REF						
MOTOR_2_FIELD -功能模块的参数。 (S8/16)						
加热功能有效时或电机静止时的励磁电流给定。缺省值为标称值的 30%。						
1511	FB_P: I2	SC: FCURR	HL: 4095	LL: 0	D: 1228	U: A

组 16: 电机 2 保护 MOTOR 2 PROTECT.

MOT2. [TEMP_IN]						
MOTOR_2_PROTECTION-功能模块的输入。 (S9/16) 连接温度测量时的输入。						
1601	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
MOT2. TEMP_ALARM_L						
MOTOR_2_PROTECTION-功能模块的参数。 (S9/16) 当测量的温度(PT100)或电阻值(PTC)超出此极限时, 电机过热报警。						
1602	FB_P: I2	SC: 1	HL: 4000	LL: -10	D: 0	U: C
MOT2. TEMP_FAULT_L						
MOTOR_2_PROTECTION-功能模块的参数。 (S9/16) 当测量的温度(PT100)或电阻值(PTC)超出此极限时, 发生电机过热故障, 传动装置跳闸。						
1603	FB_P: I2	SC: 1	HL: 4000	LL: -10	D: 0	U: C
MODEL2. SEL						
MOTOR_2_PROTECTION-功能模块的参数。 (S9/16) 用于激活电机 1 的温度模型。该模型可以根据电机电流和给出的模型参数估算出电机的温度。 0 = DISABLED 禁止 1 = ENABLED. 允许						
1604	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -
MODEL2. CURR						
MOTOR_2_PROTECTION-功能模块的参数。 (S9/16) 热模型的标称电流参数。当电机电流为 MODEL1.CURR 时, 在 5 倍的 MODEL1.TC 时间后, 热模型的输出将为 100。						
1605	FB_P: I2	SC: MCURR	HL: 10000	LL: 0	D: 4096	U: A
MODEL2. ALARM_L						
MOTOR_2_PROTECTION-功能模块的参数。 (S9/16) 当计算的温度超过此极限时, 发生过热报警。						
1606	FB_P: I2	SC: 1	HL: 130	LL: 10	D: 120	U: %
MODEL2. TRIP_L						
MOTOR_2_PROTECTION-功能模块的参数。 (S9/16) 当计算的温度超过此极限时, 发生电机过热故障, 传动装置跳闸。						
1607	FB_P: I2	SC: 1	HL: 130	LL: 10	D: 130	U: %
MODEL2. TC						
MOTOR_2_PROTECTION-功能模块的参数。 (S9/16) 热模型的热时间常数。为温度升到标称值 63%的时间。当电机电流为 MODEL1.CURR 时, 在 5 倍的 MODEL1.TC 时间后, 热模型的输出将为 100。						
1608	FB_P: I2	SC: 1	HL: 5400	LL: 0	D: 240	U: s

组 17: 积分器 RAMP GENERATOR

RAMP. [IN]						
RAMP GENERATOR-功能模块的输入。 速度给定源。 (S4/16)						
1701	FB_I: C4	SC: SPEED	HL: 19999	LL: 0	D: 11903	U: -
RAMP. [RES_IN]						
RAMP GENERATOR-功能模块的输入。 设置积分输入为零。 (S4/16)						
1702	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
RAMP. [HOLD]						
RAMP GENERATOR-功能模块的输入。 用于保持当前积分器的输出值。 (S4/16)						
1703	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
RAMP. [FOLLOW_IN]						
RAMP GENERATOR-功能模块的输入。 使积分输出跟随积分输入。 (S4/16)						
1704	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
RAMP. [FOLL_ACT]						
RAMP GENERATOR-功能模块的输入。 使积分输出跟随 RAMP. [SPEED_SET] 的信号, 缺省时连接到 SPEED ACT (12102)。 (S4/16)						
1705	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
RAMP. [RES_OUT]						
RAMP GENERATOR-功能模块的输入。 设置积分输出为零。 (S4/16)						
1706	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
RAMP. [T1/T2]						
RAMP GENERATOR-功能模块的输入。 选择使用的积分时间设置值: (S4/16) 0 = 使用 ACCEL1, DECEL1 及 SMOOTH1 <> 0 = 使用 ACCEL2, DECEL2 及 SMOOTH2						
1707	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
ACCEL1						
RAMP GENERATOR-功能模块的参数。 传动装置从零速加速到标称速度的时间。 (S4/16)						
1708	FB_P: I2	SC: 0.1	HL: 30000	LL: 1	D: 200	U: s
DECEL1						
RAMP GENERATOR-功能模块的参数。 传动装置从标称速度减速到零速的时间。 (S4/16)						
1709	FB_P: I2	SC: 0.1	HL: 30000	LL: 1	D: 200	U: s
SMOOTH1						
RAMP GENERATOR-功能模块的参数。 速度输出的软化时间(S-RAMP 功能)。软化功能将持续的总时间。 (S4/16)						
1710	FB_P: I2	SC: 1	HL: 20000	LL: 0	D: 0	U: ms

ACCEL2						
RAMP GENERATOR-功能模块的参数。 (S4/16) 传动装置从零速加速到标称速度的时间。						
1711	FB_P: I2	SC: 0.1	HL: 30000	LL: 1	D: 100	U: s
DECEL2						
RAMP GENERATOR-功能模块的参数。 (S4/16) 传动装置从标称速度减速到零速的时间。						
1712	FB_P: I2	SC: 0.1	HL: 30000	LL: 1	D: 100	U: s
SMOOTH2						
RAMP GENERATOR-功能模块的参数。 (S4/16) 速度输出的软化时间(S-RAMP 功能)。软化功能将持续的总时间。						
1713	FB_P: I2	SC: 1	HL: 20000	LL: 0	D: 0	U: ms
EMESTOP_RAMP						
RAMP GENERATOR-功能模块的参数。 (S4/16) 当急停方式时,传动装置从标称速度减速到零速的时间						
1714	FB_P: I2	SC: 0.1	HL: 30000	LL: 1	D: 200	U: s
SPEEDMAX						
RAMP GENERATOR-功能模块的参数。 (S4/16) 速度给定的正限幅。						
1715	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 30000	LL: 0	D: 20000	U: rpm
SPEEDMIN						
RAMP GENERATOR-功能模块的参数。 (S4/16) 速度给定的负限幅。						
1716	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 0	LL: -30000	D: -20000	U: rpm
STARTSEL						
RAMP GENERATOR-功能模块的参数。 (S4/16) 当电机旋转时的启动-功能 0 = START_FROM-0 (积分输出 = 从 0 起动) 1 = FLYING_START (积分输出 = 起动时的实际速度)						
1717	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -
ACC_COMP. MODE						
RAMP GENERATOR-功能模块的参数。 (S4/16) 加速补偿功能 0 = DISABLED 1 = ENABLED						
1718	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -
ACC_COMP. TRMIN						
RAMP GENERATOR-功能模块的参数。 (S4/16) 传动装置使用电机的标称转矩(T_N)从零速加速到最大速度的时间。						
1719	FB_P: I2	SC: 0.1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: s
RAMP. [SPEED_SET]						
RAMP GENERATOR-功能模块的输入。 (S4/16) 积分输出按照信号 RAMP. [FOLL_ACT] (1705)控制与此输入连接						
1720	FB_I: C4	SC: SPEED	HL: 19999	LL: 0	D: 12102	U: -

组 18: 给定链 REFERENCE CHAIN

REF_SUM. [IN1]						
REF_SUM-功能模块的输入。 速度调节器前的求和点。						(S5/16)
1801	FB_I: C4	SC: SPEED	HL: 19999	LL: 0	D: 11701	U: -
REF_SUM. [IN2]						
REF_SUM-功能模块的输入。 速度调节器前的求和点。						(S5/16)
1802	FB_I: C4	SC: SPEED	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -

组 19: 给定源 REFERENCE SOURCES

CONST_REF. [ACT1]						
CONST_REF-功能模块的输入。 选择恒定给定 REF1 到模块的输出。 ACT1 优先于其它 ACT-输入。						(S4/16)
1901	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
CONST_REF. [ACT2]						
CONST_REF-功能模块的输入。 选择恒定给定 REF2 到模块的输出。 ACT2 优先于 ACT3-及 ACT4-输入。						(S4/16)
1902	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
CONST_REF. [ACT3]						
CONST_REF-功能模块的输入。 选择恒定给定 REF3 到模块的输出。 ACT3 优先于 ACT4-输入。						(S4/16)
1903	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
CONST_REF. [ACT4]						
CONST_REF-功能模块的输入。 选择恒定给定 REF4 到模块的输出。						(S4/16)
1904	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
CONST_REF. DEF						
CONST_REF-功能模块的参数。 当四个 ACT-输入均无效时选择本参数。						(S4/16)
1905	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 32767	LL: -32767	D: 1000	U: rpm
CONST_REF. REF1						
CONST_REF-功能模块的参数。 当 ACT1-输入有效时选择本速度给定。						(S4/16)
1906	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 32767	LL: -32767	D: 1500	U: rpm
CONST_REF. REF2						
CONST_REF-功能模块的参数。 当 ACT2-输入有效时选择本速度给定。						(S4/16)
1907	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 32767	LL: -32767	D: 0	U: rpm
CONST_REF. REF3						
CONST_REF-功能模块的参数。 当 ACT3-输入有效时选择本速度给定。						(S4/16)
1908	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 32767	LL: -32767	D: 0	U: rpm
CONST_REF. REF4						
CONST_REF-功能模块的参数。 当 ACT4-输入有效时选择本速度给定。						(S4/16)
1909	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 32767	LL: -32767	D: 0	U: rpm
REFSEL. [IN1]						
REF_SEL-功能模块的输入。 通过 SEL1-输入口选择的速度给定。						(S4/16)
1910	FB_I: C4	SC: SPEED	HL: 19999	LL: 0	D: 10104	U: -

REFSEL. [SEL1]						
REF_SEL-功能模块的输入。 选择速度给定输入 IN1 到输出。						(S4/16)
1911	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10715	U: -
REFSEL. [IN2]						
REF_SEL-功能模块的输入。 通过 SEL2-输入口选择的速度给定。						(S4/16)
1912	FB_I: C4	SC: SPEED	HL: 19999	LL: 0	D: 11901	U: -
REFSEL. [SEL2]						
REF_SEL-功能模块的输入。 选择速度给定输入 IN2 到输出。						(S4/16)
1913	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 11902	U: -
REFSEL. [IN3]						
REF_SEL-功能模块的输入。 通过 SEL3-输入口选择的速度给定。						(S4/16)
1914	FB_I: C4	SC: SPEED	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
REFSEL. [SEL3]						
REF_SEL-功能模块的输入。 选择速度给定输入 IN3 到输出。						(S4/16)
1915	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
REFSEL. [ADD]						
REF_SEL-功能模块的输入。 附加给输出的附加速度给定。						(S4/16)
1916	FB_I: C4	SC: SPEED	HL: 19999	LL: 0	D: 11904	U: -
REFSEL. [REV]						
REF_SEL-功能模块的输入 改变功能模块输出符号的指令。						(S4/16)
1917	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
SOFTPOT. [INCR]						
SOFT_POT-功能模块的输入。 使输出值增加。						(S4/16)
1918	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
SOFTPOT. [DECR]						
SOFT_POT-功能模块的输入。 使输出值减少。						(S4/16)
1919	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
SOFTPOT. [FOLLOW]						
SOFT_POT-功能模块的输入。 使输出值跟随电机的实际速度。						(S4/16)
1920	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
SOFTPOT. OHL						
SOFT_POT-功能模块的参数。 输出的正限幅。						(S4/16)
1921	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 23000	LL: -23000	D: 5000	U: rpm

SOFTPOT. OLL						
SOFT_POT-功能模块的参数。 输出的负限幅。						(S4/16)
1922	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 23000	LL: -23000	D: -5000	U: rpm
SOFTPOT. [ENABLE]						
SOFT_POT-功能模块的输入。 缺省条件下，如果传动装置是通过二进制输入来移除 RUN 命令停车的，SOFT_POT 功能模块的输出被复位为 0 。在此动作无效时改变连接至另一个信号。设定这个输入： SOFT_POT:OUT (11904) 的输出保持为 0 ，只要此输入不连或连接到的信号(缺省： RUNNING (10903))为 0 。 如果所连接到的信号被置为-1，该功能被激活。						(S4/16 S21.233)
1923	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 10903	U: -

组 20: 速度控制器 SPEED CONTROLLER

ERR. [IN]						
SPEED_ERROR-功能模块的输入。 用于计算偏差的速度给定。						(S5/16)
2001	FB_I: C4	SC: SPEED	HL: 19999	LL: 0	D: 11802	U: -
ERR. [STEP]						
SPEED_ERROR-功能模块的输入。 附加给速度偏差的速度阶跃值。						(S5/16)
2002	FB_I: C4	SC: SPEED	HL: 19999	LL: 0	D: 12517	U: -
ERR. [WIN_MODE]						
SPEED_ERROR-功能模块的输入。 窗口控制模式的选择。						(S5/16)
2003	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
ERR. WIN_SIZE						
SPEED_ERROR-功能模块的参数。 窗口控制中速度偏差窗口的大小。						(S5/16)
2004	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 20000	LL: 0	D: 0	U: rpm
ERR. FRS						
SPEED_ERROR-功能模块的参数。 速度偏差滤波器的时间常数。						(S5/16)
2005	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1000	LL: 0	D: 0	U: ms
SPC. [IN]						
SPEED_CONTROL-功能模块的输入。 速度偏差输入。						(S5/16)
2006	FB_I: C4	SC: SPEED	HL: 19999	LL: 0	D: 12001	U: -
SPC. [RINT]						
SPEED_CONTROL-功能模块的输入。 使速度调节器积分部分复位的指令。						(S5/16)
2007	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
SPC. [BAL]						
SPEED_CONTROL-功能模块的输入。 设定速度调节器的积分部分为给出值 SPC. [BALREF] 的指令。						(S5/16)
2008	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
SPC. [BALREF]						
SPEED_CONTROL-功能模块的输入。 当使用外部设置 SPC. [BAL] 时, 速度调节器积分部分的外部值。						(S5/16)
2009	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
SPC. [BAL2]						
SPEED_CONTROL-功能模块的输入。 设定速度调节器的积分部分为给出值 SPC [BAL2REF] 的指令。						(S5/16)
2010	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 12403	U: -
SPC. [BAL2REF]						
SPEED_CONTROL-功能模块的输入。 当使用外部设置 SPC. [BAL2] 时, 速度调节器积分部分的外部值。						(S5/16)
2011	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 12402	U: -

SPC. [HOLD]						
SPEED_CONTROL-功能模块的输入。 保持速度调节器的积分部分的当前值的指令。						(S5/16)
2012	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
SPC. DROOPING						
SPEED_CONTROL-功能模块的参数。 当电机带标称负载(T_N)时的降落。						(S5/16)
2013	FB_P: I2	SC: 0.1	HL: 4000	LL: 0	D: 0	U: %
SPC. KP						
SPEED_CONTROL-功能模块的参数。 速度调节器的比例增益。 SPC.KP = 100 = > 增益 = 1。						(S5/16)
2014	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32000	LL: 0	D: 500	U: %
SPC. KPSMIN						
SPEED_CONTROL-功能模块的参数 当速度调节器输出为零时的比例增益。用于在小转矩时得到小的增益。 SPC.KPSMIN = 100 = > 增益 = 1。						(S5/16)
2015	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32000	LL: 0	D: 0	U: %
SPC. KPSPOINT						
SPEED_CONTROL-功能模块的参数 用于在小转矩时得到小的增益。增益为 SPC.KP 时速度调节器的输出。在调节器输出为 0...SPC.KPSPOINT 之间, 比例增益将从 SPC.KPSMIN 升高到 SPC.KP。						(S5/16)
2016	FB_P: I2	SC: TORQ	HL: 16000	LL: 0	D: 0	U: %
SPC. KPSWEAKFILT						
SPEED_CONTROL-功能模块的参数 用于在小转矩时得到小的增益。滤波器的时间常数, 可以软化比例增益的变化。						(S5/16)
2017	FB_P: I2	SC: 1	HL: 10000	LL: 0	D: 500	U: ms
SPC. KI						
SPEED_CONTROL-功能模块的参数 速度调节器的积分时间常数。						(S5/16)
2018	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32000	LL: 0	D: 5000	U: ms
SPC. TD						
SPEED_CONTROL-功能模块的参数 速度调节器派生部分的时间常数。						(S5/16)
2019	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32000	LL: 0	D: 0	U: ms
SPC. TF						
SPEED_CONTROL-功能模块的参数 速度调节器派生部分的滤波时间常数。						(S5/16)
2020	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32000	LL: 5	D: 50	U: ms
ERR. [SPEED_ACT]						
SPEED_ERROR-功能模块的输入。 用于计算偏差的速度实际值。						(S5/16)
2021	FB_I: C4	SC: SPEED	HL: 19999	LL: 0	D: 12102	U: -

组 21: 速度测量 SPEED MEASUREMENT

TACHOPULS_NR						
SPEED_MEASUREMENT-功能模块的参数。 (S4/16) 测速机旋转一周时的脉冲数。						
2101	FB_P: I2	SC: 1	HL: 10000	LL: 125	D: 2048	U: -
SPEED_MEAS_MODE						
SPEED_MEASUREMENT-功能模块的参数。 (S4/16) 选择所使用的速度测量的类型: 0 = ENCODER A+, B dir (通道 A: 速度的正沿; 通道 B: 方向) 1 = ENCODER A+- (通道 A: 速度的正沿及负沿; 通道 B: 没有使用) 2 = ENCODER A+-, B dir (通道 A: 速度的正沿及负沿; 通道 B: 方向) 3 = ENCODER A+-, B +- (使用通道 A 和 B 的所有边沿) 4 = ANALOG TACHO (AI 通道 AITAC 用于模拟测速输入) 5 = EMF SPEED ACT (根据电机的 EMF 计算的速度实际值)						
2102	FB_P: E2	SC: -	HL: 5	LL: 0	D: 5	U: -
SPEED_SCALING						
SPEED_MEASUREMENT-功能模块的参数。 (S4/16) 当速度给定为 20000 时, 电机的速度给定, 单位为 0.1rpm。 注意当该参数值改变后, 在控制盘或 CMT/DCS 500 上显示的单位为 [rpm] 的所有与速度有关的参数和信号的值都会改变:						
AITAC_HIGH_VALUE, AITAC_LOW_VALUE, AI1_HIGH_VALUE, AI1_LOW_VALUE, FIELD_WEAK_POINT, GENER.WEAK_POINT, SPEEDMAX, SPEEDMIN, CONST_REF.DEF, CONST_REF.REF1-4, SOFTPOT.OHL, SOFTPOT.OLL, ERR.WIN_SIZE, MIN_SPEED_L, SPEED_L1, SPEED_L2, OVERSPEEDLIMIT, STALL.SPEED, MON.MEAS_LEV, MAX_CURR_LIM_SPD, AITAC:OUT+, AITAC:OUT-, AI1:OUT+, AI1:OUT-, RAMP:OUT, SPEED REFERENCE, REF_SUM:OUT, LOCAL_SPEED_REF, CONST_REF:OUT, REF_SEL.OUT, SOFTPOT:OUT, ERR:OUT, ERR:STEP_RESP, SPEED_ACT_EMF, SPEED_ACT, SPEED_ACT_FILT.						
2103	FB_P: I2	SC: 0.1	HL: 65000	LL: 1000	D: 15000	U: rpm
SPEED_ACT_FTR						
SPEED_MEASUREMENT-功能模块的参数。 (S4/16) 速度实际值滤波器的滤波时间常数。滤波器的输出为信号 SPEED_ACT (12102)。						
2104	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1000	LL: 0	D: 0	U: ms
SPEED_ACT_FLT_FTR						
SPEED_MEASUREMENT-功能模块的参数 (S4/16) 信号 SPEED_ACT_FILT (12103) 的滤波时间常数。本实际速度显示在控制盘或 CMT 上。						
2105	FB_P: I2	SC: 1	HL: 20000	LL: 0	D: 500	U: ms

组 22: 速度监测 SPEED MONITOR

MIN_SPEED_L						
SPEED_MONITOR-功能模块的参数。 (S5/16) 最小速度检测的极限值。 当速度低于 MIN_SPEED (12201) 的限值时, 功能模块的输出被置为 1。						
2201	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 30000	LL: 0	D: 50	U: rpm
SPEED_L1						
SPEED_MONITOR-功能模块的参数。 (S5/16) 速度检测的极限值。 当速度高于 SPEED_GT_L1 (12202) 的限值时, 功能模块的输出被置为 1。						
2202	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 30000	LL: 0	D: 5000	U: rpm
SPEED_L2						
SPEED_MONITOR-功能模块的参数。 (S5/16) 速度检测的极限值。 当速度高于 SPEED_GT_L2 (12203) 的限值时, 功能模块的输出被置为 1。						
2203	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 30000	LL: 0	D: 10000	U: rpm
OVERSPEEDLIMIT						
SPEED_MONITOR-功能模块的参数。 (S5/16) 超速检测的极限值。当速度高于 OVERSPEED (12204) 的限值时, 功能模块的输出被置为 1, 传动装置将会跳闸。						
2204	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 30000	LL: 0	D: 23000	U: rpm
STALL. SEL						
SPEED_MONITOR-功能模块的参数。 (S5/16) 选择堵转保护的参数: 0 = DISABLED 禁止 1 = ENABLED 允许						
2205	FB_P: E2	SC: -	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -
STALL. SPEED						
SPEED_MONITOR-功能模块的参数。 (S5/16) 堵转检测的速度极限值。 当速度低于此极限并当转矩 高于 STALL. TORQUE, 同时大于 STALL. TIME 设定的时间后, 传动装置将跳闸。						
2206	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 20000	LL: 0	D: 50	U: rpm
STALL. TORQUE						
SPEED_MONITOR-功能模块的参数。 (S5/16) 堵转检测的转矩极限值。描述参见 STALL. SPEED (2206)。						
2207	FB_P: I2	SC: TORQ	HL: 16000	LL: 0	D: 3000	U: %
STALL. TIME						
SPEED_MONITOR-功能模块的参数。 (S5/16) 堵转检测的延迟时间值。描述参见 STALL. SPEED (2206)。						
2208	FB_P: I2	SC: 1	HL: 180	LL: 1	D: 10	U: s

MON. MEAS_LEV						
SPEED_MONITOR-功能模块的参数。 (S5/16)						
该功能是将脉冲测速或模拟测速的实际速度与计算的电机 EMF_ACT (10506) 值进行比较。如果速度测量有故障的话, 则当传动外处于起动状态时其速度为零, 而 EMF_ACT (10506) 将会增加。						
MON. MEAS. LEV 是当 EMF. ACT(10506) 大于 MON, EMF_V(2210) 时, 被测速度必须具有的最小绝对值, 否则传动将会由于速度测量故障而跳闸。						
2209	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 20000	LL: 0	D: 200	U: rpm
MON. EMF_V						
SPEED_MONITOR-功能模块的参数。 (S5/16)						
描述参见 MON. MEAS_LEV (2209)。						
2210	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1500	LL: 0	D: 50	U: V

组 23: 转矩及电流限幅 TORQUE and CURRENT LIMITS

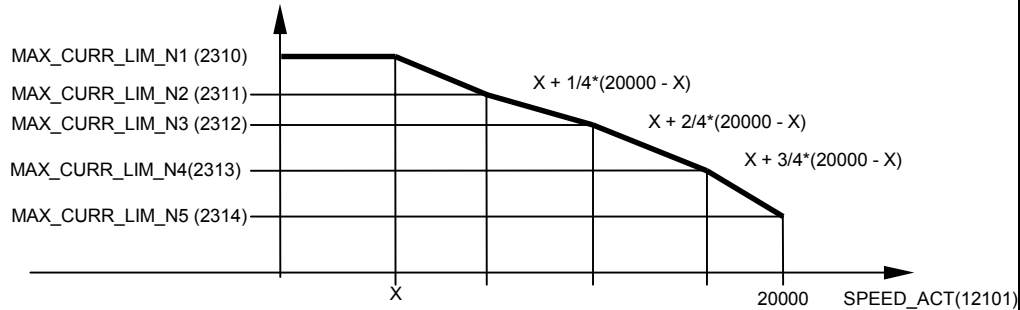
[SPC_TORQ_MAX]						
TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的输入。 速度调节器的最大转矩限幅。 可与模拟输入或功能模块的输出相联。						(S6/16)
2301	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 12510	U: -
[SPC_TORQ_MIN]						
TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的输入。 速度调节器的最小转矩限幅。 可与模拟输入或功能模块的输出相联。						(S6/16)
2302	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 12511	U: -
[TREF_TORQ_MAX]						
TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的输入。 转矩给定链的最大转矩限幅。 可与模拟输入或功能模块的输出相联。						(S6/16)
2303	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 12510	U: -
[TREF_TORQ_MIN]						
TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的输入。 转矩给定链的最小转矩限幅。 可与模拟输入或功能模块的输出相联。						(S6/16)
2304	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 12511	U: -
TORQ_MAX						
TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。 传动装置的最大转矩限幅。						(S6/16)
2305	FB_P: I2	SC: TORQ	HL: 16000	LL: 20	D: 4000	U: %
TORQ_MIN						
TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。 传动装置的最小转矩限幅。						(S6/16)
2306	FB_P: I2	SC: TORQ	HL: -20	LL: -16000	D: -4000	U: %
ARM_CURR_LIM_P						
TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。 正向桥的最大电流。						(S6/16)
2307	FB_P: I2	SC: MCURR	HL: 16383	LL: 0	D: 4095	U: A
ARM_CURR_LIM_N						
TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。 反向桥的最大电流。						(S6/16)
2308	FB_P: I2	SC: MCURR	HL: 0	LL: -16383	D: -4095	U: A

MAX_CURR_LIM_SPD

TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。 (S6/16)

与速度有关的电流限幅。

当电枢电流限幅开始减少电流极限时的速度极限。



2309	FB_P: I2	SC: SPEED	HL: 20000	LL: 0	D: 20000	U: rpm
-------------	----------	-----------	-----------	-------	----------	--------

MAX_CURR_LIM_N1

TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。 (S6/16)

与速度有关的电流限幅。

当速度为 MAX_CURR_LIM_SPEED (2309) 时的电枢电流限幅。

2310	FB_P: I2	SC: MCURR	HL: 16383	LL: 0	D: 16383	U: A
-------------	----------	-----------	-----------	-------	----------	------

MAX_CURR_LIM_N2

TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。 (S6/16)

与速度有关的电流限幅。

在以下速度时的电枢电流限幅:

$\text{MAX_CURR_LIM_SPD} + 1/4 * (20000 - \text{MAX_CURR_LIM_SPD})$ 。

2311	FB_P: I2	SC: MCURR	HL: 16383	LL: 0	D: 16383	U: A
-------------	----------	-----------	-----------	-------	----------	------

MAX_CURR_LIM_N3

TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。 (S6/16)

与速度有关的电流限幅。

在以下速度时的电枢电流限幅:

$\text{MAX_CURR_LIM_SPD} + 2/4 * (20000 - \text{MAX_CURR_LIM_SPD})$ 。

2312	FB_P: I2	SC: MCURR	HL: 16383	LL: 0	D: 16383	U: A
-------------	----------	-----------	-----------	-------	----------	------

MAX_CURR_LIM_N4

TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。 (S6/16)

与速度有关的电流限幅。

在以下速度时的电枢电流限幅:

$\text{MAX_CURR_LIM_SPD} + 3/4 * (20000 - \text{MAX_CURR_LIM_SPD})$ 。

2313	FB_P: I2	SC: MCURR	HL: 16383	LL: 0	D: 16383	U: A
-------------	----------	-----------	-----------	-------	----------	------

MAX_CURR_LIM_N5

TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。 (S6/16)

与速度有关的电流限幅。

在以下速度时的电枢电流限幅:

20000 (传动装置的标称电流)。

2314	FB_P: I2	SC: MCURR	HL: 16383	LL: 0	D: 16383	U: A
-------------	----------	-----------	-----------	-------	----------	------

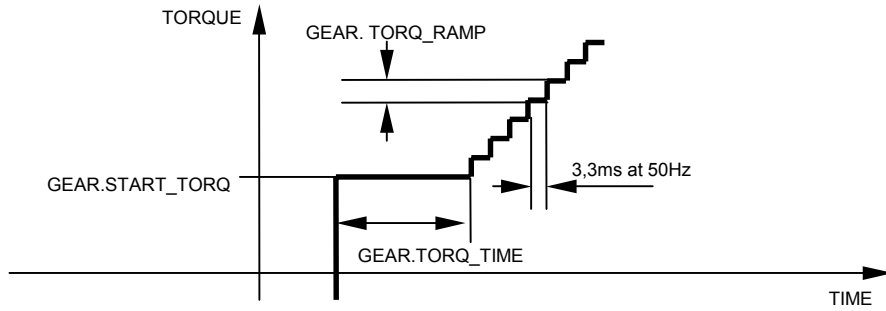
GEAR.START_TORQ

TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。

(S6/16)

齿轮间隙补偿功能。

当改变转矩方向时，其转矩极限被短时降低。 GEAR.START_TORQ 为方向刚改变后的转矩极限。



2315	FB_P: I2	SC: TORQ	HL: 16000	LL: 0	D: 16000	U: %
-------------	----------	----------	-----------	-------	----------	------

GEAR.TORQ_TIME

TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。

(S6/16)

GEAR.TORQ_TIME 为方向改变后选用 GEAR.START_TORQ torque 的时间。(参见 2315)

2316	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1000	LL: 0	D: 100	U: ms
-------------	----------	-------	----------	-------	--------	-------

GEAR.TORQ_RAMP

TORQUE/CURRENT_LIMITATION-功能模块的参数。

(S6/16)

GEAR.TORQ_RAMP 确定了在经过 GEAR.TORQ_TIME 时间后转矩限幅的变化率。GEAR.TORQ_RAMP 内转矩极限的最大变化(50 Hz)。(参见 2315)

2317	FB_P: I2	SC: TORQ	HL: 16000	LL: 0	D: 200	U: %
-------------	----------	----------	-----------	-------	--------	------

组 24: 转矩给定链 TORQUE REFERENCE CHAIN

SEL1. [TREF_A]						
TORQ_REF_SELECTION-功能模块的输入。 (S6/16) 转矩给定 A 与本输入相联。						
2401	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 10107	U: -
SEL1. TREF_A_FTC						
TORQ_REF_SELECTION-功能模块的参数。 (S6/16) 转矩给定 A 的滤波时间常数。						
2402	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1000	LL: 0	D: 0	U: ms
SEL1. [LOAD_SHARE]						
TORQ_REF_SELECTION-功能模块的输入。 (S6/16) 负载分配与本输入相联。 负载分配用于换算转矩给定 A。 $SEL1:OUT = SEL1. [LOAD_SHARE] * SEL1. TREF_A_FTC / 4000$						
2403	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 12521	U: -
SEL1. [TREF_B]						
TORQ_REF_SELECTION-功能模块的输入。 (S6/16) 转矩给定 B 与本输入相联。						
2404	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 12519	U: -
SEL1. TREF_B_SLOPE						
TORQ_REF_SELECTION-功能模块的参数。 (S6/16) 转矩给定 B 的积分斜率。 以时间为单位给出转矩从 0 到 100%之间的积分斜率。						
2405	FB_P: I2	SC: 1	HL: 10000	LL: 0	D: 0	U: ms
SEL2. TREF_SEL						
TORQ_REF_HANDLING-功能模块的参数。 (S7/16) 转矩给定源的选择: 0 = NONE 无 1 = SPEED_CONTROLLED (来自 TREF_SPC) 2 = EXT. TORQUE REF (来自 TREF_EXT) 3 = MIN (带有速度偏差比较的最小逻辑) 4 = MAX (带有速度偏差比较的最大逻辑) 5 = WINDOW (窗口控制模式)						
2406	FB_P: E2	SC: -	HL: 5	LL: 0	D: 1	U: -
SEL2. [TREF_SPC]						
TORQ_REF_HANDLING-功能模块的输入。 (S7/16) 来自速度调节器的转矩给定接于该输入入口。						
2407	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 12004	U: -
SEL2. [TREF_EXT]						
TORQ_REF_HANDLING-功能模块的输入。 (S7/16) 外部的转矩给定接于该输入入口。						
2408	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 12401	U: -
SEL2. [TORQ_STEP]						
TORQ_REF_HANDLING-功能模块的输入。 (S7/16) 转矩阶跃输入。						
2409	FB_I: C4	SC: TORQ	HL: 19999	LL: 0	D: 12520	U: -

组 25: FB 执行功能 FB EXECUTION

TASK1_EXEC_ORDER						
任务 1 的功能模块的执行命令, 它的执行周期为 5ms。						
2501	P: AI2	SC: -	HL: 10000	LL: 0	D: 0	U: -
TASK2_EXEC_ORDER						
任务 2 的功能模块的执行命令, 它的执行周期为 20ms。						
2502	P: AI2	SC: -	HL: 10000	LL: 0	D: 0	U: -
TASK3_EXEC_ORDER						
任务 3 的功能模块的执行命令, 它的执行周期为 200ms。						
2503	P: AI2	SC: -	HL: 10000	LL: 0	D: 0	U: -
FB_APPL_ENABLE						
功能模块应用执行的参数选择:						
0: (disabled; 应用块不执行)						
1: (enabled; 应用块执行).						
2504	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -
FB_TASK_LOCK						
通过控制盘 CDP 312 或 PC 工具 CMT 编程时功能模块的连锁调入。						
如果功能模块的编程是由一种工具开始的, 这个工具将设置这个调入以防止其他工具的类似动作。在应用一种工具对功能模块编程时此调入可以被设置。						
0: (disabled; 连锁调入不设定)						
1: (enabled; 连锁调入设定).						
2505	FB_P: I2	SC: 1	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -

组 26: 功能模块组 1 FUNCTION BLOCKS 1

2601-2699: 应用功能模块参数
参见应用功能模块数据表。

组 27: 功能模块组 2 FUNCTION BLOCKS 2

2701-2799: 应用功能模块参数参见应用功能模块数据表。

组 28: 功能模块组 3 FUNCTION BLOCKS 3

2801-2899: 应用功能模块参数
参见应用功能模块数据表。

组 29: 功能模块组 4 FUNCTION BLOCKS 4

2901-2999: 应用功能模块参数
参见应用功能模块数据表。

组 30: 功能模块组 5 FUNCTION BLOCKS 5

3001-3099: 应用功能模块参数
参见应用功能模块数据表。

组 31: 功能模块组 6 FUNCTION BLOCKS 6

3101-3199: 应用功能模块参数
参见应用功能模块数据表。

组 32: 功能模块组 7 FUNCTION BLOCKS 7

3201-3299: 应用功能模块参数参见应用功能模块数据表。

组 33: 功能模块组 8 FUNCTION BLOCKS 8

3301-3399: 应用功能模块参数
参见应用功能模块数据表。

组 34: 功能模块组 9 FUNCTION BLOCKS 9

3401-3403: 应用功能模块参数
参见应用功能模块数据表。

组 36: 12 脉波运行 12-PULSE OPERATING

REV_DELAY						
12-PULSE LOGIC-功能模块的参数。 (S13/16).						
换桥的几个步骤。当电流达到非常低的值时延迟时间开始计时，电流降为 0，然后桥组交换，电流调节器被释放。						
延迟时间取决于不同的周期(周期 = 3.3 ms 在 50 Hz / 2.78ms 在 60 Hz)。						
本功能独立与控制模式 (6- 或 12-pulse 或 DCF 模式)。						
12 脉波应用中必须对主机和从机作同样的设置! (S21.232 有更高 HL)						
3601	FB_P: I2	SC: 1	HL: 500	LL: 0	D: 1	U: -
REV_GAP						
12-PULSE LOGIC-功能模块的参数。 (S13/16).						
当给系统自调整的时间 REV_DELAY 已经超过，而两个变流器的实际电流没有按预期的同时降低时本延迟时间开始计时。在此期间反向被封锁。						
延迟时间取决于不同的周期(参见 REV_DELAY)。						
如果时间已到，换桥将被执行而不依赖于另一个变流器的实际电流信号。						
本功能独立与控制模式 (6- 或 12-pulse 或 DCF 模式)。						
12 脉波应用中必须对主机和从机作同样的设置! (S21.232 有更高 HL)						
3602	FB_P: I2	SC: 1	HL: 5000	LL: 0	D: 10	U: -
FREV_DELAY						
12-PULSE LOGIC-功能模块的参数。 (S13/16).						
当电流给定极性改变时的延迟时间。						
如果换桥成功则此延迟时间被复位。超过此时间换桥失败时会显示 F65。						
只有当一个变流器交换桥组或两个变流器同时交换桥组或其他情况下反向会失败。最终两个变流器同一桥组的电流没有增加。						
延迟时间取决于不同的周期(参见 REV_DELAY)。						
本功能独立与控制模式 (6- 或 12-pulse 或 DCF 模式)。						
12 脉波应用中必须对主机和从机作同样的设置且大于 REV_DELY 和 REV_GAP 之和! (S21.232 有更高 HL)						
3603	FB_P: I2	SC: 1	HL: 5000	LL: 1	D: 10	U: -
IACT_SLAVE						
12-PULSE LOGIC-功能模块的输入。 (S13/16).						
硬件模拟输入的节点。						
缺省时连接到模拟输入口 2。						
当变流器为 12 脉波 MASTER 主机工作方式时，来自于 SLAVE 从机的信号必须在硬件上连接并转移到此输入点。						
当变流器为 12 脉波 SLAVE 从机工作方式时，来自于 MASTER 主机的信号必须在硬件上连接并转移到此输入点。						
3604	FB_I: C4	SC: CCURR	HL: 19999	LL: 0	D: 10107	U: -
DIFF_CURRENT						
12-PULSE LOGIC-功能模块的参数。 (S13/16).						
允许的(主机/从机)电流偏差值。						
仅对主机变流器有效。						
3605	FB_P: I2	SC: 1	HL: 50	LL: 5	D: 10	U: %

DIFF_CURR_DELAY						
12-PULSE LOGIC-功能模块的参数。 (S13/16)。						
允许的电流偏差 (DIFF_CURR) 而不触发故障信号 66 的周期数。						
仅对主机变流器有效。						
3606	FB_P: I2	SC: 1	HL: 16383	LL: 3	D: 150	U: -
INHIB_Logic						
12-PULSE LOGIC-功能模块的输入。 (S13/16)。						
此输入控制变流器在另一台变流器故障时的反应方式。						
外部连接:						
- 系统, 完全运行于 12 脉波方式 (无冗余; 主机或从机永不用 6 脉波单传动), 将主机和从机的这个输入都连接到输出 INPUT_X18:15 (13619)。						
3607	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
IREF0_Logic						
12-PULSE LOGIC-功能模块的输入。 (S13/16)。						
监视和控制桥组变化的输入。						
从机读取由主机产生的信号 CURR.-REF.1 (13605)。						
外部连接:						
- 应用为主机时保持此输入断开。						
- 应用为从机时连接此输入到 INPUT_X18:13 (13617)。						
3608	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
Bridge_Logic						
12-PULSE LOGIC-功能模块的输入。 (S13/16)。						
读取从机当前工作桥组的输入。						
外部连接:						
- 应用为主机时连接此输入到 INPUT_X18:13 (13617)。						
- 应用为从机时保持此输入断开。						
3609	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
Reverse.Logic						
12-PULSE LOGIC-功能模块的输入。 (S13/16)。						
监视和控制桥组变化的输入。						
两个变流器都读取对方的信号 CURR.-REF2 (13608)。						
外部连接:						
- 将主机和从机的这个输入都连接到 INPUT_X18:14 (13618) 。						
3610	FB_I: C4	SC: BI	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
[X18:09]						
OUTPUT X18-功能模块的输入。 (S13/16)。						
通过这个节点的信号输出到接插端子 X18:09。						
所有运行模式均有效。						
基于电路连接所要做的外部连接:						
- 应用为主机时连接到 IREF1-POLARITY (13606)。						
- 应用为从机时连接到 BRIDGE (13611)。						
3611	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -

[X18:10]						
OUTPUT X18-功能模块的输入。 (S13/16)。						
通过这个节点的信号输出到接插端子 X18:10。						
所有运行模式均有效。						
基于电路连接所要做的外部连接:						
- 将主机和从机都连接到 IREF2-POLARITY (13609)。						
3612	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
[X18:11]						
OUTPUT X18-功能模块的输入。 (S13/16)。						
通过这个节点的信号输出到接插端子 X18:11。通过电缆传送的信号的逻辑电位在比较与它相连的信号后被反向。这种外部连接可以用于自动防故障电路。						
所有运行模式均有效。						
基于电路连接所要做的外部连接:						
- 12 脉波无冗余系统中(参见 INHIB_LOGIC):						
- 将主机和从机都连接到 RDY_ON (10901) 。						
- 12 脉波冗余系统中(参见 BC-LOGIC):						
- 将主机和从机都连接到 BC_NOT_ZERO (13621) 。						
3613	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
[X18:12]						
OUTPUT X18-功能模块的输入。 (S13/16)。						
通过这个节点的信号输出到接插端子 X18:12。						
所有运行模式均有效。						
基于电路连接所要做的外部连接:						
- 12 脉波无冗余系统中(参见 INHIB_LOGIC):						
-应用为主机时连接到 RUNNING (10903),						
-应用为从机时保持断开。						
- 12 脉波冗余系统中(参见 BC-LOGIC):						
- 将主机和从机都断开。						
3614	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -
ADJ_REF1						
12-PULSE LOGIC-功能模块的参数。 (S13/16)。						
两个变流器的电流给定通过模拟数据而改变时能由此参数被放大。当变流器的这个参数被设置时,较高的值会增大,较低的值会生效。当两个变流器的电流波动不同时,如果错误是由模拟数据转换引起的时,此参数可以用于校正。						
3615	FB_P: I2	SC: 1	HL: 16384	LL: 1	D: 2048	U: -
BC-Logic						
12-PULSE LOGIC-功能模块的输入。 (S13/16)。						
结合 INHIB_LOGIC 输入变流器改变信号 BC (11209)的位 5 的逻辑值。这个位封锁或释放电流调节器。采用这个输入将使数据转换的反应尽可能的快。如果 12 脉波系统需要冗余时,推荐使用信号 BC 的位 5。在这种情况下,ON/OFF 和 RUN 命令必须根据变流器的需要通过数字输入给入。这将允许客户在 12 脉波模式时使用两个变流器,或将主机或从机作为一个标准单传动。						
外部连接:						
- 系统, 6 或 12 脉波运行模式(冗余;主机和从机为 12 脉波应用,或只有主机为 6 脉波单传动应用,或只有从机为 6 脉波单传动应用),将主机和从机的此输入都连接到输出 INPUT_X18:15 (13619) 。						
3616	FB_I: C4	SC: -	HL: 19999	LL: 0	D: 0	U: -

组 37: 卷曲参数 WINDER PARAMETER

3701-3726: 卷曲应用功能模块参数
参见应用功能模块数据表。

组 38: 卷曲功能模块 FUNCTION BLOCKS WINDER

3801-3867: 卷曲应用功能
参见应用功能模块数据表。

组 39: 功能模块 10 FUNCTION BLOCKS 10

3901-3988:应用功能模块参数
参见应用功能模块数据表。

组 40: 现场总线 FIELDBUS

FIELD BUS PARAMETER TABLE														
FIELD BUS PARAMETER 1														
FIELD BUS-功能模块的参数。选择现场总线适配器。 (S12/16)。														
0 = DISABLE														
1 = Fieldbus														
2 = Advant / DDCS														
3 = MODBUS INTERNAL														
4 = RESET fieldb. par.														
如果选择了 Fieldbus , 支持以下适配器:														
PROFIBUS 适配器 NPBA-02														
PROFIBUS 适配器 NPBA-12														
AC31 (CS31) 适配器 NCSA-01														
MODBUS 适配器 NMBA-01														
MODBUS+ 适配器 NMBP-01														
CANopen 适配器 NCAN-02														
DeviceNet 适配器 NDNA-02														
4001	FB_P: E2	SC: 1	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -								
FIELD BUS PARAMETER 2														
FIELD BUS-功能模块的参数。 (S12/16)。														
	4002	4003	4004	4005	4006	4007	4008	4009	4010	4011	4012	4013	4014	4015
PROFIBUS (NPBA-02)	1	2	6	1	0	30	0	0						
PROFIBUS (NPBA-12)	0	0	2	1	0	30	0	0						
AC31 (CS31)	r.o.	0	1	0	1	1	1	1	1					
MODBUS	0	1	3	2	r.o.	r.o.	0							
MODBUS+	0	64	r.o.	r.o.	4	5	6	0	0	0	0	0	0	
CANopen	1	1	3	1	10	r.o.	0	1						
DeviceNet	63	0	r.o.	0	0	0	0	0	0	1500	1500	0	1000	1
上表给出了适配器缺省值 (r. o. : 只读)														
特殊适配器功能时的现场总线参数:														
PROFIBUS (NPBA-02)	PROFIBUS MODE	(0) FMS (1) DP-PP01 (2) DP-PP02 (3) DP-PP03 (4) DP-PP04 (5) DP-PP05												
PROFIBUS (NPBA-12)	PROTOCOL	(0) DP (1) DPV1												
AC31	PROTOCOL	只读												
MODBUS	MODBUS MODE	(0) RTUv wdg:flt (1) RTU wdg:rst												
MODBUS+	PROTOCOL	(0) MODBUS PLUS (1) MBP FAST												
CANopen	WD MODE	(0) FAULT (1) AUTO RESET												
DeviceNet	MAC I D	0 ... 63												
4002	FB_P: I2	SC: 1	HL: 255	LL: 0	D: 0	U: -								

FIELD BUS_PAR. 3

FIELD BUS-功能模块的参数。

(S12/16).

特殊适配器功能时的现场总线参数:

PROFIBUS (NPBA-02):	STATION NUMBER	2 至 126
PROFIBUS (NPBA-12):	PPO TYPE	(0) PPO 1 (1) PPO 2 (2) PPO 3 (3) PPO 4 (4) PPO 5
AC31	MODULE ID	(0) WORD (1) BINARY
MODBUS	STATION NUMBER	1 - 247
MODBUS+	Station	1 ... 64
CANopen	NODE ID	1 to 127
DeviceNet	BAUD RATE	(0) 125 kBit/s (1) 250 kBit/s (2) 500 kBit/s

4003	FB_P: I2	SC: 1	HL: 255	LL: 0	D: 0	U: -
-------------	----------	-------	---------	-------	------	------

FIELD BUS_PAR. 4

FIELD BUS-功能模块的参数。

(S12/16).

特殊适配器功能时的现场总线参数

PROFIBUS (NPBA-02)	BIT RATE SELECT	(0) 9.6KBIT (1) 19.2KBIT (2) 93.75KBIT (3) 187.5KBIT (4) 500KBIT (5) 1.5MBIT (6) AUTO
PROFIBUS (NPBA-12)	NODE NUMBER	2 to 126
AC31	STATION NUMBER	0 ... 5 (Word Mode) 0 ... 57 (Binary Mode)
MODBUS	BAUD RATE	(0) 1200 (1) 2400 (2) 4800 (3) 9600 (4) 19200
MODBUS+	Good Msg	read only
CANopen	BAUD RATE	(0) 1 Mbit/s (1) 500 kbit/s (2) 250 kbit/s (3) 125 kbit/s (4) 100 kbit/s (5) 50 kbit/s (6) 20 kbit/s (7) 10 kbit/s
DeviceNet	STATUS	只读 (0) SELF TEST (1) NO CONNECT (2) CONNECTED (3) TIMEOUT (4) DUP. MAC ERR (5) BUS_OFF (6) COM. ERROR (7) WRONG ASMBLY

4004	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -
-------------	----------	-------	-----------	-------	------	------

FIELD BUS PAR. 5						
FIELD BUS-功能模块的参数。						(S12/16)
特殊适配器功能时的现场总线参数						
PROFIBUS (NPBA-02)	NO. OF DATA SETS			1 to 4		
PROFIBUS (NPBA-12)	NO. OF DATA SETS			1 to 4		
AC31	ADDR INDEX			(0) LOWER		
				(1) UPPER		
MODBUS	PARITY			(0) EVEN		
				(1) ODD		
				(2) NONE 2 STOP BIT;		
				(3) NONE 1 STOP BIT		
MODBUS+	Bad Msg			只读		
CANopen	COMM PROFILE			(0) CSA 2.8/3.0		
				(1) ABB DRIVES		
				(2) TRANSPARENT		
DeviceNet	PROFILE SELECTION			(0) ABB DRIVES		
				(1) CSA 2.8/3.0		
4005	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -
FIELD BUS PAR. 6						
FIELD BUS-功能模块的参数。						(S12/16)
特殊适配器功能时的现场总线参数						
PROFIBUS (NPBA-02)	DATA SET OFFSET			0 to 255		
PROFIBUS (NPBA-12)	DATA SET INDEX			(0) FBA DSET 1		
				(1) FBA DSET 10		
AC31	DATA SETS			1; 2; 3		
MODBUS	GOOD MESSAGES			只读		
MODBUS+	GD Out 1			0 ... 96		
CANopen	CUT-OFF TIMEOUT			0 to 255		
DeviceNet	POLL OUTPUT SELECT			(0) BASIC SPEED		
				(1) TRANSPARENT		
				(2) PARAMETERS		
				(3) MUL. DATASETS		
4006	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -

FIELD BUS PAR. 7						
FIELD BUS-功能模块.						(S12/16).
特殊适配器功能时的现场总线参数						
PROFIBUS (NPBA-02)	CUT-OFF TIMEOUT					0 to 255
PROFIBUS (NPBA-12)	CUT-OFF TIMEOUT					0 to 255
AC31	DATA SET1 CONST					0 ... 32767 (1 = 6ms)
MODBUS	BAD MESSAGES					read only
MODBUS+	GD Out 2					0 ... 96
CANopen	STATUS					只读
						(0) SELF TEST
						(1) RX Q OVERRUN
						(2) CAN OVERRUN
						(3) BUS OFF
						(4) ERROR SET
						(5) ERROR RESET
						(6) TX Q OVERRUN
						(7) DISCONNECTED
						(8) STARTED
						(9) STOPPED
						(10) G FAILS
						(11) PRE-OPERAT
						(12) RESET COMM.
						(13) RESET NODE
DeviceNet	POLL/COS INPUT SEL					(0) BASIC SPEED
						(1) TRANSPARENT
						(2) PARAMETERS
						(3) MUL. DATASETS
4007	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -
FIELD BUS PAR. 8						
FIELD BUS-功能模块的参数.						(S12/16).
特殊适配器功能时的现场总线参数						
PROFIBUS (NPBA-02)	COMM PROFILE					(0) ABB DRIVES
						(1) CSA 2.8/3.0
PROFIBUS (NPBA-12)	COMM PROFILE					(0) ABB DRIVES
						(1) CSA 2.8/3.0
AC31	DATA SET2 CONST					0 ... 32767 (1 = 6ms)
MODBUS	DACS CHANNEL					(0) CHO'
						(1) CH3
MODBUS+	GD Out 3					0 ... 96
CANopen	DATA SET INDEX					(0) FBA D SET 1
						(1) FBA D SET 10
DeviceNet	COS DATA OUTPUT					(0) BASIC SPEED
						(1) TRANSPARENT
						(2) PARAMETERS
						(3) MUL. DATASETS
4008	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -

FIELDBUS_PAR. 9						
FIELDBUS-功能模块的参数。						(S12/16)
特殊适配器功能时的现场总线参数						
PROFIBUS (NPBA-02)						
Software > V2.3	CONTROL ZERO MODE		(0) STOP			
			(1) FREEZE			
PROFIBUS (NPBA-12)	CONTROL ZERO MODE		(0) STOP			
			(1) FREEZE			
AC31	DATA SET3 CONST		0 ... 32767 (1 = 6ms)			
MODBUS	未使用					
MODBUS+	GD In 1 Stn		0 ... 64			
CANopen	NO. OF D SETS		1 or 2			
DeviceNet	BIT STROBE OUTPUT		(0) BASIC SPEED			
			(1) TRANSPARENT			
			(2) PARAMETERS			
4009	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -
FIELDBUS_PAR. 10						
FIELDBUS-功能模块的参数。						(S12/16)
特殊适配器功能时的现场总线参数						
PROFIBUS 未使用						
AC31	DATA SET OFFSET		1 ... 255			
MODBUS	未使用					
MODBUS+	GD In 1 Wrđ		0 ... 31			
CANopen	未使用					
DeviceNet	DATASET INDEXES		(0) FBA DSET 1			
			(1) FBA DSET 10			
4010	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -
FIELDBUS_PAR. 11						
FIELDBUS-功能模块的参数。						(S12/16)
特殊适配器功能时的现场总线参数						
PROFIBUS 未使用						
AC31	未使用					
MODBUS	未使用					
MODBUS+	GD In2 Stn		0 ... 64			
CANopen	未使用					
DeviceNet	SPEED REF. SCALE 0 ... 32767					
4011	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -
FIELDBUS_PAR. 12						
FIELDBUS-功能模块的参数。						(S12/16)
特殊适配器功能时的现场总线参数						
PROFIBUS 未使用						
AC31	未使用					
MODBUS	未使用					
MODBUS+	GD In2 Wrđ		0 ... 31			
CANopen	未使用					
DeviceNet	SPEED ACT. SCALE 0 ... 32767					
4012	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -

FIELDBUS_PAR. 13						
FIELDBUS-功能模块的参数。						(S12/16)
特殊适配器功能时的现场总线参数						
PROFIBUS 未使用						
AC31 未使用						
MODBUS 未使用						
MODBUS+ GD In3 Stn 0 ... 64						
CANopen 未使用						
DeviceNet ABB DRIVES STOP M (0) COAST STOP (1) RAMP STOP						
4013	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -
FIELDBUS_PAR. 14						
FIELDBUS-功能模块的参数。						(S12/16)
特殊适配器功能时的现场总线参数						
PROFIBUS 未使用						
AC31 未使用						
MODBUS 未使用						
MODBUS+ GD In3 Wrđ 0 ... 31						
CANopen 未使用						
DeviceNet RAMP STOP LEVEL 0 ... 20000						
4014	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -
FIELDBUS_PAR. 15						
FIELDBUS-功能模块的参数。						(S12/16)
特殊适配器功能时的现场总线参数						
PROFIBUS 未使用						
AC31 未使用						
MODBUS 未使用						
MODBUS+ 未使用						
CANopen 未使用						
DeviceNet NO. OF DATASETS 1 ... 20						
4015	FB_P: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: 0	D: 0	U: -

组 101: 模拟输入 ANALOG INPUTS

AITAC:OUT+						
AITAC-功能模块的信号。 当使用模拟测速机时通常用于速度反馈。						(S4/16)
10101	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
AITAC:OUT-						
AITAC-功能模块的信号。 当使用模拟测速机时通常用于速度反馈。 输出为负。						(S4/16)
10102	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
AITAC:ERR						
AITAC-功能模块的信号。 AITAC-功能模块的状态:						(S4/16)
0 = NO FAULT 没有故障						
1 = I < 4 mA AITAC_CONV_MODE = 2 及 I < 4mA, 电流信号超出范围						
2 = NO IOB1/IOB2/IOB3 没有联接 IOB3 板						
3 = WRONG IOB 只联接了 IOB2 板或 AITAC_CONV_MODE = 1...2 和 IOB3 没有联接						
4 = LOW VAL > HIGH VAL AITAC_LOW_VALUE > AITAC_HIGH_VALUE.						
10103	FB_0: E2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI1:OUT+						
AI1-功能模块的信号。 当使用模拟给定时, 通常用于速度给定输入。						(S4/16)
10104	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
AI1:OUT-						
AI1-功能模块的信号。 当使用模拟给定时, 通常用于速度给定输入。输出为负。						(S4/16)
10105	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
AI1:ERR						
AI1-功能模块的信号。 AI1-功能模块的状态:						(S4/16)
0 = NO FAULT 没有故障						
1 = I < 4 mA AI1_CONV_MODE = 2 及 I < 4 mA, 电流信号超出范围						
2 = NO IOB1/IOB2/IOB3 没有联接 IOB3 板						
3 = WRONG IOB 只联接了 IOB2 板或 AI1_CONV_MODE = 3...6 和 IOB3 没有联接						
4 = LOW VAL > HIGH VAL AI1_LOW_VALUE > AI1_HIGH_VALUE.						
10106	FB_0: E2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI2:OUT+						
AI2-功能模块的信号。 该值可从模拟输入 2 读出。						(S6/16)
10107	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

AI2:OUT-						
AI2-功能模块的信号。 该值可从模拟输入 2 读出。 输出为负。						(S6/16)
10108	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI2:ERR						
AI2-功能模块的信号。 AI2-功能模块的状态:						(S6/16)
0 = NO FAULT		没有故障				
1 = I < 4 mA		AI2_CONV_MODE = 2 及 I < 4 mA, 电流信号超出范围				
2 = NO IOB1/IOB2/IOB3		没有联接 IOB3 板				
3 = WRONG IOB		只联接了 IOB2 板或 AI2_CONV_MODE=3...6 和 IOB3 没有联接				
4 = LOW VAL>HIGH VAL		AI2_LOW_VALUE > AI2_HIGH_VALUE.				
10109	FB_0: E2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI3:OUT+						
AI3-功能模块的信号。 该值可从模拟输入 3 读出。						(S11/16)
10110	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI3:OUT-						
AI3-功能模块的信号。 该值可从模拟输入 3 读出。 输出为负。						(S11/16)
10111	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI3:ERR						
AI3-功能模块的信号。 AI3-功能模块的状态:						(S11/16)
0 = NO FAULT		没有故障				
1 = I < 4 mA		AI3_CONV_MODE = 2 及 I < 4 mA, 电流信号超出范围				
2 = NO IOB1/IOB2/IOB3		没有联接 IOB3 板				
3 = WRONG IOB		只联接了 IOB2 板或 AI3_CONV_MODE=3...6 和 IOB3 没有联接				
4 = LOW VAL>HIGH VAL		AI3_LOW_VALUE > AI3_HIGH_VALUE.				
10112	FB_0: E2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI4:OUT+						
AI4-功能模块的信号。 该值可从模拟输入 4 读出。						(S11/16)
10113	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI4:OUT-						
AI4-功能模块的信号。 该值可从模拟输入 4 读出。 输出为负。						(S11/16)
10114	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

AI4:ERR						
AI4-功能模块的信号。						(S11/16)
AI4-功能模块的状态:						
0 = NO FAULT		没有故障				
1 = I < 4 mA		AI4_CONV_MODE = 2 及 I < 4 mA, 电流信号超出范围				
2 = NO IOB1/IOB2/IOB3		没有联接 IOB3 板				
3 = WRONG IOB		只联接了 IOB2 板或 AI4_CONV_MODE=3 和 IOB3 没有联接				
4 = LOW VAL>HIGH VAL		AI4_LOW_VALUE > AI4_HIGH_VALUE.				
10115	FB_0: E2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI5:OUT+						
AI5-功能模块的信号。						(S11/16)
该值可从模拟输入 5 读出。						
10116	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI5:OUT-						
AI5-功能模块的信号。						(S11/16)
该值可从模拟输入 5 读出。 输出为负。						
10117	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI5:ERR						
AI5-功能模块的信号。						(S11/16)
AI5-功能模块的状态:						
0 = NO FAULT		没有故障				
1 = I < 4 mA		AI5_CONV_MODE = 2 and I < 4 mA, 电流信号超出范围				
4 = LOW VAL>HIGH VAL		AI5_LOW_VALUE > AI5_HIGH_VALUE				
5 = NO IOE1		没有联接 IOE1 板。				
10118	FB_0: E2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI6:OUT+						
AI6-功能模块的信号。						(S11/16)
该值可从模拟输入 6 读出。						
10119	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI6:OUT-						
AI6-功能模块的信号。						(S11/16)
该值可从模拟输入 6 读出。 输出为负。						
10120	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AI6:ERR						
AI6-功能模块的信号。						(S11/16)
AI6-功能模块的状态:						
0 = NO FAULT		没有故障				
1 = I < 4 mA		AI6_CONV_MODE = 2 and I < 4 mA, 电流信号超出范围				
4 = LOW VAL>HIGH VAL		AI6_LOW_VALUE > AI6_HIGH_VALUE				
5 = NO IOE1		没有联接 IOE1 板				
10121	FB_0: E2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

DATASET1:OUT1						
DATASET1-功能模块的信号。 (S12/16)						
DATASET 1 用于从传动装置到现场总线主机的数据传输。						
当现场总线通讯模块连接到 DCS 500 时能接收到一个来自于现场总线主机的 3 个字的电报, 分别为 DATASET1:OUT1...OUT3。						
DATASET1:OUT1 为电报的第一个字。						
10122	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DATASET1:OUT2						
DATASET1-功能模块的信号。 (S12/16)						
DATASET1:OUT2 为电报的第一个字。						
10123	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DATASET1:OUT3						
DATASET1-功能模块的信号。 (S12/16)						
DATASET1:OUT3 为电报的第一个字。						
10124	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DATASET3:OUT1						
DATASET3-功能模块的信号。 (S12/16)						
DATASET 3 用于从传动装置到现场总线主机的数据传输。						
当现场总线通讯模块连接到 DCS 500 时能接收到一个来自于现场总线主机的 3 个字的电报, 分别为 DATASET3:OUT1...OUT3。						
DATASET3:OUT1 为电报的第一个字。						
10125	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DATASET3:OUT2						
DATASET3-功能模块的信号。 (S12/16)						
DATASET3:OUT2 为电报的第一个字。						
10126	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DATASET3:OUT3						
DATASET3-功能模块的信号。 (S12/16)						
DATASET3:3 为电报的第一个字。						
10127	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 103: 制动控制 BRAKE CONTROL

TREF_OUT						
BRAKE_CONTROL-功能模块的信号。 (S10/16) 当制动器打开或闭合时,使用的转矩给定的输出。通常与 SPEED_CONTROL 模块的 SPC. [BALREF] (2009) 或 SPC. [BAL2REF] (2011)的输入相联。						
10301	FB_0: I2	SC: TORQ	HL: -	LL: -	D: -	U: %
TREF_ENABLE						
BRAKE_CONTROL-功能模块的信号。 (S10/16) 当制动器打开或闭合时输出有效。 通常与 SPEED_CONTROL 模块的 SSPC. [BAL] (2008) 或 SPC. [BAL2] (2010) 的输入相联: 0 = TREF_OUT = 0 -1 = TREF_OUT 由 BRAKE_CONTROL 模块设置。						
10302	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DECEL_CMND						
BRAKE_CONTROL-功能模块的信号。 (S10/16) 在制动器闭合前输出有效: 0 =来自应用的标称速度给定。 -1 =设定速度给定为零, 使传动装置停机的指令。						
10303	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
LIFT_BRAKE						
BRAKE_CONTROL-功能模块的信号。 (S10/16) 当电机可以产生转矩时, 用于打开制动器的输出: 0 =制动器闭合 -1 =提起制动器。						
10304	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
BRAKE_RUN						
BRAKE_CONTROL-功能模块的信号。 (S10/16) 向 DRIVE_LOGIC 和给定选择器给出运行指令的输出: 0 =没有运行指令 -1 =运行指令有效。						
10305	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 104: 电流控制 CURRENT CONTROL

ARM_ALPHA						
CURRENT CONTROL-功能模块的信号。 触发角。						(S7/16) .
10401	FB_0: I2	SC: 1	HL: -	LL: -	D: -	U: -.
ARM_DIR						
CURRENT CONTROL-功能模块的信号。 当前所使用的桥路的识别符: 0 = NO BRIDGE 1 = MOTOR BRIDGE 2 = GENERATOR BRIDGE						(S7/16) .
10402	FB_0: E2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
CURR_REF_IN_LIM						
CURRENT CONTROL-功能模块的信号。 指示电流给定达限幅的状态信号: 0 = 电流给定没达限幅 -1 = 电流给定达限幅。						(S7/16) .
10403	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
CURR_DER_IN_LIM						
CURRENT CONTROL-功能模块的信号。 指示电流给定的变化率过高的状态信号: 0 = 电流给定没达限幅 -1 = 电流给定的变化率达限幅。						(S7/16) .
10404	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
ARM_CURR_REF						
CURRENT CONTROL-功能模块的信号。 基于参数 REF_TYPE_SEL (405) 的值使用电流给定或转矩给定。						(S7/16) .
10405	FB_0: I2	SC: MCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A

组 105: 变流器及电机 CONVERTER, MOTOR

CONV_CURR_ACT						
SETTINGS-功能模块的信号。						(S2/16)
变流器实际电流。放大比例基于信号 I_CONV_A。						
10501	FB_0: I2	SC: CCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A
ARM_CURR_ACT						
SETTINGS-功能模块的信号。						(S2/16)
电机的实际电流。放大比例基于参数 I_MOTN_A (502)。						
10502	FB_0: I2	SC: MCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A
TORQUE_ACT						
SETTINGS-功能模块的信号。						(S2/16)
电机实际转矩。100 % = 电机标称转矩。						
10503	FB_0: I2	SC: TORQ	HL: -	LL: -	D: -	U: %
U_NET_ACT						
SETTINGS-功能模块的信号。						(S2/16)
电网实际电压相对值。放大比例基于参数 U_SUPPLY (507)。						
10504	FB_0: I2	SC: VOLT	HL: -	LL: -	D: -	U: V
U_ARM_ACT						
SETTINGS-功能模块的信号。						(S2/16)
电机实际电压。放大比例基于信号 U_NET_DC_NOM。						
10505	FB_0: I2	SC: VOLT	HL: -	LL: -	D: -	U: V
EMF_ACT						
SETTINGS-功能模块的信号。						(S2/16)
电机实际内部电压(emf)的相对值。放大比例基于信号 U_NET_DC_NOM。						
10506	FB_0: I2	SC: EMF	HL: -	LL: -	D: -	U: V
BRIDGE_TEMP						
SETTINGS-功能模块的信号。						(S2/16)
散热器的实际温度。						
10507	FB_0: I2	SC: 1	HL: -	LL: -	D: -	U: C
U_NET_DC_NOM_V						
SETTINGS-功能模块的信号。						(S2/16)
整流电压标称值。放大比例: $U_NET_DC_NOM_V = 1,35 * U_SUPPLY (507).$						
注意: 当参数 P507 的值改变时, 所有控制盘上或 CMT/DCS 500 中以 [V] 为单位的电机电						
流参数和信号值都将改变:						
U_ARM_ACT,			EMF_ACT.			
10508	FB_0: I2	SC: 1	HL: -	LL: -	D: -	U: V

I_CONV_A						
SETTINGS-功能模块的信号。 (S2/16)						
变流器铭牌数据。 变流器的额定电流。 在 C1, C2 和 C3 类型的变流器中此值由功率接口板上的编码电阻读取并由系统自行设定。对于 C4 类型的变流器此值必须在调试过程中由第 5 组参数设定。						
注意：当本参数值改变时，所有控制盘上或 CMT/DCS 500 中以 [A] 为单位的电机电流参数和信号值都将改变：						
ARM_CONT_CURR_LIM, ARM_CURR_CLAMP, CONV_CURR_ACT, I_TRIP_A, Conv. Curr. Slave, Conv. Curr. both.						
10509	FB_0: I2	SC: 1	HL: -	LL: -	D: -	U: A
I_TRIP_A						
SETTINGS-功能模块的信号。 (S2/16)						
变流器铭牌数据。 变流器的过流跳闸极限。 (参见 I_CONV_A 的附加信息)						
10510	FB_0: I2	SC: 1	HL: -	LL: -	D: -	U: A
U_CONV_V						
SETTINGS-功能模块的信号。 (S2/16)						
变流器铭牌数据。 变流器的额定电压。(参见 I_CONV_A 的附加信息)						
10511	FB_0: I2	SC: 1	HL: -	LL: -	D: -	U: V
MAX_BR_TEMP						
SETTINGS-功能模块的信号。 (S2/16)						
变流器铭牌数据。 散热器过热监测的跳闸极限。 (参见 I_CONV_A 的附加信息)						
10512	FB_0: I2	SC: 1	HL: -	LL: -	D: -	U: C
CONV_TYPE						
SETTINGS-功能模块的信号。 (S2/16)						
变流器铭牌数据。 (变流器类型):						
1 = (C1)						
2 = (C2)						
3 = (C3)						
4 = (C4)						
(参见 I_CONV_A 的附加信息)						
10513	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
QUADR_TYPE						
SETTINGS-功能模块的信号。 (S2/16)						
变流器铭牌数据。 (相限值):						
1 = (单相限)						
4 = (四相限)						
(参见 I_CONV_A 的附加信息)						
10514	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
LINE_FREQUENCY						
SETTINGS-功能模块的信号。 (S2/16)						
实际进线频率。						
10515	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: 1/s

组 106: 数据记录器 DATA LOGGER

DLOG_STATUS						
DATA_LOGGER-功能模块的信号。						(S14/16)
数据记录器的状态:						
0 =	(记录器为空)					
1 =	(记录器正在采集数据)					
2 =	(出现了触发)					
3 =	(在触发后数据记录器停止)					
4 =	(数据记录器在停止指令后停止)					
5 =	(记录器在触发及停止指令后停止)					
10601	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 107: 数字输入 DIGITAL INPUTS

DI1:01 DI1-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 1 的状态: 0 =输入电压为零 -1 =输入电压为标称值。						
10701	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI1:02 DI1-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 1 的反状态: 0 =输入电压为标称值 -1 =输入电压为零。						
10702	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI2:01 DI2-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 2 的状态。 参见 10701。						
10703	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI2:02 DI2-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 2 的反状态。参见 10702。						
10704	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI3:01 DI3-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 3 的状态。 参见 10701。						
10705	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI3:02 DI3-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 3 的反状态。参见 10702。						
10706	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI4:01 DI4-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 4 的状态。 参见 10701。						
10707	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI4:02 DI4-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 4 的反状态。参见 10702。						
10708	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI5:01 DI5-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 5 的状态。 参见 10701。						
10709	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI5:02 DI5-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 5 的反状态。参见 10702。						
10710	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -

DI6:01						
DI6-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 6 的状态。 参见 10701。						
10711	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI6:02						
DI6-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 6 的反状态。 参见 10702。						
10712	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI7:01						
DI7-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 7 的状态。 参见 10701。						
10713	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI7:02						
DI7-功能模块的信号。 数字输入 7 的反状态。 参见 10702。						
10714	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI8:01						
DI8-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 8 的状态。 参见 10701。						
10715	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI8:02						
DI8-功能模块的信号。 (S3/16) 数字输入 8 的反状态。 参见 10702。						
10716	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI9:01						
DI9-功能模块的信号。 (S11/16) 数字输入 9 的状态。 参见 10701。						
10717	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI9:02						
DI9-功能模块的信号。 (S11/16) 数字输入 9 的反状态。 参见 10702。						
10718	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI10:01						
DI10-功能模块的信号。 (S11/16) 数字输入 10 的状态。 参见 10701。						
10719	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI10:02						
DI10-功能模块的信号 (S11/16) 数字输入 10 的反状态。 参见 10702。						
10720	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI11:01						
DI11-功能模块的信号 (S11/16) 数字输入 11 的状态。 参见 10701。						
10721	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI11:02						
DI11-功能模块的信号 (S11/16) 数字输入 11 的反状态。 参见 10702。						
10722	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -

DI12:01						
DI12-功能模块的信号。 数字输入 12 的状态。 参见 10701。						(S11/16)
10723	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI12:02						
DI12-功能模块的信号 数字输入 12 的反状态。参见 10702。						(S11/16)
10724	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI13:01						
DI13-功能模块的信号。 数字输入 13 的状态。 参见 10701。						(S11/16)
10725	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI13:02						
DI13-功能模块的信号 数字输入 13 的反状态。参见 10702。						(S11/16)
10726	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI14:01						
DI14-功能模块的信号 数字输入 14 的状态。 参见 10701。						(S11/16)
10727	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI14:02						
DI14-功能模块的信号 数字输入 14 的反状态。参见 10702。						(S11/16)
10728	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI15:01						
DI15-功能模块的信号 数字输入 15 的状态。 参见 10701。						(S11/16)
10729	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DI15:02						
DI15-功能模块的信号 数字输入 15 的反状态。参见 10702。						(S11/16)
10730	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 109: 传动逻辑 DRIVE LOGIC

RDY_ON						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号。 (S3/16) 0 =传动装置没有准备好按 ON-指令运行 -1 =传动装置准备好按 ON-指令运行。						
10901	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
RDY_RUNNING						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号。 (S3/16) 0 =传动装置没有准备好按 RUN-指令运行 -1 =传动装置准备好按 RUN-指令运行。						
10902	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
RUNNING						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号。 (S3/16) 0 =传动装置没有运行 -1 =传动装置正在运行。						
10903	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
FAULT						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号 (S3/16) 0 =传动装置中没有故障 -1 =传动装置中有故障。						
10904	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
ALARM						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号。 (S3/16). 0 =传动装置中没有报警 -1 =传动装置中有报警。						
10905	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
LOCAL						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号。 (S3/16) 0 =传动装置为远程控制模式(通过 I/O 口或通过通讯总线控制) -1 =传动装置为本机控制模式(来自控制盘或 CMT/DCS500 的控制)。						
10906	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
EMESTOP_ACT						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号。 (S3/16) 0 =急停功能无效 -1 =急停功能有效。						
10907	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
FAN_ON						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号。 (S3/16) 0 =切断所有风机的指令 -1 =接通所有风机的指令。						
10908	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
FIELD_ON						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号。 (S3/16) 0 =切断外部励磁单元的指令 -1 =接通外部励磁单元的指令。						
10909	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -

MAIN_CONT_ON						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号 (S3/16) 0 =切断主接触器的指令 -1 =接通主接触器的指令。						
10910	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
TRIP_DC_BREAKER						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号 (S3/16) 0 =无指令给直流断路器 -1 =打开直流断路器的指令						
10911	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
DYN_BRAKE_ON						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号 (S3/16) 0 =无指令给能耗制动 -1 =闭合能耗制动的指令。						
10912	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
MOTOR_ACT						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号 (S3/16) 0 =用于电机 1 的参数有效 -1 =用于电机 2 的参数有效。						
10913	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
AUTO-RECLOSING						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号 (S3/16) 0 =自动重新启动无效 -1 =自动重新启动有效。						
10914	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
COMM_FAULT						
DRIVE LOGIC-功能模块的信号。 (S3/16) 0 =无通讯错误 -1 =通讯错误						
10915	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
RUN_DCF						
DCF FIELDMODE-功能模块的信号。 (S2/16 S21. 232) 只用于 DCF MODE = FEXLINK NODE1 或 FEXLINK NODE2 模式。如果变流器是通过 FEX-LINK (X16: 到 X16:联接)接到 DCS 500B 且没有用外部 RESET 命令复位励磁单元故障时, 本信号能启动或停止 DCF 500B。在这种情况下将此信号连接到 DRIVE LOGIC 的输入 ON/OFF (901) 和 RUN1 (902)。信号的定义: 0 = 切断励磁单元 DCF500B 的指令 -1 = 接通励磁单元 DCF500B 的指令。						
10916	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
RESET_DCF						
DCF FIELDMODE-功能模块的信号。 (S2/16 S21. 232) 只用于 DCF MODE = FEXLINK NODE1 或 FEXLINK NODE2 模式。如果变流器是通过 FEX-LINK (X16: 到 X16:联接)接到 DCS 500B 且没有用外部 RESET 命令复位励磁单元故障时, 本信号能启动或停止 DCF 500B。在这种情况下将此信号连接到 DRIVE LOGIC 的输入 RESET (907)。信号的定义: 0 = 无指令给 DCF500B 励磁单元 -1 = 复位 DCF500B 故障的指令。						
10917	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 110: EMF 控制 EMF CONTROL

FLUX_REF1						
EMF CONTROL-功能模块的信号。 弱磁后的磁通给定。						
(S8/16)						
11001	FB_0: I2	SC: FLUX	HL: -	LL: -	D: -	U: %
FLUX_REF_SUM						
EMF CONTROL-功能模块的信号 最后的磁通给定。						
(S8/16)						
11002	FB_0: I2	SC: FLUX	HL: -	LL: -	D: -	U: %
F_CURR_REF						
EMF CONTROL-功能模块的信号 励磁电流给定。						
(S8/16)						
11003	FB_0: I2	SC: FLUX	HL: -	LL: -	D: -	U: %

组 111: 故障及报警 FAULTS, ALARMS

FAULT_WORD_1						
FAULT HANDLING 功能模块的信号。 故障状态字的每一位表示一种故障状态。 如果发生故障, 对应位被置为 1。						(S16/16)
B0	辅助电源欠压					
B1	过流					
B2	电枢过压					
B3	变流器过热					
B4	接地故障					
B5	电机 1 过热					
B6	电机 1 过载					
B7	没有 I/O-板					
B8	电机 2 过热					
B9	电机 2 过载					
B10	无断路器应答					
B11	主电源欠压					
B12	主电源过压					
B13	不同步					
B14	励磁单元 1 过流					
B15	励磁单元 1 通讯故障					
11101	S: PB	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
FAULT_WORD_2						
FAULT HANDLING 功能模块模块的信号。 故障状态字的每一位表示一种故障状态。 如果发生故障, 对应位被置为 1。						(S16/16)
B0	电枢电流波形不好					
B1	励磁单元 2 过流					
B2	励磁单元 2 通讯故障					
B3	相序错误					
B4	没有磁场应答					
B5	测速故障					
B6	外部风机没有应答					
B7	主接触器没有应答					
B8	类型编码故障					
B9	参数备份故障					
B10	C FAN 没有应答					
B11	本机控制&未连接					
B12	励磁单元 1 不正常					
B13	励磁单元 2 不正常					
B14	电机堵转					
B15	电机超速					
11102	S: PB	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

FAULT_WORD_3						
FAULT HANDLING 功能模块模块的信号。 故障状态字的每一位表示一种故障状态。 如果发生故障，对应位被置为 1。						(S16/16)
B0	备用					
B1	备用					
B2	备用					
B3	备用					
B4	备用					
B5	备用					
B6	备用					
B7	备用					
B8	备用					
B9	备用					
B10	电流上升故障					
B11	变流器风机电流故障					
B12	辅助电路过压报警					
B13	现场总线超时					
B14	电流偏差					
B15	换桥故障					
11103	S: PB	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
ALARM_WORD_1						
FAULT HANDLING 功能模块模块的信号。 报警状态字的每一位表示一种报警状态。 如果发生报警，对应位被置为 1。						(S16/16)
B0	禁止启动					
B1	急停					
B2	电机 1 温度报警					
B3	电机 1 过载报警					
B4	变流器过热报警					
B5	电流调节器封锁 (从 S21.233 开始使用)					
B6	备用					
B7	RAM 备份失败					
B8	电机 2 过热报警					
B9	电机 2 过载报警					
B10	主电源欠压报警					
B11	备用					
B12	变流器风机应答报警					
B13	电枢电流降低报警					
B14	备用					
B15	外部风机应答报警					
11104	S: PB	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

ALARM_WORD_2						
FAULT HANDLING 功能模块模块的信号。 报警状态字的每一位表示一种报警状态。 如果发生报警，对应位被置为 1。						(S16/16)
B0	控制盘断开					
B1	类型编码改变					
B2	读出初始值, S2					
B3	丢失第二套参数					
B4	不允许备份					
B5	写备份报警					
B6	辅助电路过压报警					
B7	应用宏改变失败					
B8	自动重合闸					
B9	电枢电流波动					
B10	备用					
B11	备用					
B12	备用					
B13	备用					
B14	备用					
B15	备用					
11105	S: PB	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
ALARM_WORD_3						
FAULT HANDLING 功能模块模块的信号。 报警状态字的每一位表示一种报警状态。 如果发生报警，对应位被置为 1。						(S16/16)
B0	备用					
B1	备用					
B2	备用					
B3	备用					
B4	备用					
B5	备用					
B6	备用					
B7	备用					
B8	备用					
B9	备用					
B10	备用					
B11	备用					
B12	备用					
B13	备用					
B14	备用					
B15	备用					
11106	S: PB	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

LATEST_FAULT						
FAULT HANDLING 功能模块模块的信号。 (S16/16) 最新发生的故障的错误编码。						
11107	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
LATEST_ALARM						
FAULT HANDLING 功能模块模块的信号。 (S16/16) 最新发生的报警的错误编码						
11108	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
OPERATING_HOURS						
FAULT HANDLING 功能模块模块的信号。 (S16/16) 工作时间的单位为 0, 1h 的分辨率。如果控制板的辅助电源断开 8 小时以上及非易失性存储器的内容丢失后, 计数器通常会复位。						
11109	S: U4	SC: 0.1	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 112: MAINTENANCE

COMMIS_STAT						
MAINTENANCE 功能的信号。						
来自传动功能的结果。						
当 DRIVEMODE 参数用于启动传动功能时, 给出反馈状态信息。						
COMMIS_STAT 将说明传动功能是否成功:						
0 = NOT ACTIVATED 所选功能已成功实现						
1 = RUN COMMAND ? 参见编码 53						
2 = FEXC SEL ? 错误的 FEX 选择						
3 = FEXC RDY OPER=0 FEX1 / 2 或 DCF 503/4 没有准备好						
4 = FEXC OK=0 磁场电源不好; 参见变流器显示的错误信息						
5 = FIELD ON=0 FEX1 / 2 或 DCF 503/4 没有合闸						
6 = IF NOT IN 95 - 105% 磁场电流不在 95% 105%范围内						
7 = NOT O. K. AFTER 20s 传动装置在 20s 内没有被硬件释放						
8...34 = reserved 备用						
35 = CANNOT AUTOTUNE 电枢电流调节器不能自优化						
36...48 = reserved 备用						
49 = IF AT START ? 在自整定开始时, 磁场电流在 10s 内没有达到给定值						
DRIVE_MODE (12.01) = 3, 5 或 6 (自优化):						
50 = OHMIC LOAD ? 阻性负载没有定义。						
51 = IACT FEEDBACK ? 当测量电枢电阻时, 电流反馈小于电流给定。 电流限幅低于连续电流极限或低于 20%.						
52 = CURRENT CURVE ? 电流曲线不好. 熔断器熔断, 晶闸管没有触发或没有电机负载						
53 = RUN COMMAND ? 错误的启动条件. 当自优化开始时传动装置正在运行 或在自优化指令给出后 20 秒内没有给出运行指令						
54 = TOO HIGH SPEED ? 在自优化期间速度过高. 速度大于 1%或 EMF 大于 15%.						
55 = INDUCTANCE ? 感抗没有定义. 熔断器熔断, 晶闸管没有触发或没有电机负载						
56 = CONT CURR LIM ? 不能定义连续电流的极限						
57 = FIELD REMOVAL ? 丢失磁场时间长于 10 秒						
58 = STOP COMMAND ? 在自优化期间出现电流调节器封锁或停止指令						
59 = MUST BE LOCAL 传动不在本地模式						
60 = CANNOT AUTOTUNE 不能自优化(磁场).						
61 = ILL START COND. 错误的启动条件(磁场).						
11201	S: E2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

BACKUPSTOREMODE

MAINTENANCE 功能的信号。

BACKUPSTOREMODE 用于向传动装置发出参数处理功能的指令：

- 0 = NONE
- 1 = SAVE MOT1 SET 存电机设置 1
- 2 = SAVE MOT2 SET 存电机设置 2
- 3 = FACTORY SET VAL. 工厂负载值
- 4 = SELECT MOT1 SET 调用电机设置 1
- 5 = SELECT MOT2 SET 调用电机设置 2
- 6 = READ APPL BLOCKS 调用申请；如果附加功能模块被激活并通过 SAVE

MOTx SET 存储，且在修改后没有保存，则最后一次修改前的配置能被再激活。

在指令正在执行时 BACKUPSTOREMODE 的值将显示正在进行的工作，如果指令失败，则显示失败的原因：

- 7 = ERASE ERROR 擦除参数存储器时发生错误
- 8 = ERASING... 正在擦除参数存储器
- 9 = PROGRAM ERROR 写参数存储器时发生错误
- 10 = PROGRAMMING... 正在写参数存储器
- 11 = WRONG FLASH TYPE 确认错误
- 12 = READING... 正在读取参数存储器
- 13 = READ ERROR 读取参数存储器时发生错误
- 14 = reserved 备用
- 15 = VERSION ERROR 参数存储器类型错误
- 16 = reserved 备用
- 17 = SIZE ERROR 参数存储器容量错误

11202	S: E2	SC: -	HL: 5	LL: 1	D: -	U: -
--------------	-------	-------	-------	-------	------	------

FEXC_STATUS

MAINTENANCE 功能的信号。

励磁单元 1 和 2 的状态：

(内部信号；控制盘不显示；定义)

- B0 (FEXC1_RDY_OPER) 0 =没有准备好运行(AC-电压丢失)
- B1 (FEXC1_OK) 0 =励磁单元 1 自诊断失败或断电
- B2 (EXC2_RDY_OPER) 0 =没有准备好运行(AC-电压丢失)
- B3 (EXC2_OK) 0 =励磁单元 2 自诊断失败或断电
- B4 (ACK_FEXC1_ON) 1 =电机 1 磁场正常
- B5 (ACK_FEXC2_ON) 1 =电机 2 磁场正常
- B6 (FIELD_HEAT_ON) 1 =电机加热功能有效
- B7 (FIELD1_REV_ACK) 磁场的方向 0 =正向, 1 =反向
- B8 (ACK_CSC_ON) 1 =接受顺序控制的开机指令
- B9 (ACK_FEXC_ON) 1 =电机磁场正常
- B10 (FIELD_REF_ON) 1 = 磁场电流给定释放
- B11 (FIELD1_CURR_MIN_L) 1 = 电机 1 磁场电流高于最小值
- B12 (FIELD2_CURR_MIN_L) 1 = 电机 2 磁场电流高于最小值

11203	S: PB	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
--------------	-------	-------	-------	-------	------	------

TC_STATUS						
MAINTENANCE 功能的信号。						
转矩控制顺序的状态：						
(内部信号；控制盘不显示；定义)						
B0	(RDY ON		1 =准备闭合主接触器			
B1	(MAIN CONT ON		1 =闭合主接触器的指令			
B2	(RDY RUNNING		1 =准备运行指令			
B3	(RUNNING		1 =调节器解除封锁指令			
B4	(TC_RDY_REF		1 =准备给定			
B5	(TC_FIELD_CHANGE		1 =允许磁场反向			
B6	(CONTINUOUS_CURR		1 =电枢电流断续			
11204	S: PB	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
BC						
MAINTENANCE 功能的信号。						
电流调节器的状态。如果 BC 值为 0 表示一切正常。如果不为 0，BC 的位号将指示电流调节器封锁的原因：						
(内部信号；控制盘不显示；定义)						
B0	(过流)					
B1	(惯性单元被解除)					
B2	(磁场反向)					
B3	(电源系统欠压)					
B4	(只用于 12 脉波：发生故障 65 和 66)					
B5	(只用于 12 脉波：信号通过电缆 X18)					
B6	(电源系统过压)					
B7	(类型编码错误)					
B8	(调节器转换时停止调节器)					
B9	(处理器过载)					
B10	(晶闸管诊断运行)					
B12	(初级(AC)或次级(48V AC)电源故障)					
B13	(丢失同步信号)					
B14	(脉冲触发不同步)					
B15	(没有解除封锁)					
11205	S: PB	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
SQUARE_WAVE						
MAINTENANCE 功能的信号。						
方波发生器的输出。用于调节器的优化。						
11206	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
TEST_REF						
MAINTENANCE 功能的信号。						
不同的传动功能的试验给定输入,它们是用 DRIVE_MODE 参数来激活的。						
11207	S: I2	SC: 1	HL: 32767	LL: -32768	D: 0	U: -
TEST_RELEASE						
MAINTENANCE 功能的信号。						
在手动优化电流或 EMF 调节器时,向调节器给出的解除封锁指令。当手动调节时,首先通过信号 TEST_REF_SEL 选择给定,然后设置 TEST_RELEASE 不为 0 使调节器解除封锁。						
11208	S: I2	SC: 1	HL: 1	LL: 0	D: 0	U: -

TEST_REF_SEL						
MAINTENANCE 功能的信号。						
选择试验给定. 在手动优化中, 使用信号 TEST_REF_SEL 选择给定:						
0 = ZERO 给定为 0						
1 = POT1 给定为 POT1_VALUE, 1204						
2 = POT2 给定为 POT2_VALUE, 1205						
3 = SQRW 给定为 SQUARE_WAVE, 11206						
4 = TEST 给定为 TEST_REF, 11207.						
11209	S: E2	SC: -	HL: 4	LL: 0	D: 0	U: -
FEXC1_CODE						
MAINTENANCE 功能的信号。						
来自励磁单元 1 的类型编码。						
0000...0307 FEX-2, 半控, 单向						
0308...0819 FEX-31, 全控, 双向						
0820...1023 FEX-32, 半控, 单向						
10000 DCF501, DCF501B, DCF502B						
11210	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
FEXC1_COM_STATUS						
MAINTENANCE 功能的信号。						
励磁单元 1 通讯链发生超时时状态。						
FEXC1_COM_STATUS = 0 =没有超时指示:						
B0 写参数时发生超时, 无地址信息回送						
B1 写参数时发生超时, 没有接收到数据						
B2 读参数时发生超时, 无地址信息回送						
B3 读参数时发生超时, 没有接收到数据						
B4 读实际值时发生超时, 没有接收到数据。						
11211	S: PB	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
FEXC1_COM_ERRORS						
MAINTENANCE 功能的信号。						
励磁单元 1 的 FEXC 通讯中传输错误的数目。						
11212	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
FEXC2_CODE						
MAINTENANCE 功能的信号。						
来自励磁单元 2 的类型编码。						
0308...0819 FEX-31, 全控, 双向						
0820...1023 FEX-32, 半控, 单向						
10000 DCF501, DCF501B, DCF502B						
11213	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
FEXC2_COM_STATUS						
MAINTENANCE 功能的信号。						
励磁单元 2 通讯链发生超时时状态。						
FEXC2_COM_STATUS = 0 =没有超时指示:						
B0 写参数时发生超时, 无地址信息回送						
B1 写参数时发生超时, 没有接收到数据						
B2 读参数时发生超时, 无地址信息回送						
B3 读参数时发生超时, 没有接收到数据						
B4 读实际值时发生超时, 没有接收到数据。						
11214	S: PB	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

FEXC2_COM_ERRORS						
MAINTENANCE 功能的信号。 励磁单元 2 的 FEXC 通讯中传输错误的数目。						
11215	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
CMT_COM_ERRORS						
MAINTENANCE 功能的信号。 通讯链中传输错误的数目。						
11216	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
CDI300_BAD_CHAR						
MAINTENANCE 功能的信号。 控制盘通讯链中传输错误的数目。						
11217	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
CNT_SW_VERSION						
MAINTENANCE 功能的信号。 DCS 500 变流器的软件的版本。						
11218	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
CNT_BOOT_SW_VERSION						
MAINTENANCE 功能的信号。 DCS 500 变流器引导程序的软件版本。						
11219	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
FEXC1_SW_VERSION						
MAINTENANCE 功能的信号。 励磁单元 1 的软件版本。						
11220	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
FEXC2_SW_VERSION						
MAINTENANCE 功能的信号。 励磁单元 2 的软件版本。						
11221	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
PROGRAM_LOAD						
MAINTENANCE 功能的信号。 控制程序计算的负载。 设置 DRIVE_MODE, 1201 = PROGRAM_LOAD 计算开始。 计算大约需要 20 秒钟。						
11222	S: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: %

组 113: 电机 1 磁场 MOTOR 1 FIELD

F1_CURR_REF						
MOTOR_1_FIELD- 功能模块的信号。 (S8/16) 励磁单元 1 的励磁电流给定。						
11301	FB_0: I2	SC: FCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A
F1_CURR_ACT						
MOTOR_1_FIELD-功能模块的信号。 (S8/16) 来自励磁单元 1 的实际励磁电流。						
11302	FB_0: I2	SC: FCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A
REF_DCF						
DCF FIELDMODE-功能模块的信号。 (S2/16 S21.232) 只有当 DCF MODE (1215) = FEXLINK NODE1 或 FEXLINK NODE2 时有效。 磁场电流给定通过 FEXLINK 设 DCF500 为励磁单元 1 或 2。						
11303	FB_0: I2	SC:MCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A

组 114: 电机 1 保护 MOTOR 1 PROTECT.

MOT1_MEAS_TEMP						
MOTOR_1_PROTECTION- 功能模块的信号。 (S9/16)						
电机 1 的测量温度。						
温度的单位根据 AI_CONV_MODE (107, 110) 参数的选择而定:						
0 = 没有选择						
1, 2 =由参数 AI_HIGH_VALUE (108, 111) 和 AI_LOW_VALUE (109, 112) 设置的值						
3..5 =单位 =度						
6, 7 =阻抗值为欧姆(但显示为 ° C)						
11401	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: C
MOT1_CALC_TEMP						
MOTOR_1_PROTECTION- 功能模块的信号。 (S9/16)						
来自电机 1 热模式的输出。						
11402	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: %

组 115: 电机 2 磁场 MOTOR 2 FIELD

F2_CURR_REF						
MOTOR_2_FIELD- 功能模块的信号。 励磁单元 2 的励磁电流给定。						
						(S8/16)
11501	FB_0: I2	SC: FCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A
F2_CURR_ACT						
MOTOR_2_FIELD- 功能模块的信号。 来自励磁单元 2 的实际励磁电流。						
						(S8/16)
11502	FB_0: I2	SC: FCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A

组 116: 电机 2 保护 MOTOR 2 PROTECTION

MOT2_MEAS_TEMP						
MOTOR_2_PROTECTION- 功能模块的信号。 (S9/16)						
电机 2 的测量温度。						
温度的单位根据 AI_CONV_MODE (107, 110) 参数的选择而定:						
0 = 没有选择						
1, 2 =由参数 AI_HIGH_VALUE (108, 111) 和 AI_LOW_VALUE (109, 112) 设置的值						
3..5 =单位 =度						
6, 7 =阻抗值为欧姆(但显示为 ° C)						
11601	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: C
MOT2_CALC_TEMP						
MOTOR_2_PROTECTION- 功能模块的信号。 (S9/16)						
来自电机 2 热模式的输出。						
11602	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: %

组 117: 积分器 RAMP GENERATOR

RAMP:OUT						
RAMP GENERATOR- 功能模块的信号。 (S4/16) 积分功能之后的速度给定。						
11701	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
ACCELCOMP:OUT						
RAMP GENERATOR- 功能模块的信号。 (S4/16) 加速补偿功能。通过参数 ACC_COMP.TRMIN(1719)计算的附加转矩给定输出。						
11702	FB_0: I2	SC: TORQ	HL: -	LL: -	D: -	U: %
RAMP:SIGN						
RAMP GENERATOR- 功能模块的信号。 (S4/16) 积分后速度给定的符号。						
11703	FB_0: I2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 118: 给定链 REFERENCE CHAIN

SPEED_REFERENCE						
RAMP GENERATOR-功能模块的信号。 在 RAMP.[RES_IN] (1702) 之后 RAMP.[FOLLOW_IN] (1704) 控制开关之前的速度给定。 两个限值 SPEEDMAX (1715) 和 SPEEDMIN (1716) 都有效。						
11801	S: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
REF_SUM:OUT						
REFSUM_2-功能模块的信号。 与 SPEED_ERROR-功能模块相联的速度给定。 (S5/16)						
11802	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
LOCAL_SPEED_REF						
RAMP GENERATOR-功能模块的信号。 本地模式: 速度给定可以通过控制盘或 CMT-tool 工具设置。 远程模式: 输出用于显示 LOCAL 控制开关后的速度给定。						
11803	S: I2	SC: SPEED	HL: 23000	LL: -23000	D: 0	U: rpm

组 119: 给定源 REFERENCE SOURCES

CONST_REF:OUT						
CONST_REF-功能模块的信号。 所选的恒定速度给定。						(S4/16)
11901	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
CONST_REF:ACT						
CONST_REF-功能模块的信号。 当 ACT-输入中的一个有效时, 设置本信号为 TRUE。						(S4/16)
11902	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
REF_SEL:OUT						
REF_SEL-功能模块的信号。 通常与积分器输入相连的被选速度给定。						(S4/16)
11903	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
SOFT_POT:OUT						
SOFT_POT-功能模块的信号。 来自软件电位器的速度给定。						(S4/16)
11904	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
SOFT_POT:ACT						
SOFT_POT-功能模块的信号。 当 SOFTPOT. [INCR] (1918) 或 SOFTPOT. [DECR] (1919) 输入有效时, 设置本信号为 TRUE。						(S4/16)
11905	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 120: 速度调节器 SPEED CONTROLLER

ERR:OUT						
SPEED_ERROR-功能模块的信号。 通常与速度调节器输入相联的速度偏差值。						(S5/16)
12001	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
ERR:OUT_OF_WIN						
SPEED_ERROR-功能模块的信号。 速度偏差超出偏差窗口 ERR.WIN_SIZE (2004)时的指示。						(S5/16)
12002	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
ERR:STEP_RESP						
SPEED_ERROR-功能模块的信号。 速度偏差的输出,用于显示速度调节器在阶跃试验中的工作情况						(S5/16)
12003	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
SPC:OUT						
SPEED_CONTROL-功能模块的信号。 来自速度调节器的转矩给定输出。						(S5/16)
12004	FB_0: I2	SC: TORQ	HL: -	LL: -	D: -	U: %
SPC:IN_LIM						
SPEED_CONTROL-功能模块的信号。 速度调节器指示,显示输出达限幅。						(S5/16)
12005	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 121: 速度测量 SPEED MEASUREMENT

SPEED_ACT_EMF						
SPEED_MEASUREMENT-功能模块的信号。 (S4/16) 通过电枢电压和电机参数计算的 实际速度。						
12101	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
SPEED_ACT						
SPEED_MEASUREMENT-功能模块的信号 (S4/16) 滤波后的实际速度。内部与 SPEED_ERROR-功能模块相联。						
12102	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
SPEED_ACT_FILT						
SPEED_MEASUREMENT-功能模块的信号 (S4/16) 二次滤波后的实际速度。 通常用于显示。						
12103	FB_0: I2	SC: SPEED	HL: -	LL: -	D: -	U: rpm
TACHO_PULSES						
SPEED_MEASUREMENT-功能模块的信号 (S4/16) 计录测量脉冲数的计数器。						
12104	FB_0: U2	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 122: 速度监测 SPEED MONITOR

MIN_SPEED						
SPEED_MONITOR-功能模块的信号。 (S4/16)						
当实际速度低于最小速度极限 MIN_SPEED_L (2201)时启动该指示。						
12201	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
SPEED_GT_L1						
SPEED_MONITOR-功能模块的信号。 (S4/16)						
实际速度高于速度值 SPEED_L1 (2202) 时启动该指示。						
12202	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
SPEED_GT_L2						
SPEED_MONITOR-功能模块的信号。 (S4/16)						
实际速度高于速度值 SPEED_L2 (2203)时启动该指示。						
12203	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
OVERSPEED						
SPEED_MONITOR-功能模块的信号。 (S4/16)						
实际速度高于速度极限 OVERSPEEDLIMIT (2204)时启动该指示。						
12204	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 123: 转矩和电流限幅 TORQUE and CURRENT LIMITS

SPC_TORQMAX1						
TORQUE/CURRENT LIMITATION-功能模块的信号。 (S6/16) 速度调节器的转矩正限幅。						
12301	FB_0: I2	SC: TORQ	HL: -	LL: -	D: -	U: %
SPC_TORQMIN1						
TORQUE/CURRENT LIMITATION-功能模块的信号。 (S6/16) 速度调节器的转矩负限幅。						
12302	FB_0: I2	SC: TORQ	HL: -	LL: -	D: -	U: %
TREF_TORQMAX1						
TORQUE/CURRENT LIMITATION-功能模块的信号。 (S6/16) 转矩给定链的转矩正限幅。						
12303	FB_0: I2	SC: TORQ	HL: -	LL: -	D: -	U: %
TREF_TORQMIN1						
TORQUE/CURRENT LIMITATION-功能模块的信号。 (S6/16) 转矩给定链的转矩负限幅。						
12304	FB_0: I2	SC: TORQ	HL: -	LL: -	D: -	U: %
TORQMAX2						
TORQUE/CURRENT LIMITATION-功能模块的信号。 (S6/16) 外部转矩限幅前的转矩正限幅。						
12305	FB_0: I2	SC: TORQ	HL: -	LL: -	D: -	U: %
TORQMIN2						
TORQUE/CURRENT LIMITATION-功能模块的信号。 (S6/16) 外部转矩限幅前的负极限转矩。						
12306	FB_0: I2	SC: TORQ	HL: -	LL: -	D: -	U: %
CURR_LIM_P						
TORQUE/CURRENT LIMITATION-功能模块的信号。 (S6/16) 电流调节器的电流正限幅。						
12307	FB_0: I2	SC:MCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A
CURR_LIM_N						
TORQUE/CURRENT LIMITATION-功能模块的信号。 (S6/16) 电流调节器的电流负限幅。						
12308	FB_0: I2	SC:MCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A

组 124: 转矩给定链 TORQUE REFERENCE CHAIN

SEL1:OUT						
TORQ_REF_SELECTION-功能模块的信号。 (S6/16) 来自转矩给定链的转矩给定。						
12401	FB_0: I2	SC: TORQ	HL: -	LL: -	D: -	U: %
SEL2:OUT						
TORQ_REF_HANDLING-功能模块的信号。 (S7/16) 转矩给定选择器后的转矩给定。						
12402	FB_0: I2	SC: TORQ	HL: -	LL: -	D: -	U: %
SEL2:TORQ/SPEED						
TORQ_REF_HANDLING-功能模块的信号。 (S7/16) 指示控制模式有效的输出口: 0 = 速度控制有效 - 1 = 转矩控制有效。						
12403	FB_0: B	SC: BO	HL: -	LL: -	D: -	U: -
SEL2:IN_LIM						
TORQ_REF_HANDLING-功能模块的信号。 (S7/16) 指示转矩给定达限幅的输出: 0 = 给定在限幅内 - 1 = 给定已达限幅						
12404	FB_0: B	SC: BO	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 125: 任务及常数 TASKS, CONSTANTS

CONSTANT 0						
CONSTANTS-功能模块的信号。 本常数值常为 0 (FALSE)。						(S2, S16/16)
12501	FB_0: I2	SC: -	HL: 0	LL: 0	D: 0	U: -
CONSTANT -1						
CONSTANTS-功能模块的信号。 本常数值常为-1 (TRUE)。 可以与使用 BI 比例系数的功能模块的输入 (FB_I: B) 连接。						(S2, S16/16)
12502	FB_0: I2	SC: -	HL: -1	LL: -1	D: -1	U: -
CONSTANT 1						
CONSTANTS-功能模块的信号。 本常数值常为 1。						(S2, S16/16)
12503	FB_0: I2	SC: -	HL: 1	LL: 1	D: 1	U: -
CONSTANT 2						
CONSTANTS-功能模块的信号。 本常数值常为 2。						(S2, S16/16)
12504	FB_0: I2	SC: -	HL: 2	LL: 2	D: 2	U: -
CONSTANT 10						
CONSTANTS-功能模块的信号。 本常数值常为 10。						(S2, S16/16)
12505	FB_0: I2	SC: -	HL: 10	LL: 10	D: 10	U: -
CONSTANT 100						
CONSTANTS-功能模块的信号。 本常数值常为 100。						(S2;S16/16)
12506	FB_0: I2	SC: -	HL: 100	LL: 100	D: 100	U: -
CONSTANT 1000						
CONSTANTS-功能模块的信号。 本常数值常为 1000。						(S2, S16/16)
12507	FB_0: I2	SC: -	HL: 1000	LL: 1000	D: 1000	U: -
CONSTANT 31416						
CONSTANTS-功能模块的信号。 本常数值常为 31416。						(S2, S16/16)
12508	FB_0: I2	SC: -	HL: 31416	LL: 31416	D: 31416	U: -
EMF: 100%						
CONSTANTS-功能模块的信号。 与标称 EMF 值相对应的值= 3786。						(S2, S16/16)
12509	FB_0: I2	SC: -	HL: 3786	LL: 3786	D: 3786	U: -
TORQ: 100%						
CONSTANTS-功能模块的信号。 与标称的正转矩相对应的值= 4000。						(S2, S16/16)
12510	FB_0: I2	SC: -	HL: 4000	LL: 4000	D: 4000	U: -
TORQ -100%						
CONSTANTS-功能模块的信号。 与标称的负转矩相对应的值= -4000。						(S2, S16/16)
12511	FB_0: I2	SC: -	HL: -4000	LL: -4000	D: -4000	U: -

CUR, FLX, VLT 100%						
CONSTANTS-功能模块的信号。 与标称正电流,磁通及电压相对应的值= 4095。						(S2, S16/16)
12512	FB_0: I2	SC: -	HL: 4095	LL: 4095	D: 4095	U: -
CUR, FLX, VLT -100%						
CONSTANTS-功能模块的信号。 与标称的负电流,磁通及电压相对应的值= -4096。						(S2, S16/16)
12513	FB_0: I2	SC: -	HL: -4095	LL: -4095	D: -4096	U: -
SPEED: 100%						
CONSTANTS-功能模块的信号。 与标称的正速度相对应的值= 20000。						(S2, S16/16)
12514	FB_0: I2	SC: -	HL: 20000	LL: 20000	D: 20000	U: -
SPEED: -100%						
CONSTANTS-功能模块的信号。 与标称的负速度相对应的值= -20000。						(S2, S16/16)
12515	FB_0: I2	SC: -	HL: -20000	LL: -20000	D: -20000	U: -
SIG1 (SPEED REF)						
FREE_SIGNALS-功能模块的信号。 包括可通过 CMT 或控制盘设置的信号。 本常数值可以用于给出 速度给定 。在传动装置跟随本给定前,它必须与速度给定的输入 ERR. [IN] (2001) 相联。						(S2, S16/16)
12516	FB_0: I2	SC: -	HL: 30000	LL: -30000	D: 0	U: -
SIG2 (SPEED STEP)						
FREE_SIGNALS-功能模块的信号。 包括可通过 CMT 或控制盘设置的信号。 本常数值可以用于给出 速度阶跃 。在传动装置跟随本给定前,它必须与速度给定的输入 ERR. [STEP] (2002) 相联。						(S2, S16/16)
12517	FB_0: I2	SC: -	HL: 30000	LL: -30000	D: 0	U: -
SIG3 (TORQ. REF A)						
FREE_SIGNALS-功能模块的信号。 包括可通过 CMT 或控制盘设置的信号。 本常数值可以用于给出 转矩给定 。在传动装置跟随本给定前,它必须与转矩给定的输入 SEL1. [TREF_A] (2401) 相联。						(S2, S16/16)
12518	FB_0: I2	SC: -	HL: 30000	LL: -30000	D: 0	U: -
SIG4 (TORQ. REF B)						
FREE_SIGNALS-功能模块的信号。 包括可通过 CMT 或控制盘设置的信号。 本常数值可以用于给出 转矩给定 。在传动装置跟随本给定前,它必须与转矩给定的输入 SEL1. [TREF_B] (2404) 相联。						(S2, S16/16)
12519	FB_0: I2	SC: -	HL: 30000	LL: -30000	D: 0	U: -
SIG5 (TORQUE STEP)						
FREE_SIGNALS-功能模块的信号。 包括可通过 CMT 或控制盘设置的信号。 本常数值可以用于给出 转矩阶跃 。在传动装置跟随本给定前,它必须与转矩阶跃的输入 SEL2. [TORQ_STEP] (2409) 相联。						(S2, S16/16)
12520	FB_0: I2	SC: -	HL: 30000	LL: -30000	D: 0	U: -

SIG6 (LOAD SHARE)						
FREE_SIGNALS-功能模块的信号。 (S2, S16/16)						
包括可通过 CMT 或控制盘设置的信号。						
本常数值可以用于在主从传动中给出 负载分配 。在传动装置跟随本给定前, 它必须与负载分配的输入 SEL1. [LOAD_SHARE] (2403) 相联。						
12521	FB_0: I2	SC: -	HL: 30000	LL: -30000	D: 4000	U: -
SIG7 (FLUX REF)						
FREE_SIGNALS-功能模块的信号。 (S2, S16/16)						
包括可通过 CMT 或控制盘设置的信号。						
本常数值可以用于给出 磁通给定 。在传动装置跟随本给定前, 它必须与磁通给定的输入 [FLUX_REF] (1002) 相联。						
12522	FB_0: I2	SC: -	HL: 30000	LL: -30000	D: 4095	U: -
SIG8 (EMF REF)						
FREE_SIGNALS-功能模块的信号。 (S2, S16/16)						
包括可通过 CMT 或控制盘设置的信号。						
本常数值可以用于给出 EMF 给定 。在传动装置跟随本给定前, 它必须与 EMF 给定的输入 [EMF_REF] (1003) 相联。						
12523	FB_0: I2	SC: -	HL: 30000	LL: -30000	D: 3786	U: -
SIG9 (FORCE FWD)						
FREE_SIGNALS-功能模块的信号。 (S2, S16/16)						
包括可通过 CMT 或控制盘设置的信号。						
本常数值可以用于向 磁场逻辑 给出强制指令。在传动装置跟随本给定前, 它必须与强制正向输入 [F1_FORCE_FWD] (1302) 相联。						
12524	FB_0: B	SC: -	HL: 30000	LL: -30000	D: 0	U: -
SIG10 (FORCE REV)						
FREE_SIGNALS-功能模块的信号。 (S2, S16/16)						
包括可通过 CMT 或控制盘设置的信号。						
本常数值可以用于向 磁场逻辑 给出强制指令。在传动装置跟随本给定前, 它必须与强制反向输入 [F1_FORCE_REV] (1303) 相联。						
12525	FB_0: B	SC: -	HL: 30000	LL: -30000	D: 0	U: -
SIG11 (CURR. REF)						
FREE_SIGNALS-功能模块的信号。 (S2, S16/16)						
包括可通过 CMT 或控制盘设置的信号。						
本常数值可以用于给出 电流给定 。在传动装置跟随本给定前, 它必须与电流调节器的输入 [CURR_REF] (402) 相联。						
12526	FB_0: I2	SC: -	HL: 30000	LL: -30000	D: 0	U: -
SIG12 (CURR. STEP)						
FREE_SIGNALS-功能模块的信号。 (S2, S16/16)						
包括可通过 CMT 或控制盘设置的信号。						
本常数值可以用于给出 电流阶跃 。在传动装置跟随本给定前, 它必须与电流调节器的阶跃输入 [CURR_STEP] (403) 相联。						
12527	FB_0: I2	SC: -	HL: 30000	LL: -30000	D: 0	U: -

组 126: 功能模块 1 FUNCTION BLOCKS 1

12601-12699: 应用功能模块信号组
见应用功能模块数据表。

组 127: 功能模块 2 FUNCTION BLOCKS 2

12701-12799: 应用功能模块信号组
见应用功能模块数据表。

组 128: 功能模块 3 FUNCTION BLOCKS 3

12801-12899: 应用功能模块信号组
见应用功能模块数据表。

组 129: 功能模块 4 FUNCTION BLOCKS 4

12901-12999: 应用功能模块信号组
见应用功能模块数据表。

组 130: 功能模块 5 FUNCTION BLOCKS 5

13001-13013: 应用功能模块信号组
见应用功能模块数据表。

组 135: DDCTool

STATUS_WORD						
DDCTool 接口的信号。 DCS 500 传动装置状态字:						
B0	reserved		备用			
B1	RDY ON		1=准备闭合接触			
B2	RDY RUN		1=准备产生转矩			
B3	RUNNING		1=速度/转矩控制运行			
B4	Auto-reclosing		1=A140 有效			
B5	FAULT		1= DCS500 的故障指示			
B6	ALARM		1= DCS500 的报警指示			
B7	reserved		备用			
B8	reserved		备用			
B9	reserved		备用			
B10	reserved		备用			
B11	reserved		备用			
B12	reserved		备用			
B13	reserved		备用			
B14	Emergency stop		1=A102 无效, [EME_STOP] (906)="0"			
B15	Start inhibition		1=A101 有效, [START_INHIBIT] (908)="1"			
13501	S: PB	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
LTIME						
DDCTool 接口的信号。 DCS 500 时间计数器。						
13502	S: I4	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -
LDATE						
DDCTool 接口的信号。 DCS 500 日期计数器。						
13503	S: I4	SC: -	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 136: 12-脉波运行 12-PULSE-OPERATING

Conv. Curr. Slave						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 (S13/16) 从机变流器电流; 来自于 IACT_SLAVE (3604) 的赋值信号; 对信号 CONV_CUR_ACT (10501) 的换算; 仅对主机变流器有效。						
13601	FB_0: I2	SC: CCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A
Arm. Curr. Slave						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 (S13/16) 从机电机电流; 来自于 IACT_SLAVE (3604) 的赋值信号; 对信号 CONV_CUR_ACT_A (10502) 的换算; 仅对主机变流器有效。						
13602	FB_0: I2	SC: MCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A
Conv. Curr. Both						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 (S13/16) 主机变流器与从机变流器的电流总和; 来自于输入 IACT_SLAVE(3604) 和 CONV_CUR_ACT(10501) 的赋值信号; 换算: 主/从机变流器电流之和的一半, 以使之与 100%系统的总电流相一致; 仅对主机变流器有效。						
13603	FB_0: I2	SC: CCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A
Arm. CURR. Both						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 (S13/16) 主机电机与从机电机的电流总和; 来自于输入 IACT_SLAVE(3604) 和 CONV_CUR_ACT_A(10502) 的赋值信号; 换算: 主/从机电机电流之和的一半, 以使之与 100%系统的总电流相一致; 仅对主机变流器有效。						
13604	FB_0: I2	SC: MCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A
Curr. -Ref. 1						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 (S13/16) 电流限值功能块(ARM_CURR_LIM_P (415)之前的电流给定, 位于 CURRENT_CONTROL 功能模块的 ARM_CURR_LIM_N (416)通过这个信号输出。 此信号在主机和从机中被计算。						
13605	FB_0: I2	SC: MCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A
IREF1-Polarity						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 (S13/16) 电流限值功能块(ARM_CURR_LIM_P (415)之前的电流给定信号, 位于 CURRENT_CONTROL 功能模块的 ARM_CURR_LIM_N (416)通过这个信号输出。 此信号在主机和从机中被计算。 逻辑位: “0” = 正向电流 / 正桥。						
13606	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
IREF1-Pol. Master						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 (S13/16) 电流限值功能块(ARM_CURR_LIM_P (415)之前的电流给定信号, 位于 主机 CURRENT_CONTROL 功能模块的 ARM_CURR_LIM_N (416)通过这个位于从机的信号输出。 逻辑位同上。						
13607	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
Curr. -Ref. 2						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 (S13/16) 电流限值功能块(ARM_CURR_LIM_P (415)输出的电流给定, 位于 CURRENT_CONTROL 功能模块的 ARM_CURR_LIM_N (416)通过这个信号输出。 此信号在主机和从机中被计算。						
13608	FB_0: I2	SC: MCURR	HL: -	LL: -	D: -	U: A

IREF2-Polarity						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 电流限值功能块(ARM_CURR_LIM_P (415)输出的电流给定信号， 位于 CURRENT_CONTROL 功能模块的 ARM_CURR_LIM_N (416)通过这个信号输出。 此信号在主机和从机中被计算。 逻辑位：“0” = 正向电流 / 正桥。						(S13/16)
13609	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
IREF2-Pol. Broth.						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 与信号 IREF2-POLARITY 取自同一个且定义相同。在它作为可获得的信号前被转换成其他 单位并在那显示。所以主机变流器显示这个实际用于从机变流器的逻辑位并全部替代。						(S13/16)
13610	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
Bridge						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 信号 10402 的副本。此信号在主机和从机中被计算。 逻辑位 0 = 桥 1 运行。						(S13/16)
13611	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
Bridge of Slave						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 只在主机变流器中显示，指示从机变流器哪个桥正在运行。 逻辑位 0 = 桥 1 运行。						(S13/16)
13612	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
Indicat. Revers.						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 指示是否有桥反向。 逻辑位： -1 = 正在换桥。						(S13/16)
13613	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
Fault Reversion						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 触发错误 65。						(S13/16)
13614	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
Fault Current						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 触发错误 66。						(S13/16)
13615	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -

Logik f. INHIBIT						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 (S13/16)						
12 脉波开关逻辑产生的信号。 在此信号用与 12 脉波数据转换的情况下，变流器将试图在发生错误时关断对方。						
基于连接图，应做如下连接：						
- 使用 12 脉波无冗余系统时（参见 INHIBIT_LOGIC (3607)）：						
- 将此输出连接到 START_INHIBIT (908) 的输入，主/从机变流器都要做。						
- 使用 12 脉波冗余系统时（参见 BC_LOGIC (3616)）：						
- 两个变流器都不要使用此信号，并保持 START_INHIBIT (908) 为缺省值或基于应用宏						
13616	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
Input X18:13						
INPUT X18-功能模块的信号。 (S13/16)						
通过这个点的信号在接插端子 X18:13 处输出。所有运行模式下均有效。 不同的 12 脉波连接介绍在组 36 中列出。						
13617	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
Input X18:14						
INPUT X18-功能模块的信号。 (S13/16)						
通过这个点的信号在接插端子 X18:14 处输出。所有运行模式下均有效。 不同的 12 脉波连接介绍在组 36 中列出。						
13618	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
Input X18:15						
INPUT X18-功能模块的信号。 (S13/16)						
通过这个点的信号在接插端子 X18:15 处输出。所有运行模式下均有效。 不同的 12 脉波连接介绍在组 36 中列出。						
13619	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
Input X18:16						
INPUT X18-功能模块的信号。 (S13/16)						
通过这个点的信号在接插端子 X18:16 处输出。所有运行模式下均有效。 不同的 12 脉波连接介绍在组 36 中列出。						
13620	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
BC not Zero						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 (S13/16)						
当信号 BC (112-05) 不为 0 (BC 的位 5 不考虑!)时设置此信号。						
13621	FB_0: B	SC: B0	HL: -	LL: -	D: -	U: -
Reserved f. Commun						
12-PULSE_LOGIC-功能模块的信号。 (S13/16)						
此信号已被定义用于将来的扩展应用。						
13622	FB_0: I2	SC: 1	HL: -	LL: -	D: -	U: -

组 138: 卷曲功能块 FUNCTION WINDER BLOCKS

13801-13819: 卷曲应用功能
见卷曲数据表。

组 139: 功能模块组 10 FUNCTION BLOCKS 10

13901-13912: 应用功能模块信号组
见应用功能模块数据表。

1

12-Pulse Operating, 63, 115

A

ACC_COMP.MODE (P17-18), 47
 ACC_COMP.TRMN (P17-19), 47
 ACCEL1 (P17-08), 46
 ACCEL2 (P17-11), 46
 ACCELCOMP:OUT (S117-02), 102
 ACK_CONV_FAN (P9-10), 27
 ACK_MAIN_CONT (P9-12), 28
 ACK_MOTOR_FAN (P9-11), 28
 ACT_BRAKE (P3-04), 14
 ACTUAL VALUE 1 (P12-10), 37
 ACTUAL VALUE 2 (P12-11), 37
 ADJ_REF1 (P36-15), 65
 AI1:ERR (S101-06), 74
 AI1:OUT- (S101-05), 74
 AI1:OUT+ (S101-04), 74
 AI1_CONV_MODE (P1-04), 8
 AI1_HIGH_VALUE (P1-05), 8
 AI1_LOW_VALUE (P1-06), 8
 AI2:ERR (S101-09), 75
 AI2:OUT- (S101-08), 74
 AI2:OUT+ (S101-07), 74
 AI2_CONV_MODE (P1-07), 9
 AI2_HIGH_VALUE (P1-08), 9
 AI2_LOW_VALUE (P1-09), 9
 AI3:ERR (S101-12), 75
 AI3:OUT- (S101-11), 75
 AI3:OUT+ (S101-10), 75
 AI3_CONV_MODE (P1-10), 9
 AI3_HIGH_VALUE (P1-11), 9
 AI3_LOW_VALUE (P1-12), 9
 AI4:ERR (S101-15), 76
 AI4:OUT- (S101-14), 75
 AI4:OUT+ (S101-13), 75
 AI4_CONV_MODE (P1-13), 10
 AI4_HIGH_VALUE (P1-14), 10
 AI4_LOW_VALUE (P1-15), 10
 AI5:ERR (S101-18), 76
 AI5:OUT- (S101-17), 76
 AI5:OUT+ (S101-16), 76
 AI5_CONV_MODE (P1-16), 10
 AI5_HIGH_VALUE (P1-17), 10
 AI5_LOW_VALUE (P1-18), 10
 AI6:ERR (S101-21), 76
 AI6:OUT- (S101-20), 76
 AI6:OUT+ (S101-19), 76
 AI6_CONV_MODE (P1-19), 10
 AI6_HIGH_VALUE (P1-20), 10
 AI6_LOW_VALUE (P1-21), 11
 AITAC:ERR (S101-03), 74
 AITAC:OUT- (S101-02), 74
 AITAC:OUT+ (S101-01), 74
 AITAC_CONV_MODE (P1-01), 8

AITAC_HIGH_VALUE (P1-02), 8
 AITAC_LOW_VALUE (P1-03), 8
 ALARM (S109-05), 86
 ALARM_WORD_1 (S111-04), 90
 ALARM_WORD_2 (S111-05), 91
 ALARM_WORD_3 (S111-06), 91
 Alarms, 33, 89
 Analog Inputs, 8, 74
 Analog Outputs, 12
 AO1.[IN] (P2-01), 12
 AO1_NOMINAL_V (P2-02), 12
 AO1_NOMINAL_VAL (P2-04), 12
 AO1_OFFSET_V (P2-03), 12
 AO2.[IN] (P2-05), 12
 AO2_NOMINAL_V (P2-06), 12
 AO2_NOMINAL_VAL (P2-08), 12
 AO2_OFFSET_V (P2-07), 12
 Arm.Curr.Both (S136-04), 115
 Arm.Curr.Slave (S136-02), 115
 ARM_ALPHA (S104-01), 79
 ARM_ALPHA_LIM_MAX (P4-12), 16
 ARM_ALPHA_LIM_MIN (P4-13), 16
 ARM_CONT_CURR_LIM (P4-09), 15
 ARM_CURR_ACT (S105-02), 80
 ARM_CURR_CLAMP (P4-17), 16
 ARM_CURR_LIM_N (P23-08), 57
 ARM_CURR_LIM_N (P4-16), 16
 ARM_CURR_LIM_P (P23-07), 57
 ARM_CURR_LIM_P (P4-15), 16
 ARM_CURR_PI_KP (P4-07), 15
 ARM_CURR_PI_KP (P4-08), 15
 ARM_CURR_REF (S104-05), 79
 ARM_CURR_REF_SLOPE (P4-06), 15
 ARM_DIR (S104-02), 79
 ARM_L (P4-10), 16
 ARM_OVERCURR_LEV (P5-12), 19
 ARM_OVERVOLT_LEV (P5-11), 19
 ARM_R (P4-11), 16
 AUTO-RECLOSE (S109-14), 87

B

BACKUPSTOREMODE (S112-02), 94
 BC (S112-05), 95
 BC not Zero (S136-21), 117
 BC-Logic (P36-16), 66
 BLOCK (P4-04), 15
 BR_RELEASE (P3-02), 14
 Brake Control, 14, 78
 BRAKE_RUN (S103-05), 78
 Bridge (S136-11), 116
 Bridge of Slave (S136-12), 116
 Bridge_logic (P36-09), 64
 BRIDGE_TEMP (S105-07), 80

C

CMT_COM_ERRORS (S112-16), 97
 CMT_DCS500_ADDR (P12-02), 36

CNT_BOOT_SW_VERSION (S112-19), 97
 CNT_SW_VERSION (S112-18), 97
 COAST_STOP (P9-05), 27
 COMFAULT_MODE (P9-20), 29
 COMFAULT_TIMEOUT (P9-21), 29
 COMM_FAULT (S109-15), 87
 COMMIS_STAT (S112-01), 93
 CONST_REF.[ACT1] (P19-01), 49
 CONST_REF.[ACT2] (P19-02), 49
 CONST_REF.[ACT3] (P19-03), 49
 CONST_REF.[ACT4] (P19-04), 49
 CONST_REF.DEF (P19-05), 49
 CONST_REF.REF1 (P19-06), 49
 CONST_REF.REF2 (P19-07), 49
 CONST_REF.REF3 (P19-08), 49
 CONST_REF.REF4 (P19-09), 49
 CONST_REF:OUT (S119-02), 104
 CONST_REF:OUT (S119-01), 104
 CONSTANT_0 (S125-01), 110
 CONSTANT_-1 (S125-02), 110
 CONSTANT_1 (S125-03), 110
 CONSTANT_10 (S125-05), 110
 CONSTANT_100 (S125-06), 110
 CONSTANT_1000 (S125-07), 110
 CONSTANT_2 (S125-04), 110
 CONSTANT_31416 (S125-08), 110
 Constants, 110
 Conv.Curr.Both (S136-03), 115
 Conv.Curr.Slave (S136-01), 115
 CONV_CURR_ACT (S105-01), 80
 CONV_TEMP_DELAY (P5-27), 22
 CONV_TYPE (S105-13), 81
 Converter, 18, 80
 CUR, FLX, VLT_100% (S125-12), 111
 CUR, FLX, VLT_-100% (S125-13), 111
 CUR_RIPPLE_LIM (P4-21), 17
 CUR_RIPPLE_MONIT (P4-20), 17
 Curr.-Ref.1 (S136-05), 115
 Curr.-Ref.2 (S136-08), 116
 CURR_ACT_FILT_TC (P5-23), 21
 CURR_DER_IN_LIM (S104-04), 79
 CURR_LIM_N (S123-08), 108
 CURR_LIM_P (S123-07), 108
 CURR_REF (P4-02), 15
 CURR_REF_IN_LIM (S104-03), 79
 CURR_STEP] (P4-03), 15
 CURRENT CONTROL, 15, 79
 CURRENT_RISE_MAX (P4-18), 16

D

Data Logger, 23, 82
 DATASET1.[OUT1] (S101-22), 76
 DATASET1.[OUT2] (S101-23), 77
 DATASET1.[OUT3] (S101-24), 77
 DATASET2.[IN1] (P2-09), 12
 DATASET2.[IN2] (P2-10), 12
 DATASET2.[IN3] (P2-11), 12
 DATASET3.[OUT1] (S101-25), 77

DATASET3. [OUT2] (S101-26), 77	D01. [INV_IN] (P8-02), 25	F1_FORCE_FWD (P13-02), 39
DATASET3. [OUT3] (S101-27), 77	D02. [IN] (P8-03), 25	F1_FORCE_REV (P13-03), 39
DATASET4. [IN1] (P2-12), 13	D02. [INV_IN] (P8-04), 25	F1_KI (P13-09), 39
DATASET4. [IN2] (P2-13), 13	D03. [IN] (P8-05), 25	F1_KP (P13-08), 39
DATASET4. [IN3] (P2-14), 13	D03. [INV_IN] (P8-06), 25	F1_OVERCURR_L (P13-06), 39
DCF MODE (P12-15), 38	D04. [IN] (P8-07), 25	F1_RED. REF (P13-14), 40
DDCTool, 114	D04. [INV_IN] (P8-08), 25	F1_RED. SEL (P13-13), 40
DECEL_CMND (S103-03), 78	D05. [IN] (P8-09), 25	F1_REF (P13-01), 39
DECEL1 (P17-09), 46	D05. [INV_IN] (P8-10), 25	F1_U_AC_DIFF_MAX (P13-10), 39
DECEL2 (P17-12), 47	D06. [IN] (P8-11), 25	F1_U_LIM_N (P13-11), 40
DI/OVP (P12-16), 38	D06. [INV_IN] (P8-12), 25	F1_U_LIM_P (P13-12), 40
DI1:01 (S107-01), 83	D07. [IN] (P8-13), 26	F2_CURR_ACT (S115-02), 100
DI1:02 (S107-02), 83	D07. [INV_IN] (P8-14), 26	F2_CURR_GT_MIN_L (P15-02), 43
DI10:01 (S107-19), 84	D08. [IN] (P8-15), 26	F2_CURR_REF (S115-01), 100
DI10:02 (S107-20), 84	D08. [INV_IN] (P8-16), 26	F2_CURR_TC (P15-04), 43
DI11:01 (S107-21), 84	Drive Logic, 27, 86	F2_KI (P15-06), 43
DI11:02 (S107-22), 84	DRIVE_ID (P12-03), 36	F2_KP (P15-05), 43
DI12:01 (S107-23), 84	DRIVEMODE (P12-01), 36	F2_OVERCURR_L (P15-03), 43
DI12:02 (S107-24), 84	DXN (P4-14), 16	F2_RED. REF (P15-11), 44
DI13:01 (S107-25), 85	DYN_BRAKE_ON (S109-12), 87	F2_RED. SEL (P15-10), 43
DI13:02 (S107-26), 85		F2_REF (P15-01), 43
DI14:01 (S107-27), 85		F2_U_AC_DIFF_MAX (P15-07), 43
DI14:02 (S107-28), 85	E	F2_U_LIM_N (P15-08), 43
DI15:01 (S107-29), 85	EARTH. CURR_SEL (P5-14), 20	F2_U_LIM_P (P15-09), 43
DI15:02 (S107-30), 85	EARTH. FLT_DLY (P5-16), 20	FAN_ON (S109-08), 86
DI2:01 (S107-03), 83	EARTH. FLT_LEV (P5-15), 20	FAULT (S109-04), 86
DI2:02 (S107-04), 83	EME_STOP (P9-06), 27	Fault Current (S136-15), 116
DI3:01 (S107-05), 83	EME_STOP_MODE (P9-17), 28	Fault Revision (S136-14), 116
DI3:02 (S107-06), 83	EMESTOP_ACT (S109-07), 86	FAULT_WORD_1 (S111-01), 89
DI4:01 (S107-07), 83	EMESTOP_BRAKE (P3-08), 14	FAULT_WORD_2 (S111-02), 89
DI4:02 (S107-08), 83	EMESTOP_RAMP (P17-14), 47	FAULT_WORD_3 (S111-03), 90
DI5:01 (S107-09), 83	EMF Control, 30, 88	Faults, 33, 89
DI5:02 (S107-10), 83	EMF_100% (S125-09), 110	FB Execution, 61
DI6:01 (S107-11), 83	EMF_ACT (S105-06), 80	FB_APPL_ENABLE (P25-04), 61
DI6:02 (S107-12), 84	EMF_FILT_TC (P5-13), 20	FB_TASK_LOCK (P25-05), 61
DI7:01 (S107-13), 84	EMF_KI (P10-08), 31	FEXC_SEL (P5-05), 19
DI7:02 (S107-14), 84	EMF_KP (P10-07), 30	FEXC_STATUS (S112-03), 94
DI8:01 (S107-15), 84	EMF_REF (P10-03), 30	FEXC1_CODE (S112-10), 96
DI8:02 (S107-16), 84	EMF_REF_SEL (P10-05), 30	FEXC1_COM_ERRORS (S112-12), 96
DI9:01 (S107-17), 84	EMF_REG_LIM_N (P10-10), 31	FEXC1_COM_STATUS (S112-11), 96
DI9:02 (S107-18), 84	EMF_REG_LIM_P (P10-09), 31	FEXC1_SW_VERSION (S112-20), 97
DIFF_CURR_DELAY (P36-06), 64	EMF_REL_LEV (P10-11), 31	FEXC2_CODE (S112-13), 96
DIFF_CURRENT (P36-05), 63	ERR. [SPEED_ACT] (P20-21), 53	FEXC2_COM_ERRORS (S112-15), 97
Digital Inputs, 83	ERR. [IN] (P20-01), 52	FEXC2_COM_STATUS (S112-14), 96
Digital Outputs, 25	ERR. [STEP] (P20-02), 52	FEXC2_SW_VERSION (S112-21), 97
DISABLE_LOCAL (P9-09), 27	ERR. [WIN_MODE] (P20-03), 52	FIELD_CONST_1 (P10-13), 31
DLOG. [IN1] (P6-01), 23	ERR. FRS (P20-05), 52	FIELD_CONST_2 (P10-14), 31
DLOG. [IN2] (P6-02), 23	ERR. WIN_SIZE (P20-04), 52	FIELD_CONST_3 (P10-15), 31
DLOG. [IN3] (P6-03), 23	ERR:OUT (S120-01), 105	FIELD_HEAT_SEL (P9-14), 28
DLOG. [IN4] (P6-04), 23	ERR:OUT_OF_WIN (S120-02), 105	FIELD_MODE (P10-01), 30
DLOG. [IN5] (P6-05), 23	ERR:STEP_RESP (S120-03), 105	FIELD_ON (S109-09), 86
DLOG. [IN6] (P6-06), 23		FIELD_WEAK_DELAY (P10-18), 32
DLOG. [RESTART] (P6-13), 24	F	FIELD_WEAK_POINT (P10-12), 31
DLOG. [STOP] (P6-12), 24	F_CURR_REF (S110-03), 88	FIELDBUS NODE ADDR (P12-13), 37
DLOG. [TRIG] (P6-11), 24	F1_ACK (P13-04), 39	Fieldbus Parameter, 67
DLOG. SAMPL_INT (P6-10), 23	F1_CURR_ACT (S113-02), 98	FIELDBUS_PAR. 1 (P40-01), 67
DLOG. TRIGG_COND (P6-07), 23	F1_CURR_GT_MIN_L (P13-05), 39	FIELDBUS_PAR. 10 (P40-10), 72
DLOG. TRIGG_DELAY (P6-09), 23	F1_CURR_MIN_TD (P13-21), 41	FIELDBUS_PAR. 11 (P40-11), 72
DLOG. TRIGG_VALUE (P6-08), 23	F1_CURR_REF (S113-01), 98	FIELDBUS_PAR. 12 (P40-12), 72
DLOG_STATUS (S106-01), 82	F1_CURR_TC (P13-07), 39	FIELDBUS_PAR. 13 (P40-13), 73
D01. [IN] (P8-01), 25		FIELDBUS_PAR. 14 (P40-14), 73

FIELD BUS_PAR.15 (P40-15), 73
 FIELD BUS_PAR.2 (P40-02), 68
 FIELD BUS_PAR.3 (P40-03), 68
 FIELD BUS_PAR.4 (P40-04), 69
 FIELD BUS_PAR.5 (P40-05), 70
 FIELD BUS_PAR.6 (P40-06), 70
 FIELD BUS_PAR.7 (P40-07), 71
 FIELD BUS_PAR.8 (P40-08), 71
 FIELD BUS_PAR.9 (P40-09), 72
 FLUX_REF (P10-02), 30
 FLUX_REF_SEL (P10-04), 30
 FLUX_REF_SUM (S110-02), 88
 FLUX_REF1 (S110-01), 88
 FREV_DELAY (P36-03), 63
 功能模块 s 1, 62, 113
 功能模块 s 10, 66, 118
 功能模块 s 2, 62, 113
 功能模块 s 3, 62, 113
 功能模块 s 4, 62, 113
 功能模块 s 5, 62, 113
 功能模块 s 6, 62
 功能模块 s 7, 62
 功能模块 s 8, 62
 功能模块 s 9, 62
 功能模块 s Winder, 66
 Function Winder Blocks, 118

G

GEAR.START_TORQ (P23-15), 59
 GEAR.TORQ_RAMP (P23-17), 59
 GEAR.TORQ_TIME (P23-16), 59
 GENER.EMF_REF (P10-16), 31
 GENER.WEAK_POINT (P10-17), 32

H

HOLD_REF (P3-01), 14
 HOLD_TORQ (P3-07), 14

I

I_CONV_A (S105-09), 80
 I_MOT1_FIELDN_A] (P5-03), 18
 I_MOT2_FIELDN_A] (P5-04), 18
 I_MOTN_A (P5-02), 18
 I_TRIP_A (S105-10), 81
 IACT_SLAVE (P36-04), 63
 Indicat.Revers. (S136-13), 116
 INHIB_Logic (P36-07), 64
 IREF0_Logic (P36-08), 64
 IREF1-Pol.Master (S136-07), 115
 IREF1-Polarity (S136-06), 115
 IREF2-Pol.Broth. (S136-10), 116
 IREF2-Polarity (S136-09), 116

K

KLIXON_IN (P14-04), 42

L

LANGUAGE (P5-22), 21
 LATEST_ALARM (S111-08), 91
 LATEST_FAULT (S111-07), 91
 LDATE (S135-03), 114
 LIFT_BRAKE (S103-04), 78
 LINE_FREQUENCY (S105-15), 81
 LOCAL (S109-06), 86
 LOCAL_EMF_REF (P10-06), 30
 LOCAL_SPEED_REF (S118-03), 103
 Logik f. INHIBIT (S136-16), 117
 LTIME (S135-02), 114

M

MACRO_SELECT (P12-14), 37
 MAIN_CONT_MODE (P9-15), 28
 MAIN_CONT_ON (S109-10), 87
 Maintenance, 36, 93
 MAX_BR_TEMP (S105-12), 81
 MAX_CURR_LIM_N1 (P23-10), 58
 MAX_CURR_LIM_N2 (P23-11), 58
 MAX_CURR_LIM_N3 (P23-12), 58
 MAX_CURR_LIM_N4 (P23-13), 58
 MAX_CURR_LIM_N5 (P23-14), 58
 MAX_CURR_LIM_SPEED (P23-09), 58
 MIN_SP_IND (P3-03), 14
 MIN_SPEED (S122-01), 107
 MIN_SPEED_L (P22-01), 55
 MODEL1.ALARM_L (P14-07), 42
 MODEL1.CURR (P14-06), 42
 MODEL1.SEL (P14-05), 42
 MODEL1.TC (P14-09), 42
 MODEL1.TRIP_L (P14-08), 42
 MODEL2.ALARM_L (P16-06), 45
 MODEL2.CURR (P16-05), 45
 MODEL2.SEL (P16-04), 45
 MODEL2.TC (P16-08), 45
 MODEL2.TRIP_L (P16-07), 45
 MON.EMF_V (P22-10), 56
 MON.MEAS_LEV (P22-09), 55
 MOT1.[TEMP_IN] (P14-01), 42
 MOT1.TEMP_ALARM_L (P14-02), 42
 MOT1.TEMP_FAULT_L (P14-03), 42
 MOT1_CALC_TEMP (S114-02), 99
 MOT1_MEAS_TEMP (S114-01), 99
 MOT2.[TEMP_IN] (P16-01), 45
 MOT2.TEMP_ALARM_L (P16-02), 45
 MOT2.TEMP_FAULT_L (P16-03), 45
 MOT2_CALC_TEMP (S116-02), 101
 MOT2_MEAS_TEMP (S116-01), 101
 Motor, 18, 80
 Motor 1 Field, 39, 98
 Motor 1 Protection, 42, 99
 Motor 2 Field, 43, 100
 Motor 2 Protection, 45, 101
 MOTOR_ACT (S109-13), 87
 MOTOR2 (P9-13), 28

O

OFFSET_UDC (P5-26), 21
 ON/OFF (P9-01), 27
 OPERATING_HOURS (S111-09), 92
 OPTI.REF_GAIN (P13-15), 40
 OPTI.REF_MIN_L (P13-16), 40
 OPTI.REF_MIN_TD (P13-17), 40
 OVERSPEED (S122-04), 107
 OVERSPEEDLIMIT (P22-04), 55
 OVP_SELECT (P12-17), 38

P

PANEL_BAD_CHAR (S112-17), 97
 PANEL_DISC_MODE (P9-18), 29
 PERIOD_BTW_POT1/2 (P12-06), 36
 PHASE_SEQ_CW (P5-06), 19
 PLL_DEV_LIM (P5-28), 22
 POT1_VALUE (P12-04), 36
 POT2_VALUE (P12-05), 36
 PROGRAM_LOAD (S112-22), 97
 PWR_DOWN_TIME (P5-10), 19
 PWR_LOSS_MODE (P9-19), 29

Q

QUADR_TYPE (S105-14), 81

R

Ramp Generator, 46, 102
 RAMP.[FOLL_ACT] (P17-05), 46
 RAMP.[FOLLOW_IN] (P17-04), 46
 RAMP.[HOLD] (P17-03), 46
 RAMP.[IN] (P17-01), 46
 RAMP.[RES_IN] (P17-02), 46
 RAMP.[RES_OUT] (P17-06), 46
 RAMP.[SPEED_SET] (P17-20), 47
 RAMP.[T1/T2] (P17-07), 46
 RAMP:OUT (S117-01), 102
 RAMP:SIGN (S117-03), 102
 RDY_ON (S109-01), 86
 RDY_RUNNING (S109-02), 86
 REF_SEL:OUT (S119-03), 104
 REF_SUM.[IN1] (P18-01), 48
 REF_SUM.[IN2] (P18-02), 48
 REF_SUM:OUT (S118-02), 103
 REF_TYPE_SEL (P4-05), 15
 Reference Chain, 48, 103
 Reference Sources, 49, 104
 REFSEL.[ADD] (P19-16), 50
 REFSEL.[IN1] (P19-10), 49
 REFSEL.[IN2] (P19-12), 50
 REFSEL.[IN3] (P19-14), 50
 REFSEL.[REV] (P19-17), 50
 REFSEL.[SEL1] (P19-11), 49
 REFSEL.[SEL2] (P19-13), 50
 REFSEL.[SEL3] (P19-15), 50
 Reserved f. Commun (S136-22), 117

RESET (P9-07), 27
 RESET_DCF (P109-17), 87
 REV.FLUX_TD (P13-20), 41
 REV.REF_HYST (P13-19), 41
 REV.REV_HYST (P13-18), 40
 REV_DELAY (P36-01), 63
 REV_GAP (P36-02), 63
 Reverse.Logic (P36-10), 64
 RUN_DCF (P109-16), 87
 RUN1 (P9-02), 27
 RUN2 (P9-03), 27
 RUN3 (P9-04), 27
 RUNNING (S109-03), 86

S

SEL1.[LOAD_SHARE] (P24-03), 60
 SEL1.[TREF_A] (P24-01), 60
 SEL1.[TREF_B] (P24-04), 60
 SEL1.TREF_A_FTC (P24-02), 60
 SEL1.TREF_B_SLOPE (P24-05), 60
 SEL1:OUT (S124-01), 109
 SEL2.[TORQ_STEP] (P24-09), 60
 SEL2.[TREF_EXT] (P24-08), 60
 SEL2.[TREF_SPC] (P24-07), 60
 SEL2.TREF_SEL (P24-06), 60
 SEL2:IN_LIM (S124-04), 109
 SEL2:OUT (S124-02), 109
 SEL2:TORQ/SPEED (S124-03), 109
 SELECT_OPER_SYST (P12-09), 37
 SET_CONV_TYPE (P5-20), 21
 SET_I_CONV_A (P5-17), 20
 SET_MAX_BR_TEMP (P5-19), 20
 SET_QUADR_TYPE (P5-21), 21
 SET_U_CONV_V (P5-18), 20
 SIG1(SPEED_REF) (S125-16), 111
 SIG10(FORCE_REV) (S125-25), 112
 SIG11(CURRENT_REF) (S125-26), 112
 SIG12(CURRENT_STEP) (S125-27), 112
 SIG2(SPEED_STEP) (S125-17), 111
 SIG3(TORQUE_REF_A) (S125-18), 111
 SIG4(TORQUE_REF_B) (S125-19), 111
 SIG5(TORQUE_STEP) (S125-20), 111
 SIG6(LOAD_SHARE) (S125-21), 112
 SIG7(FLUX_REF) (S125-22), 112
 SIG8(EMF_REF) (S125-23), 112
 SIG9(FORCE_FWD) (S125-24), 112
 SMOOTH1 (P17-10), 46
 SMOOTH2 (P17-13), 47
 SOFT_POT:ACT (S119-05), 104
 SOFT_POT:OUT (S119-04), 104
 SOFTPOT.[DECR] (P19-19), 50
 SOFTPOT.[ENABLE] (P19-23), 51
 SOFTPOT.[FOLLOW] (P19-20), 50
 SOFTPOT.[INCR] (P19-18), 50
 SOFTPOT.OHL (P19-21), 50
 SOFTPOT.OLL (P19-22), 50
 SPC.[BAL] (P20-08), 52
 SPC.[BAL2] (P20-10), 52
 SPC.[BAL2REF] (P20-11), 52

SPC.[BALREF] (P20-09), 52
 SPC.[HOLD] (P20-12), 53
 SPC.[IN] (P20-06), 52
 SPC.[RINT] (P20-07), 52
 SPC.DROOPING (P20-13), 53
 SPC.KI (P20-18), 53
 SPC.KP (P20-14), 53
 SPC.KPSMIN (P20-15), 53
 SPC.KPSPOINT (P20-16), 53
 SPC.KPSWEAKFILT (P20-17), 53
 SPC.TD (P20-19), 53
 SPC.TF (P20-20), 53
 SPC:IN_LIM (S120-05), 105
 SPC:OUT (S120-04), 105
 SPC_TORQ_MAX (P23-01), 57
 SPC_TORQ_MIN (P23-02), 57
 SPC_TORQMAX1 (S123-01), 108
 SPC_TORQMIN1 (S123-02), 108
 Speed Controller, 52, 105
 Speed Measurement, 54, 106
 Speed Monitor, 55, 107
 SPEED_100% (S125-14), 111
 SPEED_-100% (S125-15), 111
 SPEED_ACT (S121-02), 106
 SPEED_ACT_EMF (S121-01), 106
 SPEED_ACT_FILT (S121-03), 106
 SPEED_ACT_FILT_FTR (P21-05), 54
 SPEED_ACT_FTR (P21-04), 54
 SPEED_GT_L1 (S122-02), 107
 SPEED_GT_L2 (S122-03), 107
 SPEED_L1 (P22-02), 55
 SPEED_L2 (P22-03), 55
 SPEED_MEAS_MODE (P21-02), 54
 SPEED_REFERENCE (S118-01), 103
 SPEED_SCALING (P21-03), 54
 SPEEDMAX (P17-15), 47
 SPEEDMIN (P17-16), 47
 SQUARE_WAVE (S112-06), 95
 STALL.SEL (P22-05), 55
 STALL.SPEED (P22-06), 55
 STALL.TIME (P22-08), 55
 STALL.TORQUE (P22-07), 55
 START_DELAY (P3-05), 14
 START_INHIBIT (P9-08), 27
 STARTSEL (P17-17), 47
 STATUS_WORD (S135-01), 114
 STOP_DELAY (P3-06), 14
 STOP_MODE (P9-16), 28

T

TACHO_PULSES (S121-04), 106
 TACHOPULS_NR (P21-01), 54
 TASK1_EXEC_ORDER (P25-01), 61
 TASK2_EXEC_ORDER (P25-02), 61
 TASK3_EXEC_ORDER (P25-03), 61
 TC_STATUS (S112-04), 95
 TEST_REF (S112-07), 95
 TEST_REF_SEL (S112-09), 96
 TEST_RELEASE (S112-08), 95
 TORQ_100% (S125-10), 110

TORQ_-100% (S125-11), 110
 TORQ_MAX (P23-05), 57
 TORQ_MIN (P23-06), 57
 TORQ_REF (P4-01), 15
 TORQMAX2 (S123-05), 108
 TORQMIN2 (S123-06), 108
 Torque and Current Limits, 57, 108
 Torque Reference Chain, 60, 109
 TORQUE_ACT (S105-03), 80
 TREF_ENABLE (S103-02), 78
 TREF_OUT (S103-01), 78
 TREF_TORQ_MAX (P23-03), 57
 TREF_TORQ_MIN (P23-04), 57
 TREF_TORQMAX1 (S123-03), 108
 TREF_TORQMIN1 (S123-04), 108
 TRIP_DC_BREAKER (S109-11), 87

U

U_ARM_ACT (S105-05), 7, 80
 U_CONV_V (S105-11), 81
 U_MOTN_V (P5-01), 6, 18
 U_NET_ACT (S105-04), 80
 U_NET_DC_NOM_V (S105-08), 80
 U_NET_MIN1 (P5-08), 19
 U_NET_MIN2 (P5-09), 19
 U_SUPPLY (P5-07), 19
 UNI_FILT_TC (P5-25), 21
 USER_EVENT1.[IN] (P11-01), 33
 USER_EVENT1.DLY (P11-04), 33
 USER_EVENT1.TEXT (P11-03), 33
 USER_EVENT1.TYPE (P11-02), 33
 USER_EVENT2.[IN] (P11-05), 33
 USER_EVENT2.DLY (P11-08), 33
 USER_EVENT2.TEXT (P11-07), 33
 USER_EVENT2.TYPE (P11-06), 33
 USER_EVENT3.[IN] (P11-09), 33
 USER_EVENT3.DLY (P11-12), 34
 USER_EVENT3.TEXT (P11-11), 34
 USER_EVENT3.TYPE (P11-10), 33
 USER_EVENT4.[IN] (P11-13), 34
 USER_EVENT4.DLY (P11-16), 34
 USER_EVENT4.TEXT (P11-15), 34
 USER_EVENT4.TYPE (P11-14), 34
 USER_EVENT5.[IN] (P11-17), 34
 USER_EVENT5.DLY (P11-20), 34
 USER_EVENT5.TEXT (P11-19), 34
 USER_EVENT5.TYPE (P11-18), 34
 USER_EVENT6.[IN] (P11-21), 34
 USER_EVENT6.DLY (P11-24), 35
 USER_EVENT6.TEXT (P11-23), 35
 USER_EVENT6.TYPE (P11-22), 35

W

Winder Parameter, 66
 WRITE_ENABLE_KEY (P12-07), 37
 WRITE_ENABLE_PIN (P12-08), 37

X

X18

- 09 (P36-11), 64
- 10 (P36-12), 65

- 11 (P36-13), 65
- 12 (P36-14), 65
- 13 (S136-17), 117
- 14 (S136-18), 117
- 15 (S136-19), 117

- 16 (S136-20), 117

Z

- ZERO_CUR_DETECT (P4-19), 16

