

ACS800

Руководство по микропрограммному обеспечению
Стандартная программа управления ACS800 7.x



Стандартная программа управления ACS800 7.x

**Руководство по микропрограммному
обеспечению**

ЗАФЕ64527088 РЕД. L

RU

ДАТА ВСТУПЛЕНИЯ В СИЛУ: 25.08.2011

Содержание

Содержание

Предисловие к руководству

Обзор содержания главы	13
Совместимость	13
Инструкции по технике безопасности	13
Знания, необходимые для чтения руководства	13
Состав	13
Вопросы об изделиях и услугах	14
Обучение применению изделий	14
Обратная связь по поводу руководств по приводам ABB	14

Запуск и управление через интерфейс ввода/вывода

Обзор содержания главы	15
Как запустить привод	15
Программа “Мастер запуска”	16
Ограниченный запуск привода (установка только базовых параметров)	17
Как управлять приводом через интерфейс ввода/вывода	22
Как выполнить идентификационный прогон двигателя	23
Идентификационный прогон	23

Панель управления

Обзор содержания главы	25
Обзор панели управления	25
Клавиши выбора режима работы и отображение информации на панели управления ...	26
Строка состояния	26
Управление приводом с панели управления	27
Пуск, останов и изменение направления вращения двигателя	27
Как установить задание скорости	28
Режим отображения сигналов	29
Выбор текущих сигналов для отображения на дисплее	29
Отображение полного названия текущих сигналов	30
Просмотр и очистка памяти отказов	30
Отображение и сброс активного отказа	31
О памяти отказов	31
Режим параметров	32
Выбор параметра и изменение его значения	32
Изменение параметра выбора источника (указателя)	33
Режим функций	34
Вызов программы “Мастер запуска”, работа с программой и выход из нее	35

Считывание данных из привода в панель управления	36
Загрузка данных из панели управления в привод	37
Установка контрастности дисплея	38
Режим выбора привода	39
Выбор привода и изменение его идентификационного номера	40
Отображение на дисплее и ввод упакованных логических значений	40

-Программирование

Обзор содержания главы	41
"Мастер запуска"	41
Введение	41
Стандартная последовательность задач	41
Список заданий и соответствующие параметры привода	42
Отображение информации в мастере запуска	43
Местное и внешнее управление	44
Местное управление	44
Внешнее управление	44
Установки	45
Диагностика	45
Блок-схема: Источник команд пуска, остановки и направления для устройства ВНЕШНИЙ1.	46
Блок-схема: Источник сигнала задания для устройства ВНЕШНИЙ1.	46
Типы сигналов задания и их обработка	47
Установки	47
Диагностика	47
Коррекция задания	48
Установки	48
Пример	49
Программируемые аналоговые входы	50
Периоды обновления в стандартной программе управления	50
Установки	50
Диагностика	50
Программируемые аналоговые выходы	51
Периоды обновления в стандартной программе управления	51
Установки	51
Диагностика	51
Программируемые цифровые входы	52
Периоды обновления в стандартной программе управления	52
Установки	52
Диагностика	52
Программируемые релейные выходы	53
Периоды обновления в стандартной программе управления	53
Установки	53
Диагностика	53
Текущие сигналы	54
Установки	54
Диагностика	54
Идентификация двигателя	54
Установки	54

Функция поддержки управления при отключении питания	55
Автоматический пуск	55
Установки	55
Функция безопасного отключения момента (STO)	56
Диагностика	56
Защита от несанкционированного пуска (POUS)	57
Ограничение скорости в соответствии с требованиями безопасности (SLS) (только микропрограммное обеспечение версии AS7R)	57
Настройки	58
Диагностика и управление	58
Намагничивание постоянным током	58
Установки	58
Удержание постоянным током	58
Установки	58
Торможение магнитным потоком	59
Установки	59
Оптимизация магнитного потока	60
Установки	60
Формы кривой ускорения/замедления	60
Установки	60
Критические скорости	60
Установки	60
Фиксированные скорости	60
Установки	60
Настройка регулятора скорости	61
Установки	61
Диагностика	61
Характеристики регулятора скорости	62
Характеристики регулятора крутящего момента	62
Скалярное управление	63
Установки	63
Компенсация внутреннего сопротивления (IR-компенсация) в режиме скалярного управления	63
Установки	63
Гексагональная конфигурация магнитного потока двигателя	64
Установки	64
Программируемые функции защиты	64
AI<Min	64
Установки	64
Потеря панели упр.	64
Установки	64
Внешний отказ	64
Установки	64
Тепловая защита двигателя	65
Тепловая модель двигателя	65
Использование термистора двигателя	65
Установки	65
Защита от опрокидывания	66
Установки	66
Защита от недогрузки	66

Установки	66
Обрыв фазы двигателя	66
Установки	66
Защита от замыкания на землю	67
Установки	67
Отказ в линии связи	67
Установки	67
Контроль дополнительных модулей входов/выходов	67
Установки	67
Аппаратные функции защиты	67
Перегрузка по току	67
Перенапряжение на шине постоянного тока	67
Пониженное напряжение на шине постоянного тока	68
Температура привода	68
Усовершенствованный температурный контроль для приводов ACS800, типоразмеры R7 и R8	68
Установки	69
Диагностика	69
Короткое замыкание	69
Отсутствие фазы напряжения питания	69
Температура платы управления	69
Превышение предельной частоты	70
Внутренняя неисправность	70
Предельные рабочие значения	70
Установки	70
Предельная мощность	70
Автоматический сброс	70
Установки	70
Контроль	70
Установки	71
Диагностика	71
Блокировка параметров	71
Установки	71
ПИД-управление процессом	72
Блок-схема	72
Установки	72
Диагностика	73
Функция отключения ПИД-управления процессом	73
Пример	74
Установки	74
Диагностика	74
Измерение температуры двигателя через стандартные входы/выходы	75
Установки	76
Диагностика	76
Измерение температуры двигателя через дополнительный модуль аналоговых входов/выходов	77
Установки	78
Диагностика	78
Адаптивное программирование с использованием функциональных блоков	78
DriveAP	79

Управление механическим тормозом	79
Пример	79
Временная диаграмма	80
Функциональная диаграмма состояний	81
Установки	82
Диагностика	82
Использование нескольких приводов в режиме ведущий/ведомый	82
Установки и диагностика	82
Шаговый режим	83
Установки	84
Резервирование – возможность работы с пониженной мощностью	84
Установки	84
Диагностика	84
Кривая нагрузки, задаваемая пользователем	85
Перегрузка	85
Установки	86
Диагностика	86

Прикладные макросы

Обзор содержания главы	87
Общие сведения о макросах	87
Замечание относительно внешнего источника питания	88
Настройка параметров	88
Макрос “Заводские установки”	88
Стандартное подключение цепей управления	89
Макрос “Ручное/автоматическое управление”	90
Стандартное подключение цепей управления	91
Макрос “ПИД-регулятор”	92
Пример подключения, двухпроводный датчик 24 В = / 4 – 20 мА	92
Стандартное подключение цепей управления	93
Макрос “Управление моментом”	94
Стандартное подключение цепей управления	95
Макрос “Последовательное управление”	96
Диаграмма работы макроса	96
Стандартное подключение цепей управления	97
Макросы пользователя	98

Текущие сигналы и параметры

Обзор содержания главы	99
Термины и сокращения	99
01 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ	100
02 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ	102
03 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ	103
04 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ	104
09 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ	104
10 ПУСК/СТОП/НАПРАВ	105
11 ИСТОЧНИК ЗАДАНИЯ	108
12 ФИКСИР. СКОРОСТИ	114

13 АНАЛОГОВЫЕ ВХОДЫ	117
14 РЕЛЕЙНЫЕ ВЫХОДЫ	120
15 АНАЛОГ ВЫХОДЫ	126
16 СИС УПР ВХОДЫ	129
20 ПРЕДЕЛЫ	132
21 ПУСК/СТОП	136
22 УСКОР/ЗАМЕДЛ	139
23 УПРАВЛ СКОРОСТЬЮ	142
24 КОНТРОЛЬ МОМЕНТА	145
25 КРИТИЧ СКОРОСТИ	145
26 УПР ПОЛЕМ АД	146
27 ТОРМ ПРЕРЫВАТЕЛЬ	148
30 ФУНКЦ ПРИ АВАРИИ	149
31 АВТ ПОВТОР ВКЛЮЧ	157
32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ	157
33 ИНФОРМАЦИЯ	159
34 РЕГУЛИР ВЕЛИЧИНА	160
35 СБЩ О ТЕМ-РЕ АД	162
40 ПИД-РЕГУЛЯТОР	164
42 КОНТРОЛЬ ТОРМ	171
45 ENERGY OPT	173
50 МОД ИМП ДАТЧ	173
51 ДН МОД ШИН	174
52 СТ MODBUS	174
60 ВЕДУЩИЙ/ВЕДОМЫЙ	175
70 СИГН ОПТИЧ КАН	178
72 КРИВ.НАГР.ПОЛЬЗ.	178
83 УПР АД ПРОГР	180
84 АДАП ПРОГР	182
85 КОНСТ ПОЛЬЗ	183
90 АДР ЧТ/ЗАП ДАННХ	184
92 ДАННЫЕ ДЛЯ ВЕДУЩ	185
95 АППАРАТНАЯ ЧАСТЬ	186
96 ВНЕШНИЕ АВЫХ	189
98 ДОП МОДУЛИ	192
99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ	198

Управление по шине fieldbus

Обзор содержания главы	203
Общие сведения	203
Резервирование управления по шине Fieldbus	204
Организация связи через интерфейсный модуль Fieldbus	205
Организация связи по стандартной линии связи Modbus	207
Адресация Modbus	208
Организация связи через контроллер Advant	209
Параметры управления приводом	211
Интерфейс управления Fieldbus	215
Управляющее слово и слово состояния	216
Сигналы задания	216

Выбор и коррекция величины задания fieldbus	216
Обработка задания	217
Текущие значения	218
Блок-схема: Ввод управляющих данных через интерфейс fieldbus (модуль fieldbus типа Rxxx)	219
Блок-схема: выбор текущих значений для интерфейса fieldbus (модуль fieldbus типа Rxxx)	220
Блок-схема: Ввод управляющих данных через интерфейс Fieldbus (модуль Fieldbus типа Nxxx)	221
Блок-схема: выбор текущих значений для интерфейса Fieldbus (модуль Fieldbus типа Nxxx)	222
Профили связи	223
коммуникационный профиль ABB Drives;	223
03.01 ОСНОВНОЕ УПРАВЛЯЮЩЕЕ СЛОВО	224
03.02 ОСНОВНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ	225
Масштабирование задания Fieldbus	228
Общий коммуникационный профиль привода	229
Команды привода, поддерживаемые общим коммуникационным профилем привода	230
Масштабирование задания Fieldbus	231
Коммуникационный профиль CSA 2.8/3.0.	232
УПРАВЛЯЮЩЕЕ СЛОВО для коммуникационного профиля CSA 2.8/3.0	232
СЛОВО СОСТОЯНИЯ для коммуникационного профиля CSA 2.8/3.0	232
Слова состояния, отказа, аварийных сигналов и пределов	233
03.03 ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ	233
03.04 СЛОВО ОГРАНИЧЕНИЙ 1	234
03.05 СЛОВО ОШИБКИ 1	234
03.06 СЛОВО ОШИБКИ 2	235
03.07 СЛОВО СИСТЕМНОЙ ОШИБКИ	235
03.08 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 1	236
03.09 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 2	236
03.13 ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ 3	237
03.14 ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ 4	237
03.15 СЛОВО ОШИБКИ 4	238
03.16 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 4	238
03.17 СЛОВО ОШИБКИ 5	239
03.18 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 5	240
03.19 СБОЙ ИНИЦИАЛИЗАЦИИ INT	240
03.30 СЛОВО ОГРАНИЧЕНИЙ ТОКА	241
03.31 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 6	241
03.32 СОСТОЯНИЕ ВНЕШНЕГО ВХ./ВЫХ.	242
03.33 СЛОВО ОШИБКИ 6	242
04.01 ИНФО ВНУТР. ОТКАЗЕ	243
04.02 ИНФО-ИСТ. ОТКАЗА	244

Поиск и устранение неисправностей

Обзор содержания главы	245
Техника безопасности	245
Предупреждения и сообщения об отказах	245
Сброс сообщения	245
Память отказов	245
Предупреждения, формируемые приводом	246
Предупреждения, формируемые панелью управления	254
Сообщения об отказах, формируемые приводом	255

Дополнительный модуль расширения аналоговых входов/выходов

Обзор содержания главы	265
Управление скоростью через дополнительный модуль аналоговых входов/выходов	265
Основные проверки	265
Параметры дополнительного модуля расширения аналоговых входов/выходов и привода	265
Значения параметров: биполярный вход в режиме управления скоростью	266
Значения параметров: биполярный вход в режиме “джойстик”	267

Дополнительная информация: текущие сигналы и параметры

Обзор содержания главы	269
Термины и сокращения	269
Адреса Fieldbus	269
Интерфейсные модули типа Rxxx (RPBA-01, RDNA-01 и т.д.)	269
Интерфейсные модули типа Nxxx (NPBA-12, NDNA-02 и т.д.)	269
Интерфейсный модуль Profibus NPBA-12:	269
Интерфейсный модуль InterBus-S NIBA-01:	270
Интерфейсные модули ModbusPlus® NMBP-01 и Modbus NMBA-01:	270
Текущие сигналы	271
Параметры	275

Блок-схемы управления

Обзор содержания главы	285
Схема обработки сигнала задания, лист 1: макросы ЗАВОД УСТ-КИ, РУЧНОЕ/АВТ, ПОСЛЕД УПРАВ и РЕГ МОМЕНТА (продолж. на след. стр.)	286
Схема обработки сигнала задания, лист 1: макрос ПИД РЕГУЛИР (продолжение на следующей странице ...)	288
Схема обработки сигнала задания, лист 2: Все макросы (продолжение на следующей странице ...)	290
Обработка сигналов Пуск, Стоп, Разрешение пуска и Блокировка пуска	292
Обработка сигналов сброса и включения/отключения	293

Предисловие к руководству

Обзор содержания главы

В этой главе рассматривается содержание руководства. Также содержится информация о совместимости, безопасности и целевой аудитории.

Совместимость

Данное руководство распространяется на стандартную программу управления версий ASXR7360 и AS7R7363. См. параметр [33.01](#) ВЕРСИЯ ПО.

Инструкции по технике безопасности

Соблюдайте все инструкции по технике безопасности из документации к приводу.

- Перед началом монтажа, ввода в действие и эксплуатации привода обязательно прочитайте **полную инструкцию по технике безопасности**. Полный перечень правил техники безопасности приведен в начале руководства по эксплуатации.
- Перед изменением стандартных функциональных параметров изучите **специальные предупреждения и примечания, относящиеся к программируемым функциям**. Эти предупреждения и замечания приведены для каждой функции в данном руководстве в разделе, содержащем описание изменяемых пользователем параметров функции.

Знания, необходимые для чтения руководства

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

Состав

Руководство состоит из следующих глав:

- *Запуск и управление через интерфейс ввода/вывода* – содержит инструкции по настройке прикладной программы, а также по запуску, остановке и изменению скорости вращения двигателя.
- *Панель управления* – содержит инструкции по использованию панели управления.
- *-Программирование* – содержит описание функций и списки значений параметров, устанавливаемых пользователем, и диагностических сигналов.
- *Прикладные макросы* – содержит краткое описание макросов и схемы подключения.

- *Текущие сигналы и параметры* – содержит описание текущих сигналов и параметров привода.
- *Управление по шине fieldbus* – содержит описание последовательного интерфейса.
- *Поиск и устранение неисправностей* – содержит списки предупреждений и сообщений об ошибках, а также возможные причины их возникновения и способы устранения.
- *Дополнительный модуль расширения аналоговых входов/выходов* – содержит описание интерфейса между приводом и дополнительным модулем расширения аналоговых входов/выходов.
- *Дополнительная информация: текущие сигналы и параметры* – содержит дополнительную информацию о текущих сигналах и параметрах привода.
- *Блок-схемы управления* – содержит блок-схемы, связанные с цепью обработки сигнала задания и обработки сигналов Пуск, Стоп, Разрешение пуска и Блокировка пуска.

Вопросы об изделиях и услугах

Все вопросы, касающиеся данного изделия, следует направлять в местное представительство корпорации АВВ с указанием кода типа и серийного номера конкретного блока. Перечни товаров, а также сведения о технической поддержке и услугах, предлагаемых корпорацией АВВ, можно найти на сайте www.abb.com/drives по ссылке *Sales, Support and Service network*.

Обучение применению изделий

Сведения относительно обучения применению изделий корпорации АВВ можно найти на сайте www.abb.com/drives, выбрав *Training courses*.

Обратная связь по поводу руководств по приводам АВВ

Будем рады получить ваши замечания по нашим руководствам. На сайте www.abb.com/drives выберите *Document Library – Manuals feedback form (LV AC drives)*.

Запуск и управление через интерфейс ввода/вывода

Обзор содержания главы

Эта глава содержит инструкции по

- запуску привода;
- пуску, остановке, изменению направления вращения и скорости двигателя через интерфейс ввода/вывода;
- выполнению идентификационного прогона привода.

Как запустить привод

Предусмотрено два способа запуска (пользователь может выбрать любой из них): выполнение указаний программы “Мастер запуска” и ограниченный запуск. Мастер запуска дает указания пользователю в процессе установки всех необходимых параметров. В случае ограниченного запуска пользователь самостоятельно устанавливает основные параметры, следуя указаниям, которые приведены в данном руководстве.

- **Для выполнения программы запуска** следуйте инструкциям, приведенным в разделе *Программа “Мастер запуска” на стр. 16*.
- **Для выполнения ограниченного запуска** (установка всех параметров) *Ограниченный запуск привода (установка только базовых параметров)* на стр. 17.

Программа “Мастер запуска”

Для начала работы необходимо иметь данные, приведенные на паспортной табличке двигателя.

ТЕХНИКА БЕЗОПАСНОСТИ



Ввод привода в эксплуатацию должен выполняться только квалифицированным электриком.

При вводе привода в эксплуатацию необходимо соблюдать правила техники безопасности. За инструкциями по технике безопасности обратитесь к соответствующему руководству по монтажу и вводу в эксплуатацию.

- Проверьте правильность монтажа. См. контрольный перечень монтажных работ в соответствующем руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию.
- Убедитесь, что пуск двигателя не связан с какой-либо опасностью.
Отсоедините приводимый в движение механизм в случае, если
 - неправильное направление вращения может привести к повреждению подсоединенного оборудования или
 - в процессе запуска привода необходимо выполнить стандартный идентификационный прогон. (Идентификационный прогон требуется для обеспечения высокой точности управления двигателем.)

ВКЛЮЧЕНИЕ ЭЛЕКТРОПИТАНИЯ

- | | | |
|--------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <input type="checkbox"/> | <p>Включите сетевое напряжение. На дисплее отображаются идентификационные данные панели управления ...</p> <p>затем идентификационные данные привода ...</p> <p>затем дисплей переходит в режим отображения текущих сигналов ...</p> <p>затем на дисплее отображается запрос на выбор языка.
(Если ни одна из клавиш не нажата в течение нескольких секунд, на дисплей попеременно выводятся значения текущих сигналов и запрос на выбор языка)
Теперь привод готов к выполнению процедуры запуска.</p> | <pre>CDP312 PANEL Vx.xx Приводы ACS800 ID НОМЕР 1 1 -> 0.0 rpm 0 ЧАСТОТА 0.00 Hz ТОК 0.00 A МОЩН 0.00 % 1 -> 0.0 rpm 0 *** INFORMATION *** Press FUNC to start Language Selection</pre> |
|--------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|

ВЫБОР ЯЗЫКА

- | | | |
|--------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------|
| <input type="checkbox"/> | <p>Нажмите клавишу FUNC.</p> | <pre>Выбор языка 1/1 LANGUAGE ? [ENGLISH] ENTER:OK ACT:EXIT</pre> |
| <input type="checkbox"/> | <p>С помощью клавиш со стрелками (⬆️ или ⬇️) прокрутите список до требуемого языка и нажмите ENTER для подтверждения выбора.</p> <p>(Привод загружает выбранный язык, возвращается в режим отображения текущих сигналов, после чего на дисплей попеременно выводятся значения текущих сигналов и запрос на выполнение программы запуска).</p> | <pre>1 -> 0.0 rpm 0 *** ИНФОРМАЦИЯ *** Наж FUNC для старта Параметры мотора</pre> |

ЗАПУСК ПРОГРАММЫ УСТАНОВКИ ПАРАМЕТРОВ ДВИГАТЕЛЯ		
<input type="checkbox"/>	Нажмите FUNC, чтобы начать выполнение программы запуска. (На каждом шаге программы на дисплее отображается информация о функциях клавиш панели управления).	Уст-ка мотора 1/10 ENTER: ОК/ продолжение AST: Выход FUNC: Доп информ
<input type="checkbox"/>	Для перехода к следующему шагу нажмите ENTER. Следуйте инструкциям, которые отображаются на дисплее.	Motor Setup 2/10 ДАННЫЕ С ШИЛЬДИКА МОТОРА ДОСТУПНЫ? ENTER: Да FUNC: Информ

Ограниченный запуск привода (установка только базовых параметров)

Для начала работы необходимо располагать данными, указанными на шильдике (паспортной табличке) двигателя.

ТЕХНИКА БЕЗОПАСНОСТИ		
	<p>К выполнению запуска привода допускаются только квалифицированные электрики.</p> <p>При вводе привода в эксплуатацию необходимо соблюдать правила техники безопасности. За инструкциями по технике безопасности обратитесь к соответствующему руководству по монтажу и вводу в эксплуатацию.</p>	
<input type="checkbox"/>	Проверьте правильность монтажа. См. контрольный перечень монтажных работ в соответствующем руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию.	
<input type="checkbox"/>	<p>Убедитесь, что пуск двигателя не связан с какой-либо опасностью.</p> <p>Отсоедините приводимый в движение механизм в случае, если</p> <ul style="list-style-type: none"> - неправильное направление вращения может привести к повреждению подсоединенного оборудования или - в процессе запуска привода необходимо выполнить стандартный идентификационный прогон. (Идентификационный прогон требуется для обеспечения высокой точности управления двигателем.) 	
ВКЛЮЧЕНИЕ ЭЛЕКТРОПИТАНИЯ		
<input type="checkbox"/>	<p>Включите сетевое напряжение. На дисплее отображаются идентификационные данные панели управления ...</p> <p>затем идентификационные данные привода ...</p> <p>затем дисплей переходит в режим отображения текущих сигналов ...</p> <p>затем на дисплее отображается запрос на выбор языка. (Если ни одна из клавиш не нажата в течение нескольких секунд, на дисплей попеременно выводятся значения текущих сигналов и запрос на выбор языка).</p>	<pre> CDP312 PANEL Vx.xx ACS800 ID HOMEP 1 1 -> 0.0 rpm 0 FREQ 0.00 Hz CURRENT 0.00 A POWER 0.00 % 1 -> 0.0 rpm 0 *** INFORMATION *** Press FUNC to start Language Selection </pre>

Нажмите АСТ для удаления запроса на выбор языка.
Теперь привод готов к выполнению процедуры ограниченного запуска.

```
1 -> 0.0 rpm 0
FREQ 0.00 Hz
CURRENT 0.00 A
POWER 0.00 %
```

РУЧНОЙ ВВОД ПАРАМЕТРОВ ГРУППЫ ЗАПУСКА (группа 99)

- Выберите язык. Ниже приведено описание общей процедуры установки параметров.
Общий порядок установки параметров:
- Нажмите **PAR** для переключения панели управления в режим установки параметров.
- Для перемещения по списку групп параметров служат клавиши с двойными стрелками (▲ и ▼).
- Для перемещения по списку параметров выбранной группы служат клавиши со стрелками (← и →).
- Для выбора параметра и установки нового значения нажмите **ENTER**.
- Для изменения значения выбранного параметра служат клавиши со стрелками (← и →), для быстрого изменения значения – клавиши с двойными стрелками (▲ и ▼).
- Для подтверждения нового значения нажмите **ENTER** (при этом на дисплее исчезают скобки).
- Выберите прикладной макрос. Описание общей процедуры установки параметров приведено выше.
В большинстве случаев можно использовать макрос FACTORY.
- Выберите режим управления двигателем. Описание общей процедуры установки параметров приведено выше.
В большинстве случаев можно использовать режим DTC. Режим управления “СКАЛЯРНОЕ” рекомендуется выбрать:
- для приводов с несколькими двигателями, когда число двигателей изменяется;
- когда номинальный ток двигателя менее 1/6 номинального тока преобразователя;
- при испытаниях преобразователя, когда к нему не подключен двигатель.
- Введите данные, указанные на паспортной табличке двигателя.

```
1 -> 0.0 rpm 0
99 START-UP DATA
01 LANGUAGE
ENGLISH

1 -> 0.0 rpm 0
99 START-UP DATA
01 LANGUAGE
[ENGLISH]

1 -> 0.0 rpm 0
99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ
02 ПРИКЛ МАКРОС
[ ]

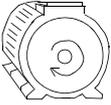
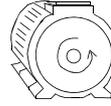
1 -> 0.0 rpm 0
99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ
04 РЕЖИМ УПР АД
[DTC]
```

ABB Motors							
3 ~ motor		M2AA 200 MLA 4					
IEC 200 M/L 55				No			
		Ins.cl. F		IP 55			
v	Hz	kW	r/min	A	cos φ	I _A /I _N	t _E /s
690 Y	50	30	1475	32.5	0.83		
400 D	50	30	1475	56	0.83		
660 Y	50	30	1470	34	0.83		
380 D	50	30	1470	59	0.83		
415 D	50	30	1475	54	0.83		
440 D	60	35	1770	59	0.83		
Cat. no 3GAA 202 001 - ADA							
6312/C3				6210/C3		180 kg	
IEC 34-1							

Входное напряжение 380 В

Примечание. Установите в точности те значения, которые указаны на паспортной табличке двигателя. Например, привод не будет правильно работать, если номинальная скорость вращения двигателя равна 1440 об./мин., а для параметра 99.08 NHOM АД установлено значение 1500 об./мин.

<p>- номинальное напряжение двигателя Допустимый диапазон значений: $1/2 \cdot U_N - 2 \cdot U_N$ для ACS800. (U_N равно максимальному напряжению в каждом из диапазонов номинальных напряжений: 415 В– для приводов 400 В, 500 В для приводов 500 В и 690 В для приводов 600 В).</p> <p>- номинальный ток двигателя Допустимый диапазон значений: $1/6 \cdot I_{2hd} - 2 \cdot I_{2hd}$ для ACS800 ($0 - 2 \cdot I_{2hd}$ если параметр 99.04 = SCALAR)</p> <p>- номинальная частота двигателя Диапазон: 8 – 300 Гц</p> <p>- номинальная скорость вращения двигателя Диапазон: 1 – 18000 об./мин.</p> <p>- номинальная мощность двигателя Диапазон: 0 – 9000 кВт</p> <p>После ввода данных двигателя на дисплей попеременно выводится предупреждение и информация. Переходите к следующему шагу (нажимать кнопки не требуется).</p> <p>Примечание. Если выбирается идентификационный прогон СТАНДАРТНЫЙ, то когда с панели управления поступает команда пуска, тормоз выключается и остается выключенным до тех пор, пока стандартный идентификационный прогон не будет завершен. Если выбирается идентификационное намагничивание (ИДЕНТ НАМАГН), тормоз во время такого идентификационного прогона остается включенным.</p>	<pre> 1 -> 0.0 rpm O 99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ 05 U НОМ АД [] 1 -> 0.0 rpm O 99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ 06 I НОМ АД [] 1 -> 0.0 rpm O 99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ 07 F НОМ АД [] 1 -> 0.0 rpm O 99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ 08 N НОМ АД [] 1 -> 0.0 rpm O 99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ 09 P НОМ АД [] 1 -> 0.0 rpm O ACS800 ** ПРЕДУПРЕЖД ** TR ИД НАМГ 1 -> 0.0 rpm I ** Информация ** Наж зеленую кноп для Идент намагничивание </pre>
<p><input type="checkbox"/> Выберите способ идентификации двигателя.</p> <p>Для большинства применений пригодно значение по умолчанию ИДЕНТ НАМАГН (идентификационное намагничивание). Оно используется в данной базовой процедуре запуска. Пре выборе этого варианта переходите к следующему шагу (нажимать кнопки не требуется).</p> <p>Идентификационный прогон (СТАНДАРТНЫЙ или УПРОЩЕННЫЙ) требуется выполнять в следующих случаях:</p> <ul style="list-style-type: none"> - рабочая скорость большую часть времени близка к нулю и/или - требуемый крутящий момент превышает номинальный крутящий момент двигателя в широком диапазоне скоростей при отсутствии датчика скорости (т. е. система работает без обратной связи по скорости). <p>При выборе идентификационного прогона выполните инструкции, приведенные ниже в разделе Как выполнить идентификационный прогон двигателя на стр. 23.</p>	

ИДЕНТИФИКАЦИОННОЕ НАМАГНИЧИВАНИЕ (без выполнения идентификационного прогона)		
<input type="checkbox"/>	<p>Нажмите клавишу LOC/REM для перехода в режим местного управления (буква L в первой строке дисплея).</p> <p>Для запуска идентификационного намагничивания нажмите . Двигатель намагничивается при нулевой скорости в течение 20 – 60 секунд. На дисплей выводятся три предупреждения:</p> <p>Первое предупреждение появляется, когда начинается намагничивание.</p> <p>Второе – в процессе выполнения намагничивания.</p> <p>Третье – после завершения намагничивания.</p>	<pre> 1 L -> 1242.0 rpm I ** ПРЕДУПРЕЖД ** АД РАБОТАЕТ 1 L-> 0.0 rpm I ** ПРЕДУПРЕЖД ** ИДЕНТ НАМАГН 1 L-> 0.0 rpm O ** ПРЕДУПРЕЖД ** И П СДЕЛАН </pre>
НАПРАВЛЕНИЕ ВРАЩЕНИЯ ДВИГАТЕЛЯ		
<input type="checkbox"/>	<p>Проверьте направление вращения двигателя.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Нажмите ACT для вывода на дисплей строки состояния. - Нажмите REF, затем с помощью клавиш со стрелками (, ,  или ) увеличьте сигнал задания скорости от нуля до небольшого значения. - Нажмите  для пуска двигателя. - Убедитесь в том, что двигатель вращается в требуемом направлении. - Нажмите  для останова двигателя. <p>Для изменения направления вращения двигателя:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Отключите напряжение питания привода и подождите 5 минут, пока разрядятся конденсаторы промежуточного звена постоянного тока. С помощью мультиметра измерьте напряжение между всеми входными шинами (U1, V1 и W1) и землей, чтобы убедиться в том, что конденсаторы действительно разряжены. - Поменяйте местами любые два провода кабеля двигателя на клеммной колодке преобразователя или в соединительной коробке двигателя. - Подайте напряжение питания и повторите проверку, описанную выше. 	<pre> 1 L->[xxx] rpm I ЧАСТОТА xxx Hz ТОК xx A МОЩН xx % </pre> <div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: center;"> <div style="display: flex; align-items: center; margin-bottom: 10px;">  <div style="margin-left: 10px;">прямое вращение</div> </div> <div style="display: flex; align-items: center;">  <div style="margin-left: 10px;">обратное вращение</div> </div> </div>
ПРЕДЕЛЬНЫЕ ЗНАЧЕНИЯ СКОРОСТИ И ВРЕМЯ УСКОРЕНИЯ/ЗАМЕДЛЕНИЯ		
<input type="checkbox"/>	<p>Установите минимальную скорость.</p>	<pre> 1 L-> 0.0 rpm O 20 ПРЕДЕЛЫ 01 MIN СКОРОСТЬ [] </pre>
<input type="checkbox"/>	<p>Установите максимальную скорость.</p>	<pre> 1 L-> 0.0 rpm O 20 ПРЕДЕЛЫ 02 МАХ СКОРОСТЬ [] </pre>

<input type="checkbox"/>	<p>Установите время ускорения 1.</p> <p>Примечание. Установите также время ускорения 2, если в приложении используются оба значения.</p>	<pre> 1 L-> 0.0 rpm 0 22 УСКОР/ЗАМЕДЛ 02 ВРЕМЯ УСКОРЕНИЯ 1 [] </pre>
<input type="checkbox"/>	<p>Установите время замедления 1.</p> <p>Примечание. Установите также время замедления 2, если в приложении используются оба значения.</p>	<pre> 1 L-> 0.0 rpm 0 22 УСКОР/ЗАМЕДЛ 03 ВРЕМЯ ЗАМЕДЛЕН 1 [] </pre>
<p>Теперь привод готов к работе.</p>		

Как управлять приводом через интерфейс ввода/вывода

В таблице приведены инструкции по управлению приводом с помощью цифровых и аналоговых входов в случае, когда

- выполнена процедура запуска привода и
- можно использовать установленные по умолчанию (заводские) значения параметров.

ПРЕДВАРИТЕЛЬНЫЕ НАСТРОЙКИ	
Убедитесь в том, что активен макрос заводских установок.	См. раздел 99.02 .
Если требуется изменять направление вращения двигателя, установите значение ВПЕРЕД,НАЗАД для параметра 10.03 .	
Убедитесь в том, что цепи управления подсоединены в соответствии со схемой для заводского макроса.	См. главу Прикладные макросы .
Установите привод в режим внешнего управления. Для переключения режима управления (местное/внешнее) служит клавиша LOC/REM .	В режиме внешнего управления в первой строке дисплея отсутствует буква L.
ПУСК И УПРАВЛЕНИЕ СКОРОСТЬЮ ВРАЩЕНИЯ ДВИГАТЕЛЯ	
Запустите двигатель, подав сигнал на цифровой вход ЦВХ 1.	1 -> 0.0 rpm I ЧАСТОТА 0.00 Hz ТОК 0.00 A МОЩН 0.00 %
Регулировка скорости осуществляется путем изменения напряжения на аналоговом входе AI1.	1 -> 500.0 rpm I ЧАСТОТА 16.66 Hz ТОК 12.66 A МОЩН 8.33 %
ИЗМЕНЕНИЕ НАПРАВЛЕНИЯ ВРАЩЕНИЯ ДВИГАТЕЛЯ	
Прямое направление вращения: снимите сигнал с цифрового входа DI2.	1 -> 500.0 rpm I ЧАСТОТА 16.66 Hz ТОК 12.66 A МОЩН 8.33 %
Обратное направление вращения: подайте сигнал на цифровой вход DI2.	1 <- 500.0 rpm I ЧАСТОТА 16.66 Hz ТОК 12.66 A МОЩН 8.33 %
ОСТАНОВ ДВИГАТЕЛЯ	
Снимите напряжение с цифрового входа DI1.	1 -> 500.0 rpm O ЧАСТОТА 0.00 Hz ТОК 0.00 A МОЩН 0.00 %

Как выполнить идентификационный прогон двигателя

При первом запуске привода автоматически выполняется идентификационное намагничивание двигателя. Для большинства приложений отдельный идентификационный прогон не требуется. Идентификационный прогон (стандартный или упрощенный) требуется выполнять в следующих случаях:

- рабочая скорость близка к нулю и/или
- требуемый крутящий момент превышает номинальный крутящий момент двигателя в широком диапазоне скоростей при отсутствии датчика скорости (т. е. система работает без обратной связи по скорости).

Упрощенный идентификационный прогон выполняется вместо стандартного в случае, когда отсоединение двигателя от механической нагрузки невозможно.

Примечание. Если выбирается идентификационный прогон СТАНДАРТНЫЙ, то когда с панели управления поступает команда пуска, тормоз выключается и остается выключенным до тех пор, пока стандартный идентификационный прогон не будет завершен. Если выбирается идентификационное намагничивание (ИДЕНТ НАМАГН), тормоз во время такого идентификационного прогона остается включенным.

Идентификационный прогон

Примечание. Если перед выполнением идентификационного прогона были изменены значения параметров групп 10 – 98, новые значения должны удовлетворять следующим условиям:

- 20.01 MIN СКОРОСТЬ ≤ 0 об./мин.
- 20.02 MAX СКОРОСТЬ > 80 % от номинальной скорости двигателя
- 20.03 MAX ТОК ≥ 100 % $\cdot I_{hd}$
- 20.04 MAX МОМЕНТ > 50 %

-
- Панель управления должна находиться в режиме местного управления (символ L в строке состояния). Для переключения режима управления служит клавиша **LOC/REM**.
 - Установите СТАНДАРТНЫЙ или УПРОЩЕННЫЙ вариант идентификационного прогона.

1 L ->1242.0 rpm	○
99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ	
10 ИД-ПУСК АД	
[СТАНДАРТНЫЙ]	

- Для проверки выбранного режима нажмите **ENTER**. На дисплее появится следующее сообщение:

```
1 L ->1242.0 rpm      O
ACS800
** ПРЕДУПРЕЖД **
ВЫБ ИД ПРОГР
```

- Для запуска идентификационного прогона нажмите кнопку . Сигналы блокировки пуска (цифровой вход DI_IL) и разрешения работы (параметр 16.01 РАЗРЕШЕНИЕ ПУСКА) должны быть активными.

Предупреждение при запуске идентификационного прогона	Предупреждение во время выполнения идентификационного прогона	Предупреждение после успешного завершения идентификационного прогона
1 L -> 1242.0 rpm I ACS800 ** ПРЕДУПРЕЖД ** ДВИГ ЗАПУСК	1 L -> 1242.0 rpm I ACS800 ** ПРЕДУПРЕЖД ** ИД ПРОГОН	1 L -> 1242.0 rpm I ACS800 ** ПРЕДУПРЕЖД ** И П СДЕЛАН

Во время идентификационного прогона обычно не рекомендуется нажимать какие-либо клавиши панели управления. Однако:

- Идентификационный прогон можно прекратить в любой момент, нажав клавишу  на панели управления.
- После запуска (клавишей ) идентификационного прогона можно контролировать текущие сигналы; для этого нажмите **ACT**, затем клавишу с двойной стрелкой ().

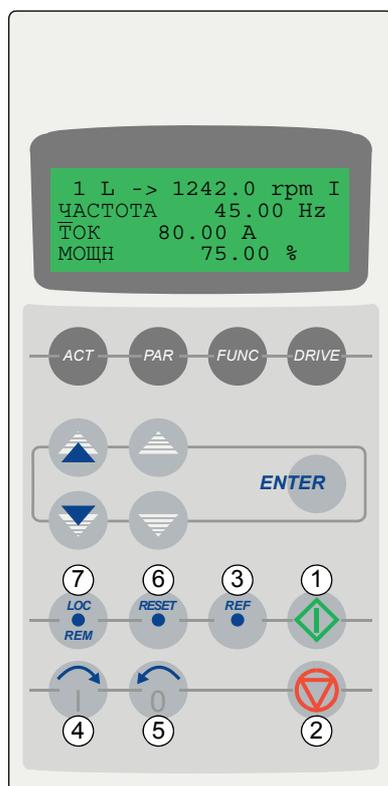
Панель управления

Обзор содержания главы

В этой главе рассматривается работа с панелью управления CDP312R.

Со всеми приводами серии ACS800 используется одна и та же панель управления, поэтому приведенные ниже инструкции относятся к приводам ACS800 всех типов. Приведенные примеры дисплеев базируются на стандартной панели управления, дисплеи для других прикладных программ могут иметь небольшие отличия.

Обзор панели управления



Жидкокристаллический дисплей содержит 4 строки по 20 символов в каждой.

Выбор языка дисплея осуществляется при начальном запуске (параметр [99.01](#)).

Панель управления может работать в одном из четырех режимов:

- Режим отображения сигналов (клавиша ACT)
- Режим параметров (клавиша PAR)
- Режим функций (клавиша FUNC)
- Режим выбора привода (клавиша DRIVE)

Назначение клавиш со стрелками, клавиш с двойными стрелками и клавиши ENTER зависит от режима работы панели управления.

Для управления приводом предназначены следующие клавиши:

№	Назначение
1	Пуск
2	Стоп
3	Установка величины задания
4	Прямое направление вращения
5	Обратное направление вращения
6	Сброс отказа
7	Переключение режима управления – местное/дистанционное (внешнее)

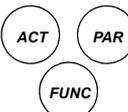
Управление приводом с панели управления

Панель управления позволяет выполнять следующие задачи управления приводом:

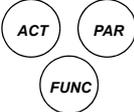
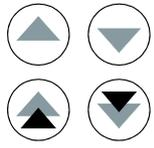
- пуск, останов и изменение направления вращения двигателя;
- установка задания скорости или крутящего момента;
- установка задания процесса (при использовании функции ПИД управления процессом);
- сброс сообщений об отказах и предупреждений;
- переключение режима управления (местное/внешнее).

Панель можно использовать для управления приводом, когда привод находится в режиме местного управления, а на дисплее отображается строка состояния.

Пуск, останов и изменение направления вращения двигателя

Операция	Действие	Клавиша	Отображаемая величина
1.	Отображение строки состояния.		1 ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %
2.	Переключение в режим местного управления. (Только в том случае, если привод не находится в режиме местного управления, т. е. в первой строке дисплея отсутствует буква L.)		1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %
3.	Стоп.		1 L ->1242.0 rpm O ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %
4.	Пуск.		1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %
5.	Выбор обратного направления вращения.		1 L <-1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %
6.	Выбор прямого направления вращения.		1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %

Как установить задание скорости

Операция	Действие	Клавиша	Отображаемая величина
1.	Отображение строки состояния.		1 ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %
2.	Переключение в режим местного управления. (Только в том случае, если привод не находится в режиме местного управления, т. е. в первой строке дисплея отсутствует буква L.)		1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %
3.	Вызов функции установки задания.		1 L ->[1242.0 rpm] I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %
4.	Изменение задания. (медленное изменение) (быстрое изменение)		1 L ->[1325.0 rpm] I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %
5.	Сохранение задания. (Значение сохраняется в постоянной памяти и автоматически восстанавливается при выключении и повторном включении питания.)	ENTER	1 L ->1325.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %

Режим отображения сигналов

В режиме отображения сигналов предусмотрены следующие операции:

- одновременное отображение на дисплее трех текущих сигналов;
- выбор текущих сигналов для отображения на дисплее;
- просмотр памяти отказов;
- очистка памяти отказов.

Панель переключается в режим отображения сигналов при нажатии клавиши **ACT**, а также в том случае, если ни одна из клавиш не нажата в течение одной минуты.

Выбор текущих сигналов для отображения на дисплее

Операция	Действие	Нажмите кнопку	Отображаемая величина
1.	Переход в режим отображения сигналов.		1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 А МОЩН 75.00 %
2.	Выбор строки (на выбранной строке появляется мигающий курсор).	 	1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 А МОЩН 75.00 %
3.	Вызов функции выбора сигнала.	ENTER	1 L ->1242.0 rpm I 1 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ 04 ТОК 80.00 А
4.	Выбор текущего сигнала. Изменение группы текущих сигналов.	   	1 L ->1242.0 rpm I 1 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ 05 МОМЕНТ 70.00 %
5.a	Подтверждение выбора и возврат в режим отображения сигналов.	ENTER	1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz МОМЕНТ 70.00 % МОЩН 75.00 %
5.b	Отмена выбора и восстановление исходного состояния. Панель переключается в выбранный режим.	   	1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 А МОЩН 75.00 %

Отображение полного названия текущих сигналов

Операция	Действие	Нажмите кнопку	Отображаемая величина
1.	Отображение полного названия трех текущих сигналов.	Удерживать 	1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА ТОК МОЩНОСТЬ
2.	Возврат в режим отображения сигналов.	Отпустить 	1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %

Просмотр и очистка памяти отказов

Примечание. Очистка памяти отказов невозможна при наличии активного отказа или предупреждения.

Операция	Действие	Нажмите кнопку	Отображаемая величина
1.	Переход в режим отображения сигналов.		1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %
2.	Переход в режим отображения памяти отказов.	 	1 L ->1242.0 rpm I 1 ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА +ПОВЫШ ТОК 6451 H 21 MIN 23 S
3.	Выбор предыдущего (вверх) или следующего (вниз) отказа/предупреждения. Очистка памяти отказов.	  	1 L ->1242.0 rpm I 2 ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА +ПОВЫШ U 1121 H 1 MIN 23 S 1 L ->1242.0 rpm I 2 ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА H MIN S
4.	Возврат в режим отображения сигналов.	 	1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %

Отображение и сброс активного отказа

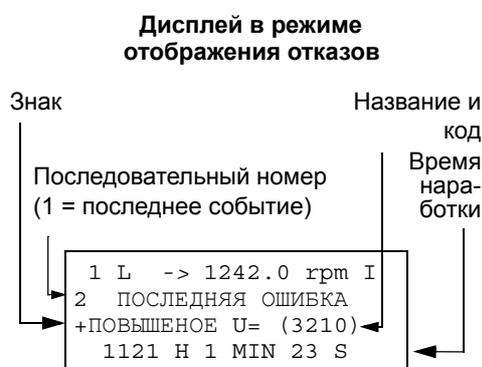


ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! В случае, когда выбран внешний источник команды пуска, и эта команда активна, привод запустит двигатель сразу же после сброса отказа. Если причина отказа не устранена, защита привода сработает повторно.

Операция	Действие	Клавиша	Отображаемая величина
1.	Отображение активного отказа.		1 L -> 1242.0 rpm ACS800 ** АВАРИЯ ** ТЕМ-РА ACS800
2.	Сброс отказа.		1 L -> 1242.0 rpm ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %

О памяти отказов

В памяти отказов сохраняется информация о последних событиях (отказах, предупреждениях и операциях сброса), имевших место в приводе. В таблице перечислены события, которые помещаются в память отказов.



Событие	Информация на дисплее
В приводе обнаружен отказ, сформировано сообщение об отказе	Последовательный номер события и текст "ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА". Название отказа и знак "+" перед названием. Общее время наработки.
Сброс отказа пользователем	Последовательный номер события и текст "ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА". Текст "-СБРОС ОШИБОК". Общее время наработки.
В приводе сформировано предупреждение.	Последовательный номер события и текст "ПОСЛ ПРЕДУПРЕЖ". Название предупреждения и знак "+" перед названием. Общее время наработки.
Сброс предупреждения приводом	Последовательный номер события и текст "ПОСЛ ПРЕДУПРЕЖ". Название предупреждения и знак "-" перед названием. Общее время наработки.

Режим параметров

В режиме параметров предусмотрены следующие операции:

- просмотр значений параметров;
- изменение значений параметров.

Панель переключается в режим параметров при нажатии клавиши **PAR**.

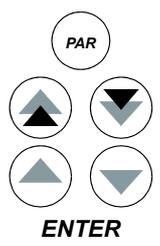
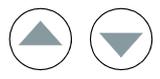
Выбор параметра и изменение его значения

Операция	Действие	Нажмите кнопку	Отображаемая величина
1.	Переход в режим параметров.		1 L -> 1242.0 rpm O 10 ПУСК/СТОП/НАПРАВ 01 ВНЕШ1 ПУСК/СТОП/Н ЦВХ 1,2
2.	Выбор группы параметров.	 	1 L -> 1242.0 rpm O 11 ИСТОЧНИК ЗАДАНИЯ 01 ТИП ЗАД КЛАВИАТУР ЗАД1 (ОБ/МИН)
3.	Выбор параметра в текущей группе.	 	1 L -> 1242.0 rpm O 11 ИСТОЧНИК ЗАДАНИЯ 03 ИСТОЧН ВНЕШ ЗАД 1 АВХ 1
4.	Вызов функции изменения значения параметра.	ENTER	1 L -> 1242.0 rpm O 11 ИСТОЧНИК ЗАДАНИЯ 03 ИСТОЧН ВНЕШ ЗАД 1 [АВХ 1]
5.	Изменение значения параметра. - (медленное изменение цифровых значений и текста) - (быстрое изменение только цифровых значений)	   	1 L -> 1242.0 rpm O 11 ИСТОЧНИК ЗАДАНИЯ 03 ИСТОЧН ВНЕШ ЗАД 1 [АВХ 2]
6а.	Сохранение нового значения.	ENTER	1 L -> 1242.0 rpm O 11 ИСТОЧНИК ЗАДАНИЯ 03 ИСТОЧН ВНЕШ ЗАД 1 АВХ 2
6б.	Для отмены операции и восстановления исходного значения нажмите одну из клавиш выбора режима. Панель переключается в выбранный режим.	   	1 L -> 1242.0 rpm O 11 ИСТОЧНИК ЗАДАНИЯ 03 ИСТОЧН ВНЕШ ЗАД 1 АВХ 1

Изменение параметра выбора источника (указателя)

Большая часть параметров определяет значения, используемые непосредственно в прикладной программе привода. Исключением являются параметры (указатель) выбора источника. Они указывают на значение другого параметра.

Последовательность установки этих параметров несколько отличается от последовательности установки остальных параметров.

Операция	Действие	Клавиша	Отображаемая величина
1.	В предыдущей таблице приведены инструкции по: - переходу в режим параметров - выбору группы параметров и параметра в группе - переходу в режим изменения значения параметра.		1 L -> 1242.0 rpm 0 84 АДАП ПРОГР 06 ВХОД 1 [±000.000.00]
2.	Перемещение между полями инверсии, группы, индекса и бита. ¹⁾		1 L ->1242.0 rpm 0 84 АДАП ПРОГР 06 ВХОД1 [±000.000.00]
3.	Изменение значения поля.		1 L ->1242.0 rpm 0 84 АДАП ПРОГР 06 ВХОД1 [±000.018.00]
4.	Подтверждения значения.	ENTER	

1)



Поле инверсии – изменение знака значения для выбранного параметра. Плюс (+) - без инверсии, минус (-) - инверсия.

Поле бита – выбор номера бита (только для параметров, значения которых представлены упакованными логическими значениями).

Поле индекса – выбор номера параметра.

Поле группы – выбор группы параметров.

Примечание. Параметр выбора источника можно также использовать для задания постоянного значения (константы). Для этого:

- Выберите значение “С” в поле инверсии. Формат строки изменится – остальная часть строки теперь представляет поле константы.
- Введите значение константы в поле константы.
- Нажмите ENTER для подтверждения операции.

Режим функций

В режиме функций предусмотрены следующие операции:

- выполнение программы настройки параметров привода (мастера запуска);
- считывание значений параметров привода и данных двигателя из привода в панель управления;
- загрузка значений параметров (группы 1 – 97) из панели управления в привод; ¹⁾
- настройка уровня контрастности дисплея.

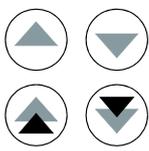
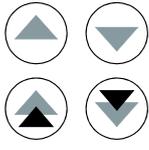
Панель переключается в режим функций при нажатии клавиши **FUNC** .

¹⁾ Группы параметров 98 и 99, а также результаты идентификационного прогона двигателя по умолчанию не загружаются. Это ограничение препятствует загрузке неверных данных двигателя. Однако в специальных случаях возможна загрузка всех данных. Более подробную информацию можно получить у местного представителя ABB.

Вызов программы “Мастер запуска”, работа с программой и выход из нее

В таблице приведена информация о назначении клавиш панели при работе с мастером запуска. В качестве примера рассматривается задача установки параметров двигателя из мастера запуска.

В скалярном режиме и при включенной блокировке параметров программа запуска недоступна. (99.04 РЕЖИМ УПР АД = СКАЛЯРНОЕ или 16.02 БЛОКИР ПАРАМ = ЗАКР или 16.10 ПРОГ ЗАПУСКА = ВЫКЛ).

Операция	Действие	Клавиша	Отображаемая величина
1.	Переход в режим функций.		1 L -> 1242.0 rpm 0 Параметры мотора Прикладной макрос Упр. скоростью ВНЕШНИЙ1
2.	Выбор задания или функции из списка (выбранную функцию указывает мигающий курсор). Клавиши с двойной стрелкой: отображение другой страницы списка заданий/функций.		1 L -> 1242.0 rpm 0 Параметры мотора Прикладной макрос Упр скоростью ВНЕШНИЙ1
3.	Вызов задания.	ENTER	Уст - ка мотора 1/10 ENTER: ОК/продолжение ACT: Выход FUNC: Доп информ
4.	Подтверждение выбора и продолжение.	ENTER	Уст - ка мотора 2/10 ДАННЫЕ С ШИЛЬДИКА МОТОРА ДОСТУПНЫ? ENTER: Да FUNC: Информ
5.	Подтверждение выбора и продолжение.	ENTER	Уст - ка мотора 3/10 MOTOR NOM VOLTAGE? [0 V] ENTER: ОК RESET: Назад
6.	a. Изменение значения выбранного параметра привода. b. Запрос информации о требуемом значении. (Просмотр справочной информации и возврат к выполнению задания).	 FUNC  FUNC, ACT	Уст - ка мотора 3/10 MOTOR NOM VOLTAGE? [415 V] ENTER: ОК RESET: Назад INFO P99.05 Установить, как дано на шильдике. 
7.	a. Подтверждение значения и переход к следующему шагу.	ENTER	Уст - ка мотора 4/10 MOTOR NOM CURRENT? [0.0 A] ENTER: ОК RESET: Назад

Операция	Действие	Клавиша	Отображаемая величина
	b. Отмена изменений и возврат к предыдущему шагу.	RESET	Уст - ка мотора 3/10 MOTOR NOM VOLTAGE? [415 V] ENTER:OK RESET:Назад
8.	Отмена изменений и выход. Примечание. 1 x АСТ – возврат к первому экрану задания.	2 x АСТ	1 L -> 0.0 rpm 0 ЧАСТОТА 0.00 Hz ТОК 0.00 А МОЩН 0.00 %

Считывание данных из привода в панель управления

Примечание.

- Выполните считывание данных перед их загрузкой.
- Убедитесь в том, что привод, в который будет выполняться загрузка данных, имеет то же самое программное обеспечение (например, стандартную прикладную программу).
- Перед отсоединением панели от привода панель должна находиться в режиме дистанционного управления (клавиша LOC/REM).
- Остановите привод перед загрузкой данных.

Перед считыванием данных выполните перечисленные ниже операции в каждом из приводов.

- Установите параметры двигателя.
- Установите связь с дополнительным оборудованием. (См. группу параметров [98 ДОП МОДУЛИ.](#))

Перед считыванием данных выполните перечисленные ниже операции в приводе, из которого будут считываться данные.

- Установите необходимые значения параметров в группах от 10 до 97.
- Выполните считывание данных (см. ниже).

Операция	Действие	Клавиша	Отображаемая величина
1.	Перейдите в режим функций.		1 L -> 1242.0 rpm 0 Параметры мотора Прикладной макрос Упр. скоростью ВНЕШНИЙ1
2.	Откройте страницу, содержащую функции считывания, загрузки и установки контрастности.		1 L -> 1242.0 rpm 0 ЗАГР ИЭ ПРИВ <=<= ЗАГР В ПРИВ =>=> КОНТРАСТ 4

Опера-ция	Действие	Клавиша	Отображаемая величина
3.	Выберите функцию считывания данных (выбранную функцию указывает мигающий курсор).	 	1 L -> 1242.0 rpm 0 ЭАГР ИЗ ПРИВ <=<= ЗАГР В ПРИВ =>=> КОНТРАСТ 4
4.	Запустите функцию считывания данных.	ENTER	1 L -> 1242.0 rpm 0 ЗАГР ИЗ ПРИВ <=<=
5.	Переключите панель в режим внешнего управления. (В первой строке дисплея отсутствует буква L.)		1 -> 1242.0 rpm 0 ЭАГР ИЗ ПРИВ <=<= ЗАГР В ПРИВ =>=> КОНТРАСТ 4
6.	Отсоедините панель и подсоедините ее к приводу, в который требуется загрузить данные.		

Загрузка данных из панели управления в привод

Ознакомьтесь с примечаниями в разделе [Считывание данных из привода в панель управления](#) на стр. 36.

Опера-ция	Действие	Клавиша	Отображаемая величина
1.	Подсоедините к приводу панель, содержащую считанные данные.		
2.	Убедитесь в том, что преобразователь находится в режиме местного управления (в первой строке дисплея отображается буква L). Если необходимо, нажмите клавишу LOC/REM для перехода в режим местного управления.		1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 А МОЩН 75.00 %
3.	Перейдите в режим функций.		1 L -> 1242.0 rpm 0 Параметры мотора Прикладной макрос Упр. скоростью ВНЕШНИЙ1
4.	Откройте страницу, содержащую функции считывания, загрузки и установки контрастности.		1 L -> 1242.0 rpm 0 ЭАГР ИЗ ПРИВ <=<= ЗАГР В ПРИВ =>=> КОНТРАСТ 4
5.	Выберите функцию загрузки данных (выбранную функцию указывает мигающий курсор).	 	1 L -> 1242.0 rpm 0 ЗАГР ИЗ ПРИВ <=<= ЭАГР В ПРИВ =>=> КОНТРАСТ 4
6.	Выполните загрузку данных.	ENTER	1 L -> 1242.0 rpm 0 ЗАГР В ПРИВ =>=>

Установка контрастности дисплея

Операция	Действие	Клавиша	Отображаемая величина
1.	Перейдите в режим функций.		1 L -> 1242.0 rpm O Параметры мотора Прикладной макрос Упр. скоростью ВНЕШНИЙ1
2.	Откройте страницу, содержащую функции считывания, загрузки и установки контрастности.		1 L -> 1242.0 rpm O ЗАГР ИЗ ПРИВ <=<= ЗАГР В ПРИВ =>=> КОНТРАСТ 4
3.	Выберите функцию (на выбранную функцию указывает мигающий курсор).	 	1 L -> 1242.0 rpm O ЗАГР ИЗ ПРИВ <=<= ЗАГР В ПРИВ =>=> КОНТРАСТ 4
4.	Откройте функцию установки контрастности.	ENTER	1 L -> 1242.0 rpm O КОНТРАСТ [4]
5.	Установите требуемый уровень контрастности.	 	1 L -> 1242.0 rpm КОНТРАСТ [6]
6.a	Подтвердите выбранное значение.	ENTER	1 L -> 1242.0 rpm O ЗАГР ИЗ ПРИВ <=<= ЗАГР В ПРИВ =>=> КОНТРАСТ 6
6.b	Для отмены операции и восстановления исходного значения нажмите одну из клавиш выбора режима. Панель переключается в выбранный режим.	   	1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %

Режим выбора привода

Предоставляемые режимом выбора привода возможности, при обычной эксплуатации не требуются – этот режим зарезервирован для приложений, в которых несколько приводов подключены к одной линии связи панели управления. (Дополнительная информация приведена в *Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию модуля шинного интерфейса NBCI*, код английской версии [3AFY58919748].)

В режиме выбора привода предусмотрены следующие операции:

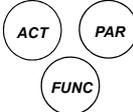
- выбор привода для обмена данными по линии связи панели управления;
- изменение идентификационного номера привода, подключенного к линии связи панели управления;
- просмотр состояния приводов, подключенных к линии связи панели управления.

Панель переключается в режим выбора привода при нажатии клавиши **DRIVE**.

Каждое подключенное к линии устройство должно иметь уникальный идентификационный номер (ID). По умолчанию номер привода установлен равным 1.

Примечание. Идентификационный номер привода, установленный по умолчанию, следует менять только в том случае, если к линии связи подключается более одного устройства.

Выбор привода и изменение его идентификационного номера

Операция	Действие	Нажмите кнопку	Отображаемая величина
1.	Переход в режим выбора привода.		ACS800 ASAAA5000 xxxxxx ID HOME 1
2.	Выбор следующего привода/экрана. Для изменения идентификационного номера станции, нажмите клавишу ENTER (на дисплее вокруг номера появятся скобки) и затем установите требуемый номер с помощью клавиш со стрелкой. Нажмите ENTER для подтверждения нового значения. Для того чтобы новый номер вступил в силу, необходимо выключить питание привода. Вслед за последней станцией на дисплей выводятся символы состояния всех подключенных к линии связи устройств. Если все станции не помещаются на дисплее, для просмотра остальных нажмите клавишу с двойной стрелкой вверх.		ACS800 ASAAA5000 xxxxxx ID HOME 1 1 ⤴ Символы состояния: ⤴ = привод остановлен, вращение вперед ⤵ = привод работает, вращение назад F = отказ
3.	Для подключения к последнему выбранному приводу и перехода в другой режим нажмите одну из клавиш выбора режима. Панель переключается в выбранный режим.		1 L ->1242.0 rpm I ЧАСТОТА 45.00 Hz ТОК 80.00 A МОЩН 75.00 %

Отображение на дисплее и ввод упакованных логических значений

Некоторые текущие сигналы и параметры представляются упакованными логическими значениями; это значит, что каждый бит имеет определенное назначение (описание дается при рассмотрении соответствующих сигналов и параметров). Упакованные логические значения отображаются на дисплее и вводятся в шестнадцатеричном формате.

В приведенном ниже примере биты 1, 3 и 4 упакованного логического значения установлены:

	Бит 15				Бит 0
	↓				↓
Двоичный формат	0000	0000	0001	1010	
Шестнадцатеричный формат	0	0	1	A	

Программирование

Обзор содержания главы

Эта глава содержит описание функций программирования. Для каждой функции приведен список параметров, устанавливаемых пользователем, текущих сигналов, а также сообщений об отказах и предупреждений.

"Мастер запуска"

Введение

Мастер запуска дает указания пользователю при выполнении процедуры, помогая вводить требуемые данные (значения параметров) привода. Мастер также проверяет правильность введенных данных (т. е. значения параметров находятся в пределах диапазона допустимых значений). При первом запуске пользователю автоматически предлагается выполнить первое задание программы – выбор языка.

Мастер запуска состоит из заданий. Пользователь может выбирать задания либо по очереди (в последовательности, предлагаемой программой), либо в произвольном порядке. Кроме того, пользователь может установить параметры обычным способом, без использования мастера запуска.

Инструкции по активизации мастера запуска, работе с программой и выходу из нее приведены в главе [Панель управления](#).

Примечание. Начиная с версии AS7R7363 микропрограммного обеспечения и далее мастер дополнительных модулей не поддерживается.

Стандартная последовательность задач

Программа запуска определяет необходимую последовательность задач в зависимости от выбранного пользователем приложения (параметр 99.02). Стандартные задачи для различных приложений перечислены в таблице ниже.

Выбор приложения	Стандартные задачи
ЗАВОД УСТ-КИ, ПОСЛЕД УПРАВ	Выбор языка, Параметры двигателя, Приложение, Выбор модулей, Упр. скоростью ВНЕШНИЙ1, Пуск/Стоп, Защита устройства, Выходные сигналы
РУЧНОЕ/АВТ	Выбор языка, Параметры двигателя, Приложение, Выбор модулей, Упр. скоростью ВНЕШНИЙ2, Пуск/Стоп, Упр. скоростью 1, Защита, Выходные сигналы
КОНТРОЛЬ МОМЕНТА	Выбор языка, Параметры двигателя, Приложение, Выбор модулей, Упр. крутящим моментом, Пуск/Стоп, Упр. скоростью ВНЕШНИЙ1, Защита устройства, Выходные сигналы
ПИД-РЕГУЛИР	Выбор языка, Параметры двигателя, Приложение, Выбор модулей, ПИД управление, Пуск/Стоп, Упр скоростью ВНЕШНИЙ1, Защита устройства, Выходные сигналы

Список заданий и соответствующие параметры привода

Название	Описание	Устанавливаемые параметры
Выбор языка	Выбирает язык	99.01
Установка параметров двигателя	Установка значений параметров двигателя Выполнение процедуры идентификации двигателя. (Если предельные значения скорости выходят за допустимый диапазон: (Установка предельных значений).	99.05, 99.06, 99.09, 99.07, 99.08, 99.04 99.10 (20.8, 20.07)
Приложение	Выбор прикладного макроса	99.02, связанные с макросом параметры
Выбор модулей	Активизация дополнительных модулей	Группы 98, 35, 52
Упр. скоростью ВНЕШНИЙ1	Выбор источника задания скорости (Если используется АВХ1: установка пределов, масштаба, инверсии сигналов на аналоговом входе АВХ1) Установка предельных значений задания Установка предельных значений скорости (частоты) Установка времени ускорения/замедления (Установка параметров тормозного прерывателя, если прерыватель выбран параметром 27.01) (Если для пар. 99.02 не выбрано значение ПОСЛЕД УПРАВ: установка фиксированных скоростей)	11.03 (13.01, 13.02, 13.03, 13.04, 13.05, 30.01) 11.04, 11.05 20.02, 20.01, (20.08, 20.07) 22.02, 22.03 (Группы 27, 20.05, 14.01) (Группа 12)
Упр скоростью ВНЕШНИЙ2	Выбор источника для сигнала задания скорости (Если используется АВХ 1: установка пределов, масштаба, инверсии сигналов на аналоговом входе АВХ 1) Установка предельных значений задания	11.06 (13.01, 13.02, 13.03, 13.04, 13.05, 30.01) 11.08, 11.07
Управление крутящим моментом	Выбор источника задания крутящего момента (Если используется АВХ 1: установка пределов, масштаба, инверсии сигналов на аналоговом входе АВХ 1) Установка предельных значений задания Установка времени нарастания и спада момента	11.06 (13.01, 13.02, 13.03, 13.04, 13.05, 30.01) 11.08, 11.07 24.01, 24.02
ПИД управление	Выбор источника задания регулируемой величины (Если используется АВХ 1: установка пределов, масштаба, инверсии сигналов на аналоговом входе АВХ 1) Установка предельных значений задания Установка предельных значений скорости (задания) Установка источника и предельных значений переменной технологического процесса	11.06 (13.01, 13.02, 13.03, 13.04, 13.05, 30.01) 11.08, 11.07 20.02, 20.01 (20.08, 20.07) 40.07, 40.09, 40.10
Управл. Пуском/ Стопом	Выбор источника для сигналов пуска и остановки двух внешних устройств управления (ВНЕШНИЙ 1 и ВНЕШНИЙ 2) Выбор ВНЕШНИЙ 1 или ВНЕШНИЙ 2 Определение режима управления направлением вращения Задание режимов пуска и останова Выбор способа использования сигнала "Разрешение пуска" Установка времени ускорения/замедления для функции РАЗРЕШЕНИЕ ПУСКА	10.01, 10.02 11.02 10.03 21.01, 21.02, 21.03 16.01, 21.07 22.07

Название	Описание	Устанавливаемые параметры
Защита устройства	Установка предельных значений крутящего момента и тока	20.03, 20.04
Выходные сигналы	Выбор сигналов, которые выводятся на релейные выходы РВЫХ 1, РВЫХ 2, РВЫХ 3 и дополнительный релейных выход (если установлен) Выбор сигналов, которые выводятся на аналоговые выходы АВЫХ1, АВЫХ2 и дополнительные аналоговые выходы (если установлены). Установка минимального и максимального уровня, а также масштаба и инверсии.	Группа 14 15.01, 15.02, 15.03, 15.04, 15.05, (группа 96)

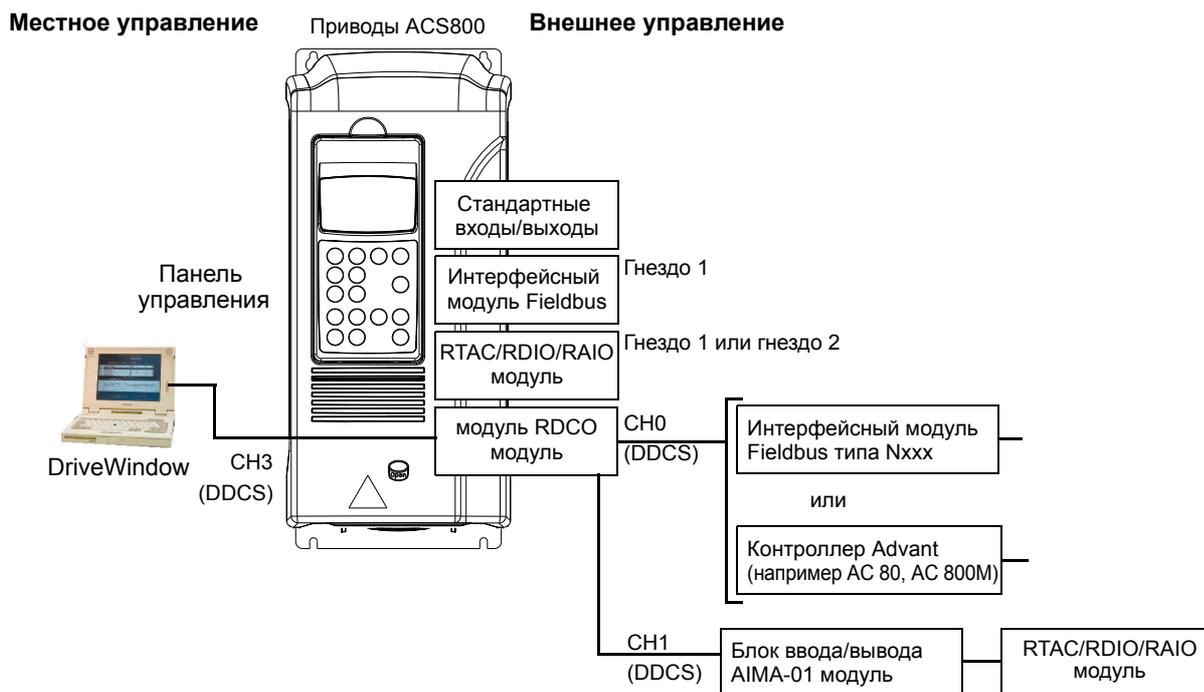
Отображение информации в мастере запуска

В программе мастера запуска используются два вида экранов: основные экраны и информационные экраны. На основных экранах пользователю предлагается ввести данные или ответить на вопрос. Каждому шагу мастера запуска соответствует главный экран. На информационных экранах отображается справочный текст к основным экранам. На рисунке показаны типичные примеры двух экранов и даны необходимые пояснения относительно содержимого.

	Основной экран	Информационный экран
1	Уст - ка двигателя 3/10	INFO P99.05
2	MOTOR NOM VOLTAGE?	У становите в
3	[0 В]	соответствии с данными,
4	ENTER:OK RESET:Назад	приведенными на шильдике
	▼	▲
1	Название задания, номер шага/ общее количество шагов в задании	Текст INFO, номер устанавливаемого параметра
2	Запрос на ввод данных/вопрос	Справочный текст ...
3	Поле ввода значенияпродолжение справочного текста
4	Команды: подтверждение значения и переход к следующему шагу либо отмена и возврат к предыдущему шагу	двойная стрелка (указывает, что на дисплей выведен не весь текст)

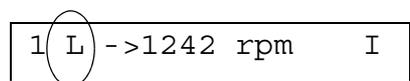
Местное и внешнее управление

Команды пуска, остановки и направления вращения, а также сигналы задания могут поступать в привод от панели управления или через цифровые и аналоговые входы. Дополнительный интерфейсный модуль fieldbus позволяет управлять приводом по открытой линии связи fieldbus. Для управления приводом можно также использовать персональный компьютер с программой DriveWindow..



Местное управление

Команды управления подаются с клавиатуры панели управления, когда привод находится в режиме местного управления. Надпись L на дисплее панели показывает, что привод находится в режиме местного управления.

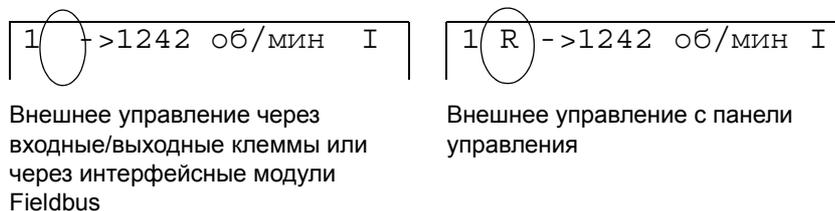


В режиме местного управления команды панели управления всегда имеют приоритет над внешними сигналами управления.

Внешнее управление

Когда привод находится в режиме внешнего управления, команды подаются через стандартный интерфейс ввода/вывода (аналоговые и цифровые входы), дополнительные модули входов/выходов и/или через интерфейс fieldbus. Кроме того, предусмотрена возможность выбора панели управления в качестве источника сигналов внешнего управления.

В режиме внешнего управления на дисплей панели управления выводится символ R (в специальных случаях, когда панель управления определена как источник сигналов внешнего управления), либо не выводится никакой символ.



Пользователь может использовать сигналы управления от двух внешних источников, ВНЕШНИЙ1 или ВНЕШНИЙ2. В каждый момент времени один из них будет активен в зависимости от выбора пользователя. Эта функция работает с циклом 12 мс.

Установки

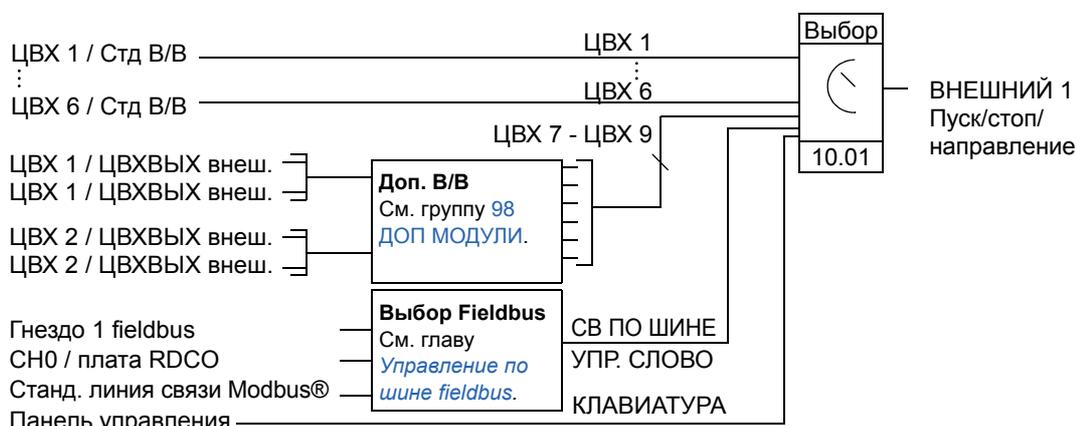
Клавиша панели	Дополнительная информация
Клавиша LOC/REM	Выбор режима управления (местное или внешнее)
Параметр	
11.02	Выбор устройства управления (ВНЕШНИЙ 1 или ВНЕШНИЙ 2).
10.01	Источник команд пуска, остановки и направления для устройства ВНЕШНИЙ 1.
11.03	Источник сигнала задания для устройства ВНЕШНИЙ 1.
10.02	Источник команд пуска, остановки и направления для устройства ВНЕШНИЙ 2.
11.06	Источник сигнала задания для устройства ВНЕШНИЙ 2.
Группа 98 ДОП МОДУЛИ	Активизация дополнительного модуля входов/выходов и последовательного интерфейса.

Диагностика

Текущие сигналы	Дополнительная информация
01.11, 01.12	Сигнал задания ВНЕШНИЙ 1, сигнал задания ВНЕШНИЙ 2.
03.02	Бит выбора ВНЕШНИЙ 1/ВНЕШНИЙ 2 в слове данных в упакованном логическом формате.

Блок-схема: Источник команд пуска, остановки и направления для устройства ВНЕШНИЙ1.

На рисунке приведены параметры, которые определяют интерфейс команд пуска, остановки и направления для устройства внешнего управления ВНЕШНИЙ1.

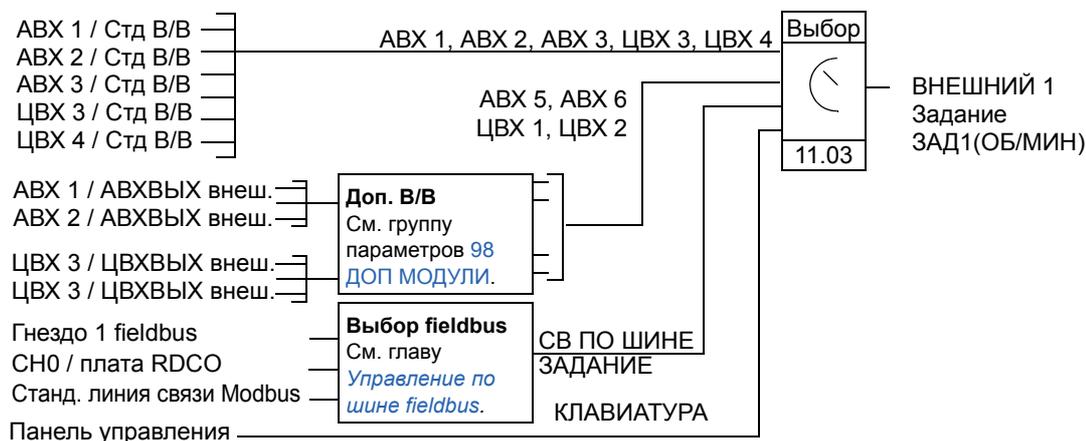


ЦВХ 1 / Стд В/В = цифровой вход ЦВХ 1 на клеммнике стандартных входов/выходов

ЦВХ 1 / ЦВХВЫХ внеш. 1 = цифровой вход ЦВХ 1 в дополнительном модуле цифровых входов/выходов 1

Блок-схема: Источник сигнала задания для устройства ВНЕШНИЙ1.

На рисунке приведены параметры, которые определяют интерфейс сигнала задания скорости для внешнего устройства управления ВНЕШНИЙ1.



АВХ 1 / Стд В/В = аналоговый вход АВХ 1 на клеммнике стандартных входов/выходов

АВХ 1 / АВХВЫХ внеш. = аналоговый вход АВХ 1 в дополнительном модуле аналоговых входов/выходов

Типы сигналов задания и их обработка

Помимо стандартных сигналов, подаваемых через аналоговые входы и с панели управления, привод может работать с сигналами задания других типов.

- Задание на привод можно подавать с помощью двух цифровых входов: один цифровой вход увеличивает скорость, а другой – уменьшает ее.
- Приводом можно управлять с помощью биполярного аналогового сигнала задания скорости. Эта функция позволяет использовать один аналоговый вход для управления скоростью и направлением вращения. Минимальный уровень сигнала соответствует максимальной скорости в обратном направлении, максимальный уровень – максимальной скорости в прямом направлении.
- Привод может формировать сигнал задания из сигналов двух аналоговых входов путем выполнения арифметической функции: Сложение, вычитание, умножение, минимум, максимум.
- Привод может формировать сигнал задания из сигнала аналогового входа и сигнала, полученного через последовательный интерфейс, путем выполнения какой-либо арифметической функции: сложения или умножения.

Возможно также масштабирование внешнего сигнала задания, если требуется, чтобы минимальное и максимальное значения сигнала соответствовали скорости, отличной от минимальной и максимальной предельной скорости.

Установки

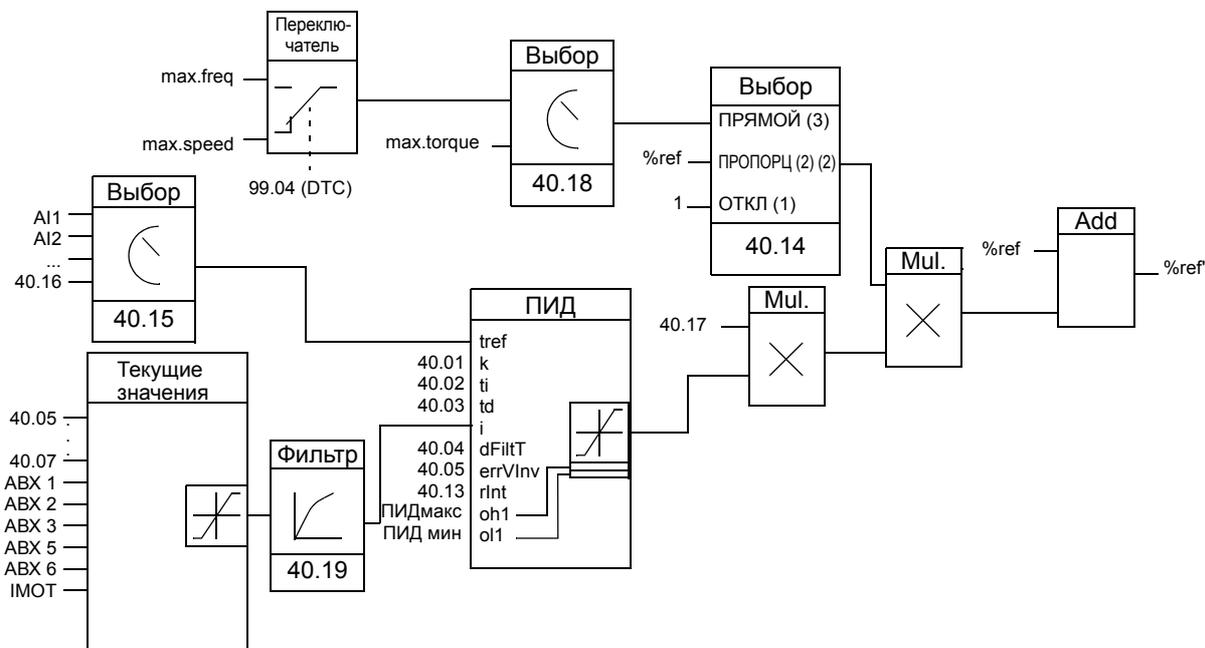
Параметр	Дополнительная информация
Группа 11 ИСТОЧНИК ЗАДАНИЯ	Источник, тип и масштабирование внешнего сигнала задания
Группа 20 ПРЕДЕЛЫ	Эксплуатационные пределы
Группа 22 УСКОР/ЗАМЕДЛ	Время нарастания/спада задания скорости
Группа 24 КОНТРОЛЬ МОМЕНТА	Время ускорения/замедления задания крутящего момента
Группа 32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ	Контроль задания

Диагностика

Текущие сигналы	Дополнительная информация
01.11, 01.12	Значения внешних сигналов задания
Группа 02 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ	Значения внешних сигналов задания на различных стадиях обработки
Параметр	
Группа 14 РЕЛЕЙНЫЕ ВЫХОДЫ	Состояние сигнала задания (активно/отсутствует) на релейном выходе
Группа 15 АНАЛОГ ВЫХОДЫ	Сигнал задания

Коррекция задания

Эта функция позволяет корректировать внешнее процентное задание (внешний сигнал ЗАДАНИЕ2) в соответствии с измеренным значением вторичной прикладной переменной. Приведенный ниже рисунок иллюстрирует работу функции.



- %ref = значение сигнала задания привода до коррекции
- %ref' = значение сигнала задания привода после коррекции
- max. speed = параметр 20.02 (или 20.01, если абсолютное значение больше)
- max. freq = параметр 20.08 (или 20.07, если абсолютное значение больше)
- max. torq = параметр 20.14 (или 20.13, если абсолютное значение больше)

Установки

Параметр	Дополнительная информация
40.14 – 40.18	Параметры функции коррекции
40.01 – 40.13, 40.19	Параметры блока ПИД-управления
Группа 20 ПРЕДЕЛЫ	Пределные эксплуатационные значения привода

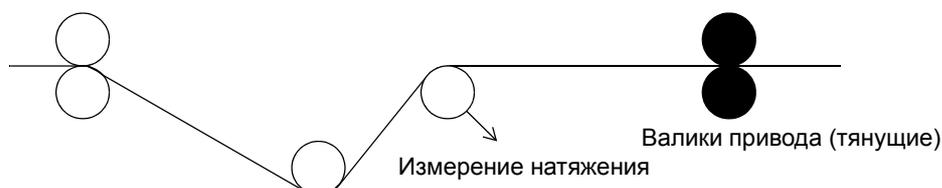
Пример

Привод перемещает ленту конвейера. Привод работает в режиме управления скоростью, однако необходимо также учитывать натяжение ленты конвейера. При увеличении натяжения сверх установленного значения скорость должна несколько снижаться и наоборот.

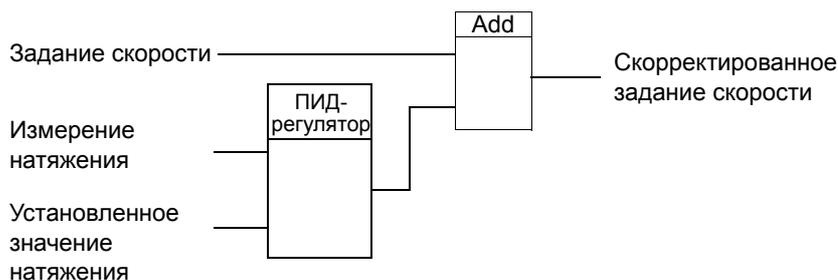
Для осуществления необходимой коррекции скорости:

- активизируется функция коррекции, в которую вводятся уставка натяжения и его измеренное значение
- осуществляется настройка уровня коррекции.

Конвейер с регулируемой скоростью



Упрощенная блок-схема



Программируемые аналоговые входы

Привод имеет три программируемых аналоговых входа: один вход напряжения (0/2 – 10 В или -10 – 10 В) и два токовых входа (0/4 – 20 мА). Еще два входа можно использовать при установке дополнительного модуля аналоговых входов/выходов. Входные сигналы можно инвертировать и фильтровать, а также изменять максимальный и минимальный уровень сигнала.

Периоды обновления в стандартной программе управления

Вход	Период
ABX / стандартный	6 мс
ABX / дополнительный	6 мс (100 мс ¹⁾)

¹⁾ Цикл обновления для функции измерения температуры двигателя. См. группу [35 СБЩ О ТЕМ-РЕ АД](#).

Установки

Параметр	Дополнительная информация
Группа 11 ИСТОЧНИК ЗАДАНИЯ	Аналоговый вход – источник сигнала задания
Группа 13 АНАЛОГОВЫЕ ВХОДЫ	Обработка сигналов со стандартных входов
30.01	Контроль отсутствия сигнала на аналоговых входах
Группа 40 ПИД-РЕГУЛЯТОР	Аналоговый вход – источник сигнала задания ПИД-управления процессом или текущего значения
35.01	Аналоговый вход для функции измерения температуры двигателя
40.15	Аналоговый вход для функции коррекции задания
42.07	Аналоговый вход для функции управления механическим тормозом
98.06	Активизация дополнительных аналоговых входов
98.13	Тип сигнала дополнительного аналогового входа (биполярный/ униполярный)
98.14	Тип сигнала дополнительного аналогового входа (биполярный/ униполярный)

Диагностика

Текущие значения	Дополнительная информация
01.18 , 01.19 , 01.20	Значения сигнала на стандартных входах
01.38 , 01.39	Значения сигнала на дополнительных входах
Группа 09 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ	Масштабированные значения на аналоговых входах (целые значения для программирования функциональных блоков)

Программируемые аналоговые выходы

В приводе предусмотрено два стандартных программируемых аналоговых выхода (0/4 – 20 мА); еще два выхода можно использовать, если в приводе установлен дополнительный модуль аналоговых входов/выходов. Сигналы на аналоговых выходах можно инвертировать и фильтровать.

На аналоговые выходы можно вывести сигналы скорости вращения двигателя, скорости технологического процесса (масштабированная скорость двигателя), выходной частоты, выходного тока, крутящего момента, мощности и т. д.

Значение сигнала на аналоговом выходе можно установить по последовательной линии связи.

Периоды обновления в стандартной программе управления

Выход	Цикл
АВЫХ / стандартный	24 мс
АВЫХ / дополнительный.	24 мс (1000 мс ¹⁾)

¹⁾ Цикл обновления для функции измерения температуры двигателя. См. группу [35 СБЦ О ТЕМ-РЕ АД](#).

Установки

Параметр	Дополнительная информация
Группа 15 АНАЛОГ Выходы	Выбор и обработка значения на аналоговом выходе (стандартные выходы)
30.20	Работа аналогового выхода с внешним управлением в случае отказа линии связи
30.22	Контроль дополнительных аналоговых выходов
Группа 35 СБЦ О ТЕМ-РЕ АД	Аналоговый выход для функции измерения температуры двигателя
Группа 96 ВНЕШНИЕ АВЫХ	Выбор и обработка значения на дополнительном аналоговом выходе
Группа 98 ДОП МОДУЛИ	Активизация дополнительного модуля входов/выходов

Диагностика

Текущее значение	Дополнительная информация
01.22 , 01.23	Значения сигнала на стандартных выходах
01.28 , 01.29	Значения сигнала на дополнительных выходах
Предупреждение	
КОНФ ВХ/ВЫХ (FF8B)	Неправильное использование дополнительного модуля входов/выходов

Программируемые цифровые входы

В приводе предусмотрено шесть стандартных программируемых цифровых входов. Еще шесть входов можно использовать при установке дополнительных модулей цифровых входов/выходов.

Периоды обновления в стандартной программе управления

Вход	Цикл
ЦВХ / стандартный	6 мс
ЦВХ / дополнительный	12 мс

Установки

Параметр	Дополнительная информация
Группа 10 ПУСК/СТОП/ НАПРАВ	Цифровой вход для команд пуска, остановки и направления вращения
Группа 11 ИСТОЧНИК ЗАДАНИЯ	Цифровой вход для выбора задания или источника задания
Группа 12 ФИКСИР. СКОРОСТИ	Цифровой вход для выбора постоянной скорости
Группа 16 СИС УПР ВХОДЫ	Цифровой вход для внешнего сигнала РАЗРЕШЕНИЕ ПУСКА, сброса отказа или изменения макроса пользователя
22.01	Цифровой вход для сигнала выбора времени ускорения/замедления
30.03	Цифровой вход в качестве источника внешнего отказа
30.05	Цифровой вход для функции контроля перегрева двигателя
30.22	Контроль использования дополнительного модуля входов/выходов
40.20	Цифровой вход для сигнала активизации функции отключения (ПИД-управление процессом)
42.02	Цифровой вход для сигнала подтверждения механического тормоза
98.03 – 96.05	Активизация дополнительного модуля цифровых входов/выходов
98.09 – 98.11	Идентификация дополнительных цифровых входов в прикладной программе

Диагностика

Текущее значение	Дополнительная информация
01.17	Значения сигнала на стандартных цифровых входах
01.40	Значения сигнала на дополнительных цифровых входах
Предупреждение	
КОНФ ВХ/ВЫХ (FF8В)	Неправильное использование дополнительного модуля входов/выходов
Отказ	
НЕТ СВЯЗИ В/В (7000)	Отказ линии связи с модулем входов/выходов

Программируемые релейные выходы

В приводе предусмотрено три стандартных релейных выхода. Еще шесть выходов можно использовать, если в приводе установлены дополнительные модули цифровых входов/выходов. Путем настройки параметра можно выбрать, какая информация будет передаваться через релейный выход: готов, работа, отказ, предупреждение, блокировка двигателя и т. д.

Состояние релейного выхода можно установить по последовательной линии связи.

Периоды обновления в стандартной программе управления

Выход	Цикл
РВЫХ / стандартный	100 мс
РВЫХ / дополнительн.	100 мс

Установки

Параметр	Дополнительная информация
Группа 14 РЕЛЕЙНЫЕ ВЫХОДЫ	Выбор значений и временных характеристик релейных выходов
30.20	Работа релейного выхода с внешним управлением в случае отказа линии связи
Группа 42 КОНТРОЛЬ ТОРМ	Релейный вход для функции управления механическим тормозом
Группа 98 ДОП МОДУЛИ	Активизация дополнительных релейных выходов

Диагностика

Текущее значение	Дополнительная информация
01.21	Состояния стандартных релейных выходов
01.41	Состояния дополнительных релейных выходов

Текущие сигналы

В приводе используются различные текущие сигналы:

- Частота, ток, напряжение и мощность на выходе привода
- Скорость и крутящий момент двигателя
- Напряжение питания и напряжение в промежуточной цепи постоянного тока
- Активное управляющее устройство (Местный, ВНЕШНИЙ1 или ВНЕШНИЙ2)
- Значения сигналов задания
- Температура привода
- Показание счетчика времени работы (ч), счетчика расхода электроэнергии (кВтч)
- Состояние цифровых и аналоговых входов/выходов
- Текущие значения ПИД-регулятора (при выборе макроса PID Control)

На дисплее могут одновременно отображаться значения трех сигналов. Кроме того, значения можно считывать по последовательной линии связи или через аналоговые выходы.

Установки

Параметр	Дополнительная информация
Группа 15 АНАЛОГ Выходы	Выбор текущего сигнала для вывода на аналоговый выход
Группа 92 ДАННЫЕ ДЛЯ ВЕДУЩ	Выбор текущего сигнала для набора данных (последовательная линия связи)

Диагностика

Текущее значение	Дополнительная информация
Группа 01 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ – 09 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ	Список текущих сигналов

Идентификация двигателя

Характеристики прямого управления крутящим моментом (DTC) зависят от точности построения модели двигателя, выполненного при запуске привода.

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

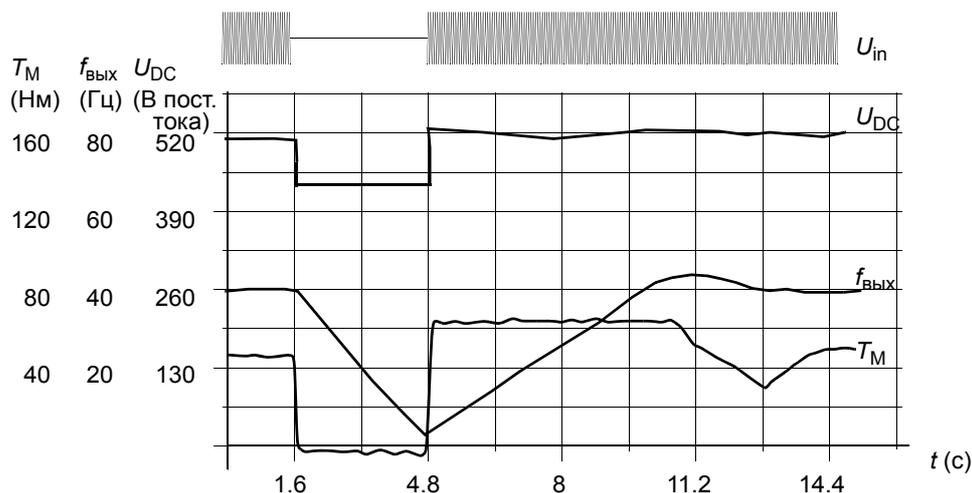
В приложениях, где требуется особая точность управления, можно выполнить идентификационный прогон двигателя.

Установки

Параметр **99.10**.

Функция поддержки управления при отключении питания

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



U_{DC} = напряжение звена постоянного тока привода, $f_{\text{вых}}$ = выходная частота привода, T_M = крутящий момент двигателя

Отключение напряжения питания при номинальной нагрузке привода ($f_{\text{вых}} = 40$ Гц).

Напряжение промежуточного звена постоянного тока падает до минимального предела.

Пока отключено напряжение питания, стабильное напряжение поддерживает контроллер.

Двигатель работает в режиме генератора. Скорость вращения двигателя падает, однако привод находится в рабочем состоянии до тех пор, пока в двигателе остается достаточно кинетической энергии.

Примечание. Приводы шкафного исполнения, оснащенные главным контактором, содержат «схему удержания», которая препятствует размыканию контактора во время кратковременных отключений напряжения питания. Допустимая длительность прерываний напряжения может регулироваться. Заводская настройка равняется 5 секундам.

Автоматический пуск

Поскольку привод определяет состояние двигателя в течение нескольких миллисекунд, пуск двигателя выполняется немедленно в любых условиях. Задержка перезапуска отсутствует. Это обеспечивает возможность запуска, например, вращающихся насосов или вентиляторов.

Установки

Параметр [21.01](#).

Функция безопасного отключения момента (STO)

Функция безопасного отключения крутящего момента отключает управляющее напряжение от силовых полупроводниковых приборов инвертора, т.е. выключается выходное напряжение привода. Относительно соединений, выполняемых пользователем, см. принципиальные электрические схемы, входящие в комплект поставки привода.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Функция безопасного отключения крутящего момента не снимает напряжение с силовой части и вспомогательных цепей привода. Поэтому выполнение работ по техническому обслуживанию электрических компонентов привода допускается только после полного отключения приводной системы от питающей электросети.

Функция безопасного отключения крутящего момента действует следующим образом.

- Оператор дает команду на включение функции STO (например, с помощью ключа, установленного на пульте управления).
- Отключается напряжение питания платы ASTO-x1C.
- Прикладная программа привода получает внутренний сигнал от платы AINT, показывающий, что функция STO активизирована. Если команда активизации функции STO была дана во время вращения, привод останавливает двигатель выбегом.
- Функция безопасного отключения крутящего момента активизирована.
- Активизируется предупреждение БЛОКИР.ПУСКА (бит 0 сигнала 03.08 Слово предупр 1 имеет значение 1).
- Значение бита 8 сигнала 03.03 ПОЛ СЛВ СОСТ становится равным 1 (= функция безопасного отключения крутящего момента активна) в течение 3 секунд.

Примечание. Если функция безопасного отключения крутящего момента активизируется во время работы двигателя или при поданной команде пуска двигателя, когда данная функция уже активна, формируется предупреждение БЛОКИР.ПУСКА (значение бита 8 сигнала 03.03 ПОЛ СЛВ СОСТ равно 1).

Диагностика

Текущее значение	Дополнительная информация
03.03 ПОЛ СЛВ СОСТ, бит 8	Состояние активизации функции безопасного отключения крутящего момента
03.08 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 1, бит 0 / 03.03 ПОЛ СЛВ СОСТ, бит 8	Предупреждение/сообщение об отказе функции безопасного отключения крутящего момента

Защита от несанкционированного пуска (POUS)

Функции защиты от несанкционированного пуска в качестве безопасного отключения крутящего момента, описанного выше, со следующими исключениями:

- Защита от несанкционированного пуска не должна включаться во время работы.
- Защита от несанкционированного пуска требует платы AGPS-x1C (а не ASTO-x1C).

Ограничение скорости в соответствии с требованиями безопасности (SLS) (только микропрограммное обеспечение версии AS7R)

Функция ограничения скорости в соответствии с требованиями безопасности, ограничивает скорость двигателя до безопасного уровня.

Примечание. Если не используется ПЛК безопасности, функция ограничения скорости в соответствии с требованиями безопасности, не удовлетворяет требованиям классификации SIL, определяемой EN IEC 61800-5-2.

Когда включается эта функция, пределы скорости плавно изменяются от значений 20.01 MIN СКОРОСТЬ и 20.02 MAX СКОРОСТЬ к значению 20.22 SLS SPEED LIMIT и его аддитивной инверсии соответственно. Изменение начинается с абсолютного значения текущей скорости. Если текущая скорость уже ниже безопасного предела скорости, предел устанавливается сразу же, без плавного изменения.

Если функция ограничения скорости отключается, пределы скорости плавно увеличиваются, возвращаясь к значениям, определяемым параметрами 20.01 и 20.02, и текущая скорость возвращается к заданному значению, если оно было ограничено.



Настройки

Параметр	Дополнительная информация
10.09 SLS ACTIVE	Выбор источника ЦВХ
20.22 SLS SPEED LIMIT	Ограничение скорости в соответствии с требованиями безопасности
22.10 SLS ACCELER TIME	Время, необходимое для увеличения предела скорости от требуемого по SLS до нормальной.
22.11 SLS DECELER TIME	Время, необходимое для уменьшения скорости от текущего значения до требуемого по SLS.

Диагностика и управление

Текущее значение	Дополнительная информация
03.04 FREQ_LIMIT, бит 15	Состояние активизации в соответствии с требованиями SLS.

См. также *Руководство по применению функций безопасной скорости для приводов ACS800, монтируемых в шкафу (+Q965/+Q966)* (код английской версии 3AUA0000090742).

Примечание. Когда активна функция SLS, установки критических скоростей в группе параметров 25 не действуют.

Намагничивание постоянным током

В этом режиме привод автоматически намагничивает двигатель перед запуском. Данная функция обеспечивает максимально возможный пусковой момент – до 200 % от номинального крутящего момента двигателя. Изменяя время предварительного намагничивания, можно синхронизировать пуск двигателя, например, с моментом отпускания механического тормоза. Функции автоматического пуска и намагничивания постоянным током нельзя использовать одновременно.

Установки

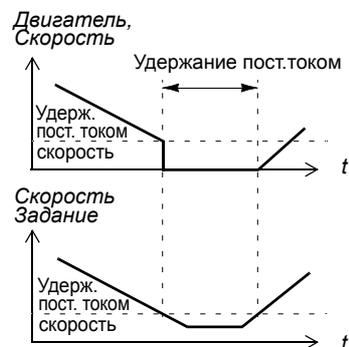
Параметры [21.01](#) и [21.02](#).

Удержание постоянным током

Эта функция позволяет заблокировать двигатель при нулевой скорости. Когда и величина задания, и скорость двигателя падают ниже установленной скорости удержания, привод останавливает двигатель и подает на него постоянный ток. После того, как величина задания сигнала скорости снова превысит уровень удержания, возобновляется нормальная работа привода.

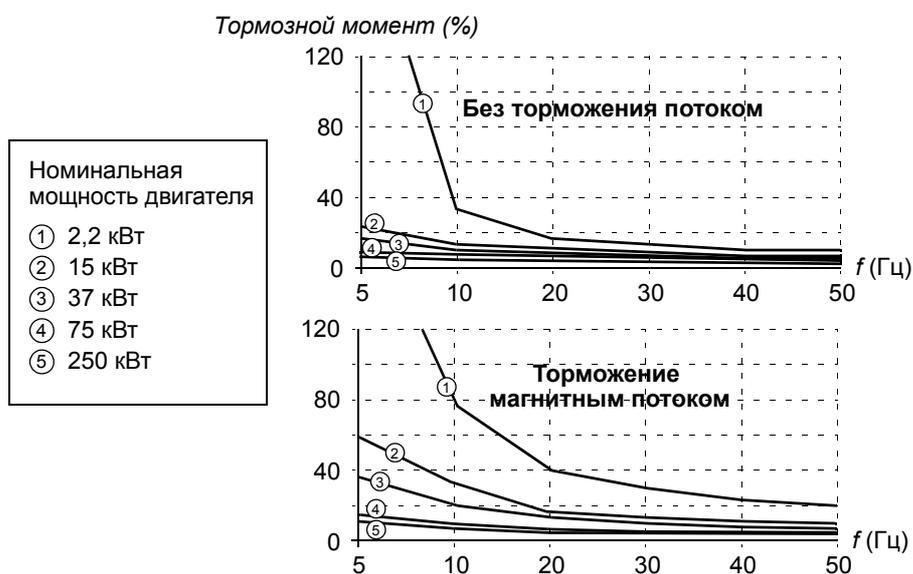
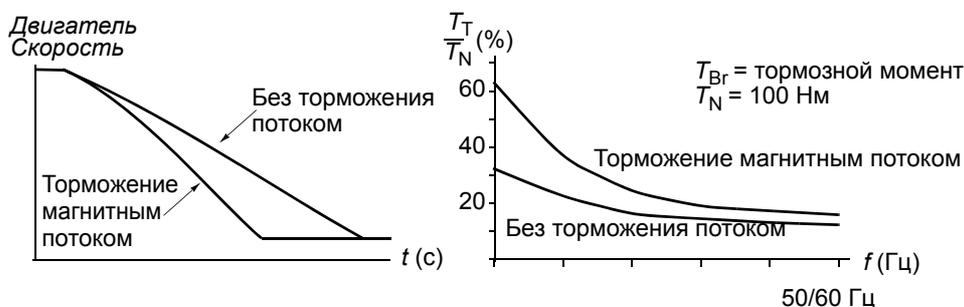
Установки

Параметры [21.04](#), [21.05](#), и [21.06](#).



Торможение магнитным потоком

Скорость замедления вращения двигателя можно увеличить путем повышения уровня намагничивания ротора. При этом энергия, генерируемая двигателем во время торможения, преобразуется в тепловую энергию. Данную функцию можно использовать для двигателей мощностью ниже 15 кВт.



Привод постоянно контролирует состояние двигателя (в том числе и во время торможения магнитным потоком). Поэтому торможение магнитным потоком можно использовать как для остановки, так и для изменения скорости вращения двигателя. Дополнительные преимущества торможения магнитным потоком:

- Торможение начинается сразу после подачи команда остановки. Функция не требует времени на снижение потока, до того как станет возможно начать торможение.
- Эффективное охлаждение двигателя. При торможении магнитным потоком растет ток статора, а не ротора. Статор охлаждается более эффективно, чем ротор.

Установки

Параметр [26.02](#).

Оптимизация магнитного потока

Эта функция позволяет снизить потребляемую энергию и уровень шума при работе двигателя с нагрузкой ниже номинальной. В зависимости от нагрузки и скорости вращения рост общей эффективности (двигатель + привод) составляет от 1 % до 10 %.

Установки

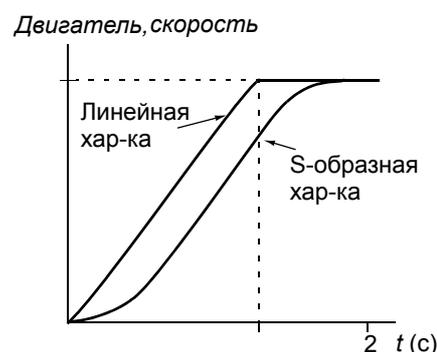
Параметр [26.01](#).

Формы кривой ускорения/замедления

Функция ускорения/замедления может быть линейной или S-образной.

Линейная: Используется в случаях, когда требуется постоянное ускорение и замедление, а также при медленном ускорении/замедлении.

S-образная: идеально подходит для конвейеров, предназначенных для транспортировки хрупких изделий, или других приложений, в которых требуется плавное изменение скорости.



Установки

Параметры группы [22 УСКОР/ЗАМЕДЛ](#).

Критические скорости

Эта функция предназначена для использования в приложениях, в которых требуется исключить определенные скорости или диапазоны скоростей вращения двигателя (например, из-за возникновения механического резонанса).

Установки

Параметры группы [25 КРИТИЧ СКОРОСТИ](#).

Фиксированные скорости

Привод позволяет задать 15 постоянных скоростей. Выбор постоянной скорости осуществляется с помощью цифровых входов. Режим постоянной скорости имеет приоритет над внешним заданием скорости.

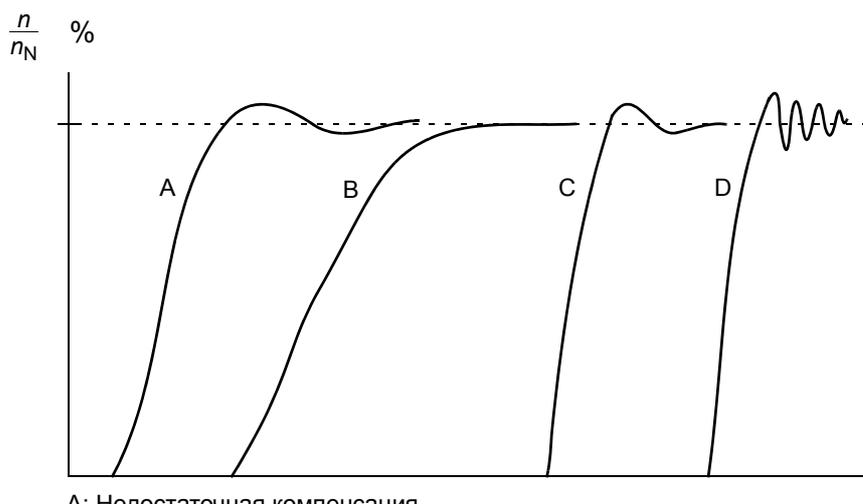
Эта функция работает с циклом 6 мс.

Установки

Параметры группы [12 ФИКСИР. СКОРОСТИ](#).

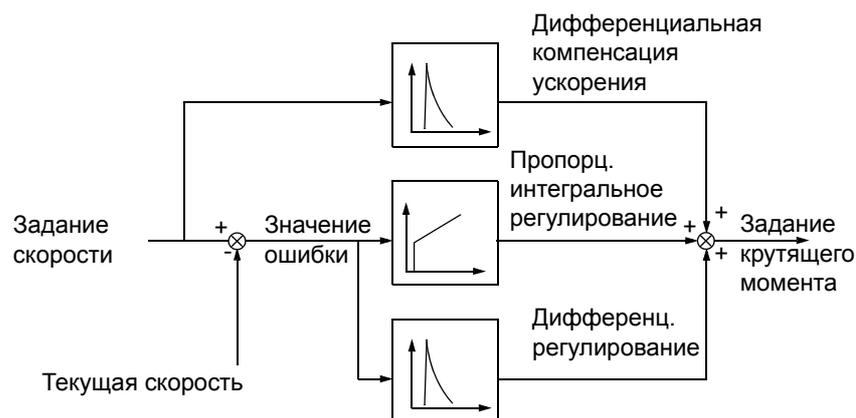
Настройка регулятора скорости

Регулятор скорости автоматически настраивается при выполнении идентификации двигателя. Однако в приводе предусмотрена возможность ручной настройки регулятора (коэффициент усиления, постоянные времени интегрирования и дифференцирования), а также выполнения дополнительной автоматической настройки регулятора. При автоматической настройке регулятора скорости учитывается величина механической нагрузки и момент инерции двигателя и подсоединенного к нему оборудования. На рисунке представлены различные отклики системы (изменение скорости) при ступенчатом изменении величины задания скорости (обычно от 1 % до 20 %).



- A: Недостаточная компенсация
 B: Нормальная настройка (автонастройка)
 C: Нормальная настройка (ручная). Динамические характеристики лучше, чем в случае B
 D: Чрезмерная компенсация регулятора скорости

На рисунке представлена упрощенная блок-схема регулятора скорости. Выходной сигнал регулятора скорости является сигналом задания для регулятора крутящего момента.



Установки

Группы параметров [23 УПРАВЛ СКОРОСТЬЮ](#) и [20 ПРЕДЕЛЫ](#).

Диагностика

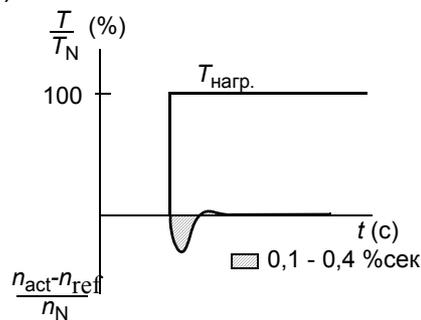
Текущий сигнал [01.02](#).

Характеристики регулятора скорости

В таблице приведены типичные характеристики регулятора скорости в режиме прямого управления крутящим моментом (DTC).

Управление скоростью	Без импульсного датчика	С импульсным датчиком
Статическая ошибка скорости, % от n_N	$\pm 0,1 - 0,5 \%$ (10 % от номинального скольжения)	$\pm 0,01 \%$
Динамическая ошибка скорости	0,4 %сек*	0,1 %сек*

* Динамическая ошибка скорости зависит от настройки регулятора скорости.



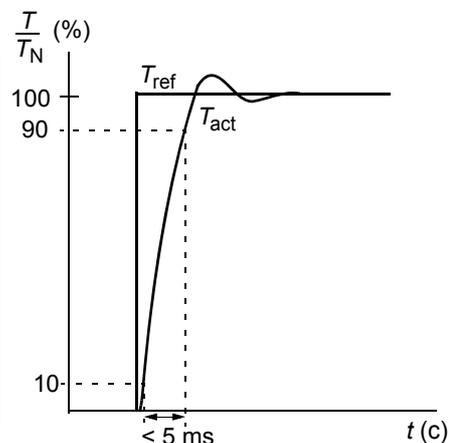
T_N = номинальный крутящий момент двигателя
 n_N = номинальная скорость двигателя
 n_{act} = текущая скорость
 n_{ref} = задание скорости

Характеристики регулятора крутящего момента

Привод обеспечивает прецизионное управление крутящим моментом без какой-либо обратной связи от вала двигателя. В таблице приведены типичные характеристики регулятора крутящего момента в режиме прямого управления крутящим моментом (DTC).

Регулирование крутящего момента	Без импульсного датчика	С импульсным датчиком
Ошибка линейной аппроксимации	$\pm 4 \%^*$	$\pm 3 \%$
Ошибка повторяемости	$\pm 3 \%^*$	$\pm 1 \%$
Время нарастания момента	1-5 мс	1 - 5 мс

* Ошибка может быть больше при работе вблизи нулевой частоты.



T_N = номинальный крутящий момент двигателя
 T_{ref} = задание крутящего момента
 T_{act} = текущий крутящий момент

Скалярное управление

Помимо режима прямого управления крутящим моментом (DTC) в приводе предусмотрен режим скалярного управления двигателем. В этом режиме используется сигнал задания частоты. Метод скалярного управления не обеспечивает таких же высоких характеристик, как стандартный метод прямого управления крутящим моментом.

Режим скалярного управления рекомендуется использовать в специальных приложениях, перечисленных ниже.

- Приводы с несколькими двигателями: 1) если нагрузка распределяется между двигателями неравномерно, 2) если используются двигатели различной мощности или 3) если предполагается замена двигателей после их идентификации.
- Если номинальный ток двигателя составляет менее 1/6 от номинального тока привода.
- Если привод работает без подключенного двигателя (например, при тестировании привода).
- К приводу подключен двигатель среднего напряжения с повышающим трансформатором.

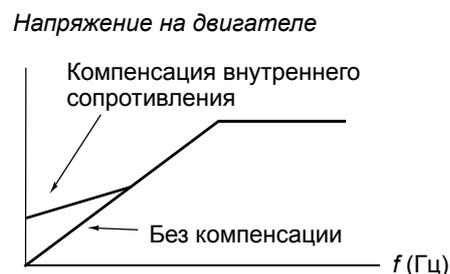
В режиме скалярного управления некоторые стандартные функции привода недоступны.

Установки

Параметр [99.04](#).

Компенсация внутреннего сопротивления (IR-компенсация) в режиме скалярного управления

Функция IR-компенсации доступна только в режиме скалярного управления двигателем (см. раздел [Скалярное управление](#) на стр. 63). При включении этой функции на двигатель при малых скоростях вращения подается повышенное напряжение, что позволяет увеличить пусковой момент двигателя. IR-компенсация полезна в случаях, когда требуется высокий пусковой момент. В режиме прямого управления крутящим моментом функция компенсации внутреннего сопротивления не доступна (и не требуется).



Установки

Параметр [26.03](#).

Гексагональная конфигурация магнитного потока двигателя

Обычно привод управляет магнитным потоком двигателя таким образом, что вращающийся вектор магнитного поля следует круговой конфигурации. Это вариант идеален для большинства применений. Однако при работе в области выше точки ослабления поля (обычно 50 или 60 Гц) не удается достичь 100 % выходного напряжения. При этом максимальная нагрузочная способность привода ниже, чем при полном напряжении.

При выборе режима гексагонального управления магнитный поток двигателя следует по круговой конфигурации ниже точки ослабления поля и по гексагональной конфигурации выше точки ослабления поля. Используемая конфигурация плавно изменяется с ростом частоты в диапазоне 100 % – 120 % от частоты в точке ослабления поля. При использовании гексагональной конфигурации магнитного поля возможно обеспечить максимальное выходное напряжение; максимальная нагрузочная способность выше, чем при использовании круговой конфигурации, однако вследствие роста потерь долговременная нагрузочная способность в диапазоне частот от 100 до 160 % значения частоты в точке ослабления поля оказывается ниже.

Установки

Параметр [26.05](#).

Программируемые функции защиты

AI<Min

Функция AI < MIN определяет работу привода в случае, когда сигнал на аналоговом входе падает ниже установленного минимального предела.

Установки

Параметр [30.01](#).

Потеря панели упр.

Функция Потеря панели упр. определяет работу привода в случае нарушения соединения с панелью управления, которая выбрана в качестве активного устройством управления.

Установки

Параметр [30.02](#).

Внешний отказ

Для контроля внешних отказов можно определить один цифровой вход в качестве источника сигнала внешнего отказа.

Установки

Параметр [30.03](#).

Тепловая защита двигателя

Для защиты двигателя от перегрева можно активизировать эту функцию и выбрать один из режимов тепловой защиты.

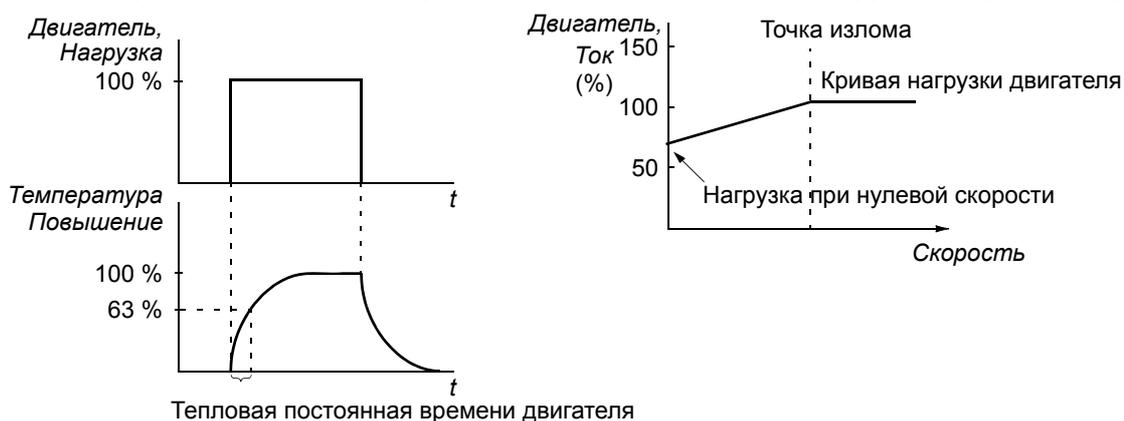
Предусмотрено два режима тепловой защиты: один – с использованием тепловой модели двигателя, другой – с использованием сигнала от датчика температуры (термистора), установленного на двигателе.

Тепловая модель двигателя

Привод вычисляет температуру двигателя, исходя из следующих предположений:

Когда на привод подается питание, двигатель находится при расчетной температуре (при выключении питания значение параметра [01.37 РАСЧ ТЕМП МОТОРА](#) сохраняется). При первом включении питания двигатель находится при температуре окружающего воздуха (30 °С).

2) Температура двигателя вычисляется на основе введенной пользователем или автоматически вычисленной тепловой постоянной времени двигателя и кривой нагрузки двигателя (см. рисунки, приведенные ниже). Если температура окружающего воздуха превышает 30 °С, необходима коррекция кривой нагрузки.



Использование термистора двигателя

Для обнаружения перегрева двигателя можно подключить термистор двигателя (РТС) между источником напряжения +24 В=, имеющимся в приводе, и цифровым входом ЦВХ 6. При нормальной температуре двигателя сопротивление термистора должно быть меньше 1,5 кОм (ток 5 мА). Привод останавливает двигатель и подает сообщение об отказе, если сопротивление термистора превышает 4 кОм. Монтаж должен соответствовать требованиям техники безопасности (защита от прикосновения).

Установки

Параметры [30.04](#) – [30.09](#).

Примечание. Возможно также использование функции измерения температуры двигателя. См. разделы [Измерение температуры двигателя через стандартные входы/выходы](#) на стр. 75 и [Измерение температуры двигателя через дополнительный модуль аналоговых входов/выходов](#) на стр. 77.

Защита от опрокидывания

Привод обеспечивает защиту двигателя в ситуации блокировки. Предусмотрена возможность выбора контролируемых предельных значений (частота, время), а также способ реакции привода на блокировку двигателя (предупреждение/ сообщение об отказе и остановка привода/отсутствие реакции).

Предельные значения крутящего момента и тока, которые определяют порог опрокидывания, должны устанавливаться в соответствии с максимальной нагрузкой конкретного приложения. **Примечание.** Порог опрокидывания ограничивается предельным внутренним током 03.04 TORQ_INV_CUR_LIM.

Когда ведомое оборудование достигает порога опрокидывания, выходная частота привода оказывается ниже частоты опрокидывания. После задержки опрокидывания формируется сигнал отказа.

Установки

Параметры 30.10 – 30.12.

Параметры 20.03, 20.13 и 20.14 (определите порог опрокидывания).

Защита от недогрузки

Отсутствие нагрузки двигателя может быть следствием нарушения технологического процесса. Функция контроля недогрузки обеспечивает защиту оборудования и технологического процесса в таких аварийных ситуациях. Предусмотрена возможность выбора контролируемых предельных значений (кривая и время недогрузки), а также способ реакции привода на ситуацию недогрузки (предупреждение/сообщение об отказе и остановка привода/отсутствие реакции).

Установки

Параметры 30.13 – 30.15.

Обрыв фазы двигателя

Функция защиты от обрыва фазы контролирует состояние подключения кабеля двигателя. Она особенно полезна при пуске двигателя: привод обнаруживает обрыв в цепях фаз двигателя и блокирует его пуск. Данная функция контролирует состояние кабеля двигателя также и во время нормальной работы привода.

Установки

Параметр 30.16.

Защита от замыкания на землю

Эта функция обнаруживает замыкание на землю в двигателе и в кабеле двигателя. Защита основана на измерении суммарного тока.

- Замыкание на землю в кабеле питания не приводит к срабатыванию защиты
- В сети с заземлением время срабатывания защиты составляет 200 микросекунд.
- В незаземленной электросети емкость источника должна быть не менее 1 мкФ.
- Емкостные токи, вызванные экранированными кабелями двигателя длиной до 300 м, не вызовут срабатывания защиты.
- Защита от замыканий на землю отключается при останове привода.

Примечание. При параллельном соединении инверторных модулей индикация замыкания на землю имеет вид CUR UNBAL хх. См. главу [Поиск и устранение неисправностей](#).

Установки

Параметр [30.17](#).

Отказ в линии связи

Эта функция контролирует состояние линии связи между приводом и внешним устройством управления (например, интерфейсный модуль Fieldbus).

Установки

Параметры [30.18](#) – [30.21](#).

Контроль дополнительных модулей входов/выходов

Эта функция контролирует использование в прикладной программе дополнительных аналоговых и цифровых входов и выходов и выдает предупреждение в случае нарушения связи в цепях входов/выходов.

Установки

Параметр [30.22](#).

Аппаратные функции защиты

Перегрузка по току

Порог срабатывания защиты привода от перегрузки по току составляет $1,65 - 2,17 \cdot I_{\max}$ в зависимости от типа привода.

Перенапряжение на шине постоянного тока

Порог срабатывания защиты от перенапряжения равен $1,3 \times 1,35 \times U_{1\max}$, где $U_{1\max}$ – максимальное значение диапазона напряжения питания. Для приводов на 400 В напряжение $U_{1\max} = 415$ В. Для приводов на 500 В напряжение $U_{1\max} = 500$ В. Для приводов на 690 В напряжение $U_{1\max} = 690$ В. Фактическое напряжение промежуточной цепи постоянного тока, соответствующее порогу срабатывания схемы защиты по напряжению питания, равно 728 В= для приводов на 400 В, 877 В= для приводов на 500 В и 1210 В= для приводов на 690 В.

Пониженное напряжение на шине постоянного тока

Порог срабатывания защиты от пониженного напряжения равен $0,6 \times 1,35 \times U_{1\min}$, где $U_{1\min}$ – минимально допустимое значение диапазона напряжения питания. Для приводов на 400 и 500 В напряжение $U_{1\min} = 380$ В. Для приводов на 690 В напряжение $U_{1\min} = 525$ В. Фактическое напряжение промежуточной цепи постоянного тока, соответствующее порогу срабатыванию схемы защиты по напряжению питания составляет 307 В= для приводов на 400 и 500 В и 425 В= для приводов на 690 В.

Температура привода

Привод контролирует температуру модуля преобразователя. Предусмотрены два контролируемых предела: предел выдачи предупреждения и предел отключения из-за неисправности.

Усовершенствованный температурный контроль для приводов ACS800, типоразмеры R7 и R8

Обычно контроль температуры привода основан на измерении температуры силового полупроводникового ключа (транзистора IGBT), которая сравнивается с фиксированным максимальным пределом температуры IGBT. Однако при некоторых нарушениях условий эксплуатации, например при отказе охлаждающего вентилятора, недостаточном потоке охлаждающего воздуха или слишком высокой температуре окружающей среды, может происходить перегрев модуля преобразователя, который не может быть выявлен только с помощью традиционного контроля температуры. В таких случаях усовершенствованный температурный контроль позволяет улучшить защиту.

Эта функция обеспечивает контроль температуры преобразователя путем периодической проверки того, что измеренная температура IGBT не превышает значения, соответствующего току нагрузки и температуре окружающего воздуха с учетом других факторов, которые влияют на повышение температуры внутри модуля преобразователя. В расчете используется экспериментальная зависимость, которая моделирует нормальные изменения температуры в модуле в зависимости от нагрузки. Привод выдает предупреждение, когда температура превышает предел и обеспечивает отключение, когда температура превышает предельное значение на 5°C.

Примечание. Контроль возможен только для приводов ACS800-02, -04 и -07, типоразмеры R7 и R8, при использовании стандартной программы управления версии ASXR7360 (и более поздних версий). Для приводов ACS800-U2, -U4 и -U7, типоразмеры R7 и R8, контроль возможен при использовании стандартной программы управления версии ASXR730U (и более поздних версий).

Усовершенствованный контроль температуры привода используется в приводах типов ACS800-Ux -0080-2.

ACS800-XX -0080-2
 -0100-2
 -0120-2
 -0140-2/3/7
 -0170-2/3/5/7
 -0210-2/3/5/7
 -0230-2
 -0260-2/3/5/7
 -0270-5
 -0300-2/5
 -0320-3/5/7
 -0400-3/5/7
 -0440-3/5/7
 -0490-3/5/7
 -0550-5/7
 -0610-5/7

Установки

Параметр	Дополнительная информация
95.10 TEMP INV AMBIENT	Температура окружающей среды

Диагностика

Предупреждение/Отказ	Дополнительная информация
ПЕРЕГРЕВ ИНВ	Повышенная температура модуля преобразователя

Короткое замыкание

В приводе предусмотрены отдельные схемы защиты от короткого замыкания в кабеле двигателя и в преобразователе. При возникновении короткого замыкания запуск привода блокируется и выдается сообщение об отказе.

Отсутствие фазы напряжения питания

Эта функция контролирует подключение кабеля питания путем измерения уровня пульсаций в промежуточной цепи постоянного тока. В случае отсутствия одной фазы уровень пульсаций резко возрастает. Если уровень пульсаций превышает 13 %, привод останавливается и выдает сообщение об отказе.

Температура платы управления

Привод контролирует температуру платы управления. Если температура превышает 88 °С, появляется сообщение об отказе КОНТР ТЕМП ТТ.

Превышение предельной частоты

Если выходная частота привода превышает установленный уровень, привод останавливается и выдает сообщение об отказе. Предусмотренный порог срабатывания защиты на 50 Гц выше абсолютного значения максимальной скорости вращения (режим прямого управления моментом) или максимальной частоты (скалярный режим управления).

Внутренняя неисправность

При обнаружении внутренней неисправности привод останавливается и выдает сообщение об отказе.

Предельные рабочие значения

В приводе ACS800 предусмотрены изменяемые предельные значения скорости вращения, тока (максимальный), крутящего момента (максимальный) и постоянного напряжения.

Установки

Параметры группы [20 ПРЕДЕЛЫ](#).

Предельная мощность

Для защиты входного моста и звена постоянного тока используется ограничение мощности. Если превышает максимально допустимая мощность, крутящий момент двигателя автоматически ограничивается. Пределы максимальной перегрузки и непрерывной мощности зависят от аппаратных средств привода. Конкретные значения см. в руководстве по соответствующим аппаратным средствам.

Автоматический сброс

В приводе предусмотрена функция автоматического повторного включения после возникновения следующих отказов: перегрузка по току, перенапряжение, низкое напряжение на шине постоянного тока и сигнал на аналоговом входе ниже минимального значения. Функция автоматического повторного включения должна быть активизирована пользователем.

Установки

Параметры группы [31 АВТ ПОВТОР ВКЛЮЧ.](#)

Контроль

В приводе осуществляется контроль того, что значения определенных установленных пользователем переменных находятся в заданных пределах. Пользователь может установить предельные значения скорости, тока и т. д.

Эти функции контроля работают с циклом 100 мс.

Установки

Параметры группы [32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ.](#)

Диагностика

Текущие сигналы	Дополнительная информация
03.02	Биты состояния контрольных пределов в слове данных в упакованном логическом формате
03.04	Биты состояния контрольных пределов в слове данных в упакованном логическом формате
03.14	Биты состояния контрольных пределов в слове данных в упакованном логическом формате
Группа 14 РЕЛЕЙНЫЕ ВЫХОДЫ	Вывод состояния контрольных пределов на релейный выход

Блокировка параметров

Функция блокировки параметров позволяет запретить изменение значений параметров привода.

Установки

Параметры [16.02](#) и [16.03](#).

ПИД-управление процессом

В приводе имеется встроенный ПИД-регулятор. Регулятор может использоваться для регулирования таких переменных технологического процесса, как давление, расход или уровень жидкости.

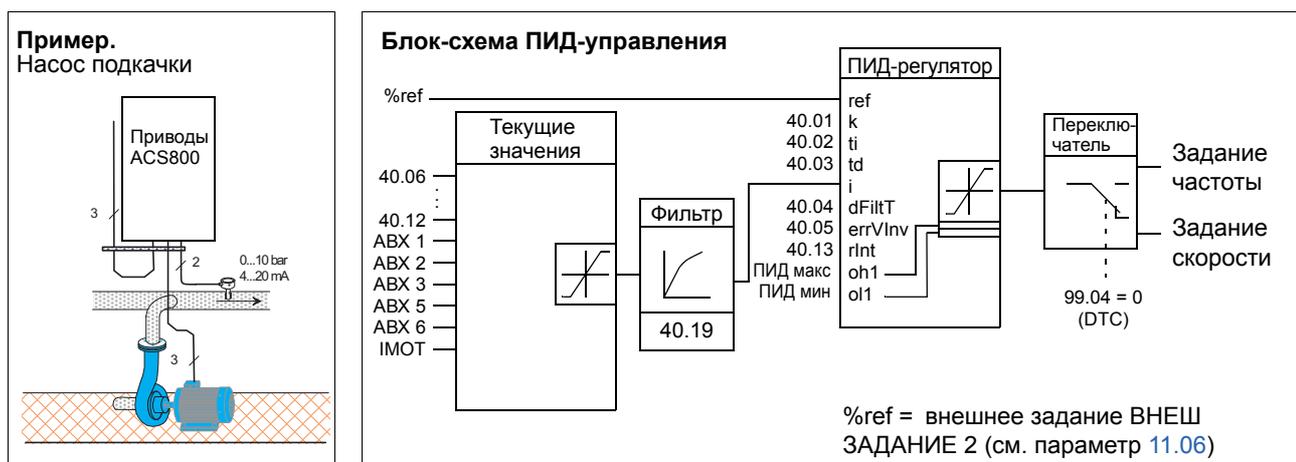
Если функция ПИД-управления процессом активна, вместо задания скорости на привод подается сигнал задания процесса (уставка). Кроме того, используется текущее значение (обратная связь процесса). Функция ПИД-управления процессом устанавливает скорость вращения таким образом, чтобы поддерживать технологический параметр (текущее значение) на заданном уровне (задании).

Это управление действует с циклом 24 мс.

Блок-схема

Приведенная ниже блок-схема иллюстрирует работу функции ПИД-управления процессом.

На рисунке слева приведен пример применения: регулятор контролирует скорость вращения насоса подкачки в зависимости от измеренного и заданного давления.



Установки

Параметр	Назначение
99.02	Включение функции ПИД-управления процессом
40.01 – 40.13, 40.19, 40.25 – 40.27	Параметры ПИД-регулятора
32.13 – 32.18	Контролируемые пределы для сигнала задания процесса (ЗАДАНИЕ 2) и переменные ТП1 и ТП2

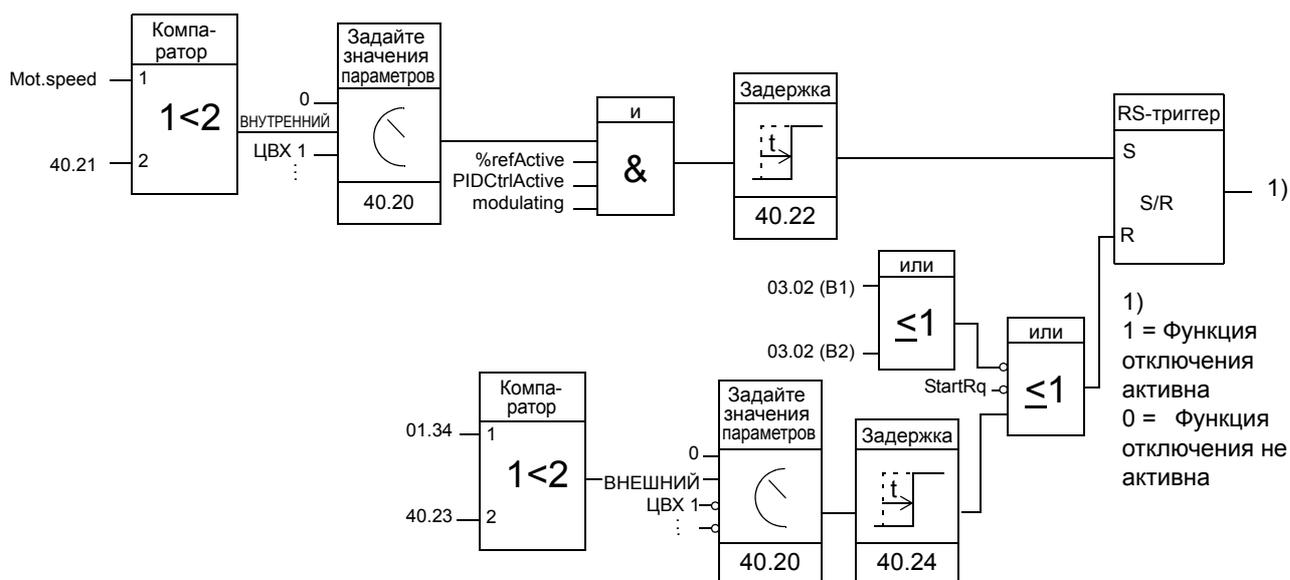
Диагностика

Текущие сигналы	Назначение
01.12, 01.24, 01.25, 01.26 и 01.34	Задание ПИД-регулятора, текущие значения и значение ошибки
Группа 14 РЕЛЕЙНЫЕ ВЫХОДЫ	Вывод сигнала о превышении контрольного предела на релейный выход
Группа 15 АНАЛОГ ВЫХОДЫ	Вывод значений переменных ПИД-регулятора на стандартные аналоговые выходы
Группа 96 ВНЕШНИЕ АВЫХ	Вывод значений переменных ПИД-регулятора на дополнительные аналоговые выходы

Функция отключения ПИД-управления процессом

Функция отключения работает с циклом 100 мс.

Приведенная ниже блок-схема иллюстрирует работу логики активации/деактивации функции отключения. Применение функции отключения возможно только в режиме ПИД-управления.



Mot.speed: текущая скорость двигателя

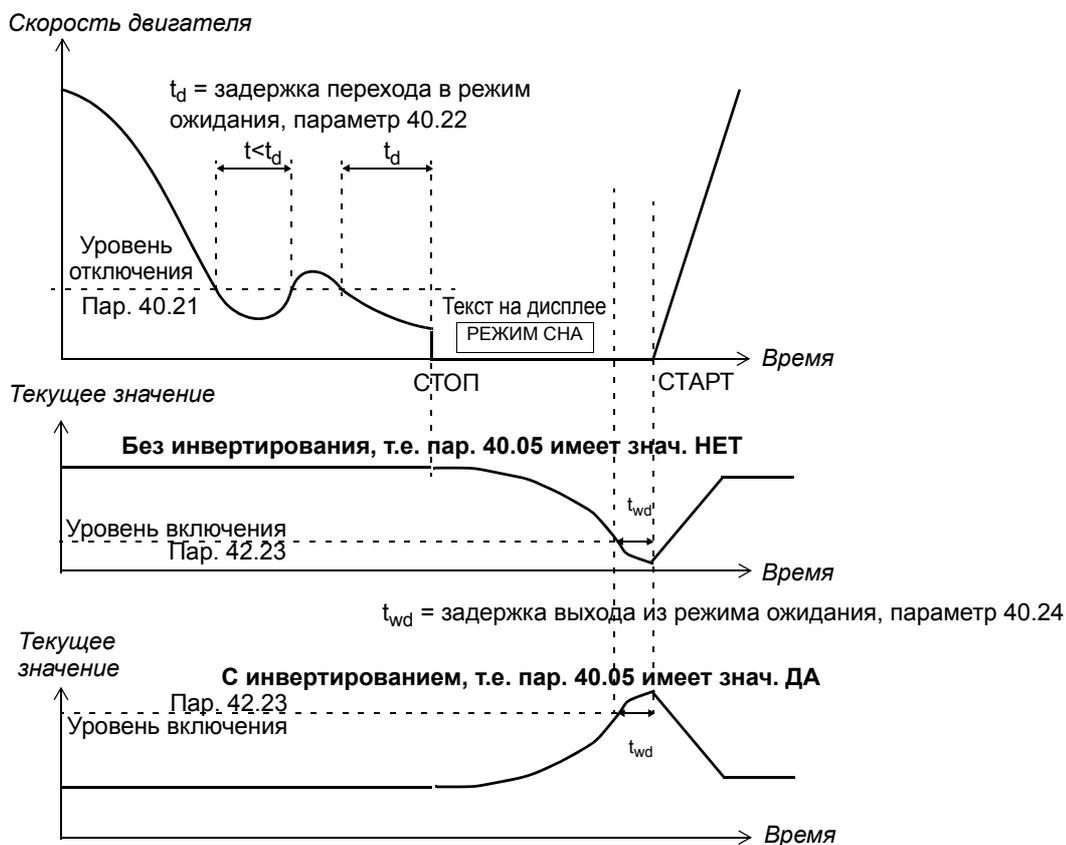
%refActive используется задание в % (ВНЕШ ЗАДАНИЕ 2). См. параметр 11.02.

PIDCtrlActive: 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР

modulating: Подается управляющий сигнал на транзисторы IGBT инвертора

Пример

Ниже приведена временная диаграмма работы функции отключения.



Функция отключения для насоса подкачки с ПИД-управлением. Ночью потребление воды снижается. Вследствие этого ПИД-регулятор процесса снижает скорость вращения двигателя. Однако из-за естественных потерь в трубопроводах и низкой эффективности центробежного насоса при малых скоростях вращения двигатель не останавливается, но продолжает вращаться. Функция отключения регистрирует низкую скорость вращения и останавливает двигатель по истечении заданной задержки. Привод переключается в режим приостановки, продолжая при этом контролировать давление. Насос запускается по истечении задержки включения после того, как давление становится ниже установленного минимального уровня.

Установки

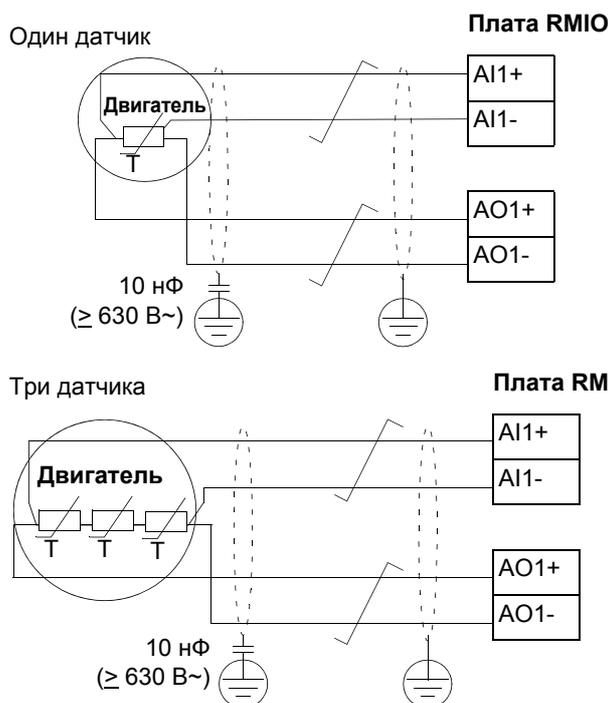
Параметр	Дополнительная информация
99.02	Включение функции ПИД-управления процессом
40.05	Инвертирование
40.20 – 40.24	Параметры функции отключения

Диагностика

Предупреждение РЕЖИМ СНА на дисплее панели управления.

Измерение температуры двигателя через стандартные входы/выходы

Ниже приведено описание функции измерения температуры одного двигателя, когда в качестве интерфейса связи используется плата управления приводом RMIO.



Допустимое напряжение конденсатора должно быть не менее 630 В~.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! В соответствии со стандартом IEC 664 при подключении датчика температуры к плате RMIO необходимо обеспечить двойную или усиленную изоляцию между токоведущими элементами двигателя и датчиком. Усиленная изоляция подразумевает наличие зазора и расстояния по поверхности 8 мм (оборудование на 400/500 В~). Если оборудование не удовлетворяет этому требованию:

- Выводы платы RMIO должны быть недоступны для прикосновения и не должны быть подключены к другому оборудованию.

или

- Датчик температуры должен быть изолирован от выводов платы RMIO.

См. также раздел [Тепловая защита двигателя](#) на стр. 65.

Установки

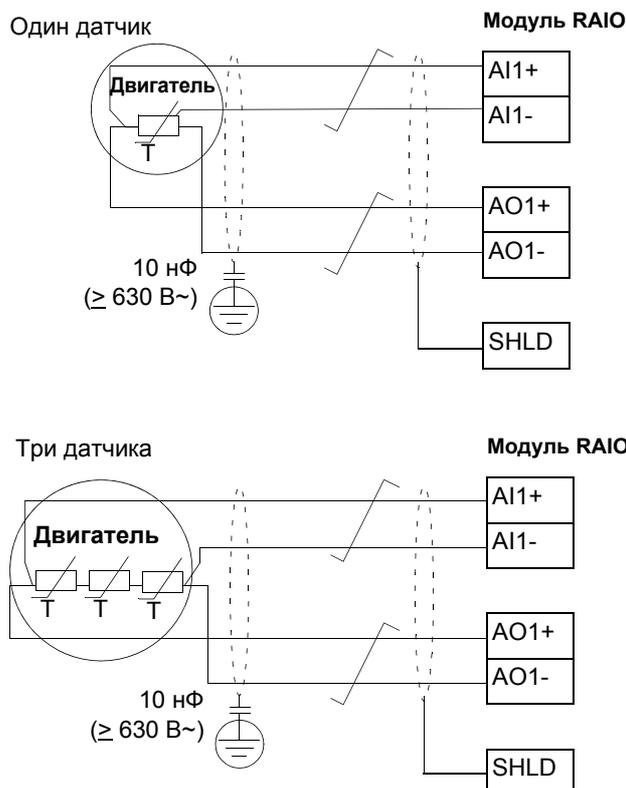
Параметр	Дополнительная информация
15.01	Аналоговый выход при измерении температуры 1 двигателя. Установить значение М1 ИСТ ТМ МТ
35.01 – 35.03	Параметры функции измерения температуры двигателя 1
Прочие	
Параметры 13.01 – 13.05 (обработка сигнала АВХ1) и 15.02 – 15.05 (обработка сигнала АВЫХ1) не используются.	
На стороне двигателя экран кабеля следует заземлить через конденсатор 10 нФ. Если это невозможно, экран следует оставить неподключенным.	

Диагностика

Текущие значения	Дополнительная информация
01.35	Значение температуры
Предупреждения	
ТЕМПЕР АД1 (4312)	Измеренная температура двигателя превышает заданный порог аварийной сигнализации
ПРЕДУПР ТЕМП (FF91)	Результат измерения температуры электродвигателя за пределами допустимого диапазона
Отказы	
ТЕМПЕР АД1 (4312)	Измеренная температура электродвигателя превышает заданный порог регистрации отказа

Измерение температуры двигателя через дополнительный модуль аналоговых входов/выходов

Ниже приведено описание функции измерения температуры одного двигателя, когда в качестве интерфейса связи используется дополнительный модуль аналоговых входов/выходов RAIO.



Напряжение на конденсаторе должно быть не менее 630 В~.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! В соответствии со стандартом IEC 664 при подключении датчика температуры к модулю RAIO необходимо обеспечить двойную или усиленную изоляцию между токоведущими элементами двигателя и датчиком. Усиленная изоляция подразумевает наличие зазора и расстояния по поверхности 8 мм (оборудование на 400/500 В~). Если оборудование не удовлетворяет этому требованию, то:

- Выводы платы RMIO должны быть недоступны для прикосновения и не должны быть подключены к другому оборудованию.

или

- Датчик температуры должен быть изолирован от выводов модуля RAIO.

См. также раздел [Тепловая защита двигателя](#) на стр. 65.

Установки

Параметр	Дополнительная информация
35.01 ... 35.03	Параметры функции измерения температуры двигателя 1
98.12	Активизация дополнительного модуля аналоговых входов/выходов для измерения температуры двигателя
Другие	
Параметры 13.16 – 13.20 (обработка сигнала АВХ1) и 96.01 – 96.05 (выбор и обработка сигнала АВЫХ1) не используются.	
На стороне двигателя экран кабеля следует заземлить через конденсатор 10 нФ. Если это невозможно, экран следует оставить неподключенным.	

Диагностика

Текущие значения	Дополнительная информация
01.35	Значение температуры
Предупреждения	
ТЕМПЕР АД1 (4312)	Измеренная температура двигателя превышает заданный порог аварийной сигнализации
ПРЕДУПР ТЕМП (FF91)	Результат измерения температуры двигателя за пределами допустимого диапазона
Отказы	
ТЕМПЕР АД1 (4312)	Измеренная температура электродвигателя превышает заданный порог регистрации отказа

Адаптивное программирование с использованием функциональных блоков

Обычно пользователь управляет работой привода с помощью параметров. Каждый параметр может принимать фиксированный набор или диапазон значений. Использование параметров обеспечивает простоту программирования, однако снижает гибкость управления, не давая выйти за определенные пределы. Адаптивная программа позволяет изменять работу привода в больших пределах без необходимости использовать специальные инструменты или язык программирования. Адаптивная программа обеспечивает расширенный диапазон пользовательских настроек без необходимости использования специфичного средства или языка программирования.

- Программа состоит из стандартных функциональных блоков, включенных в прикладную программу привода
- Инструментом программирования служит панель управления.
- Пользователь может документировать программу на специальных бланках (блок-схемах).

Максимальный размер адаптивной программы – 15 функциональных блоков. Программа может содержать несколько отдельных функций.

Дополнительная информация приведена в *Руководстве по применению адаптивной программы* (код английской версии ЗАФЕ64527274).

DriveAP

DriveAP – это программное обеспечение, работающее под Windows, предназначенное для адаптивного программирования. С помощью программы DriveAP можно загружать адаптивную программу в/из привода и редактировать ее на ПК.

Дополнительная информация приведена в *Руководстве пользователя программы DriveAP* (код английской версии 3AFE64540998).

Управление механическим тормозом

Для поддержания нулевой скорости двигателя и подсоединенного оборудования, когда привод остановлен или на привод не подано питание, используется механический тормоз.

Пример

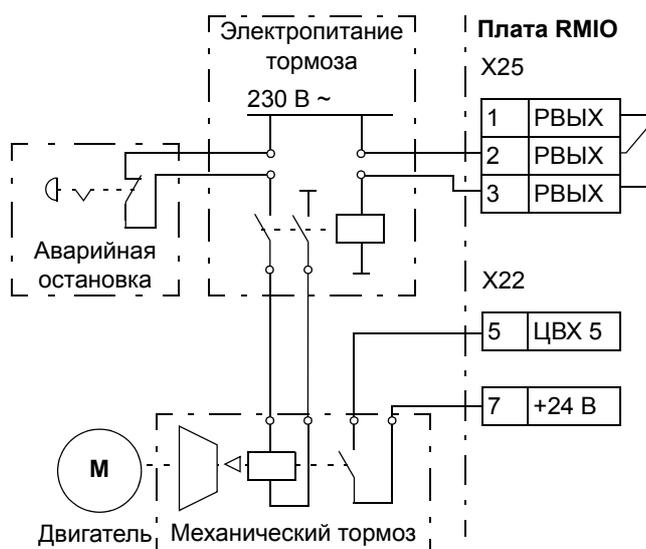
На следующем рисунке приведен пример применения функции управления тормозом.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Оборудование, в котором установлен привод с включенной функцией управления тормозом, должно обеспечивать безопасность персонала. Следует обратить внимание на то, что преобразователь частоты (полный модуль привода или базовый модуль привода в соответствии с IEC 61800-2) не является устройством защиты, удовлетворяющим требованиям директивы Европейского союза по машинному оборудованию и соответствующих согласованных стандартов. Таким образом, защита персонала, обслуживающего оборудование, не должна быть основана на конкретных функциях преобразователя (например, функции управления тормозом), но должна быть реализована в соответствии с требованиями соответствующих специальных нормативов.

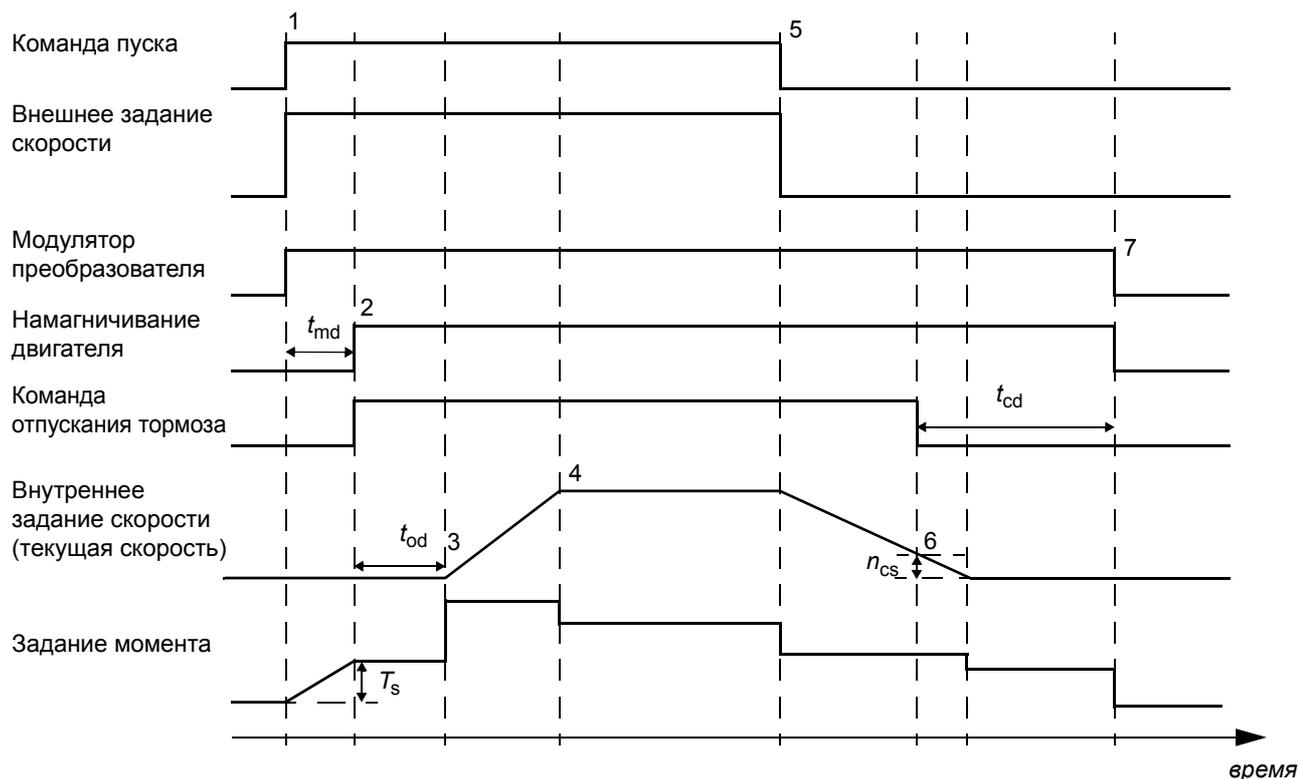
Логика управления тормозом встроена в прикладную программу привода. Электропитание тормоза и электрические соединения обеспечиваются пользователем.

- Включение/выключение тормоза через релейный выход RO1.
- Контроль состояния тормоза через цифровой вход ЦВХ5 (дополнительно).
- Выключатель аварийной остановки в цепи управления тормозом.



Временная диаграмма

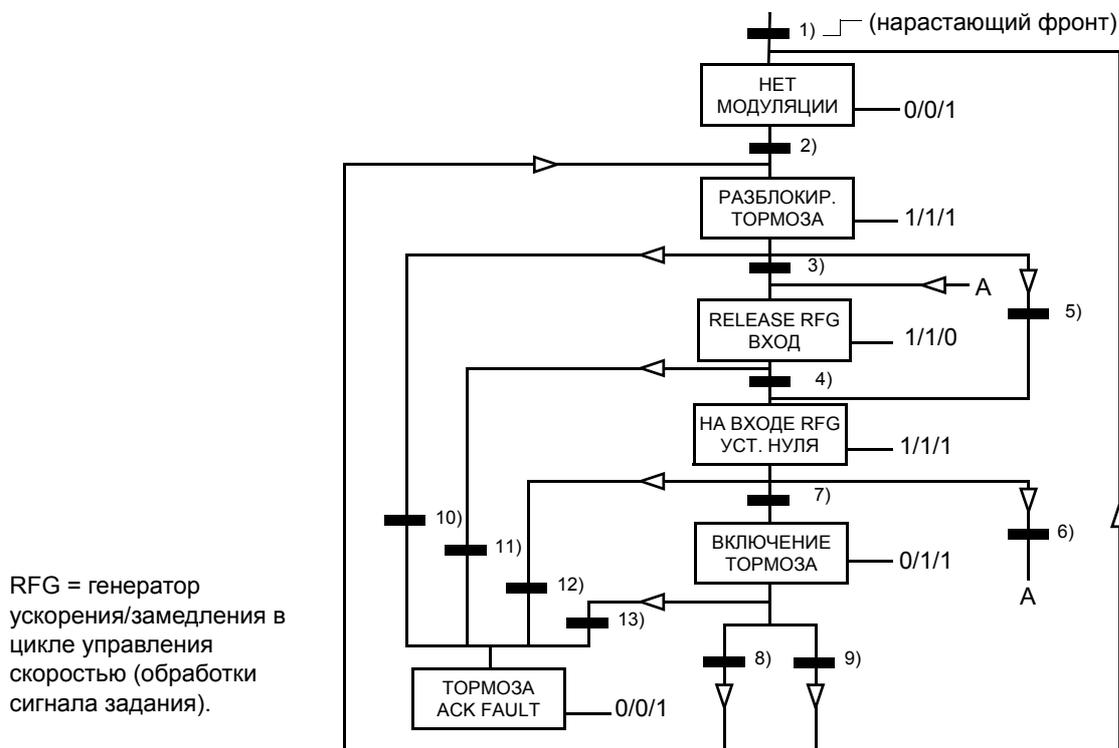
Приведенная ниже временная диаграмма иллюстрирует работу функции управления тормозом. См. также Функциональную диаграмму состояний на следующей странице.



T_s	Пусковой момент при отпускинии тормоза (параметры 42.07 и 42.08)
t_{md}	Задержка намагничивания двигателя
t_{od}	Задержка отпускиния тормоза (параметр 42.03)
n_{cs}	Скорость при включении тормоза (параметр 42.05)
t_{cd}	Задержка включения тормоза (параметр 42.04)

Функциональная диаграмма состояний

Из любого состояния



Состояние (символ NN — X/Y/Z)

- NN: название состояния

- X/Y/Z: характеристика состояния

X = 1 Отпускание тормоза. Релейный выход, управляющий тормозом, активизируется.

Y = 1 Принудительный пуск. Внутренний сигнал пуска активен до тех пор, пока не включится тормоз (независимо от состояния внешнего сигнала пуска).

Z = 1 Замедление до нулевой скорости. Плавное уменьшение величины задания скорости (внутреннего) до нуля по заданной кривой замедления.

Условия изменения состояния (Символ)

- 1) Управление тормозом 0 -> 1 ИЛИ модуляция преобразователя = 0
 - 2) Электродвигатель намагничен = 1 И привод работает = 1
 - 3) Подтверждение тормоза = 1 И задержка отпущения тормоза истекла И пуск = 1
 - 4) Пуск = 0
 - 5) Пуск = 0
 - 6) Пуск = 1
 - 7) | Текущая скорость двигателя | < скорость включения тормоза И пуск = 0
 - 8) Пуск = 1
 - 9) Подтверждение тормоза = 0 И задержка отпущения тормоза истекла = 1 И пуск = 0
- Только если параметр 42.02 ≠ ОТКЛ:
- 10) Подтверждение тормоза = 0 И задержка отпущения тормоза истекла = 1
 - 11) Подтверждение тормоза = 0
 - 12) Подтверждение тормоза = 0
 - 13) Подтверждение тормоза = 1 И задержка включения тормоза истекла = 1

Установки

Параметр	Дополнительная информация
14.01	Релейный выход для функции управления тормозом (установите КОНТРОЛЬ ТОРМ)
Группа 42 КОНТРОЛЬ ТОРМ	Параметры функции управления тормозом

Диагностика

Текущее значение	Дополнительная информация
03.01	Бит замедления до нулевой скорости
03.13	Состояние бита "команда включения/отпускания тормоза"
Предупреждения	
ОШ ТОРМОЖ (FF74)	Неожиданное состояние сигнала подтверждения тормоза
Отказы	
ОШ ТОРМОЖ (FF74)	Неожиданное состояние сигнала подтверждения тормоза

Использование нескольких приводов в режиме ведущий/ведомый

В системе "ведущий/ведомый" работает несколько приводов, причем валы всех двигателей соединены друг с другом. Ведущий и ведомый приводы соединены оптоволоконной линией связи. На рисунках показаны приложения двух основных типов.

Приложение ведущий/ведомый, обзор

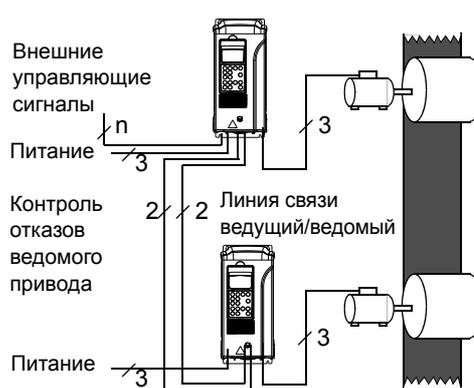
Жесткое соединение валов двигателей:

- Ведущий привод с управлением скоростью
- Ведомый привод, следующий за сигналом задания крутящего момента от ведущего привода



Гибкое соединение валов двигателей:

- Ведущий привод с управлением скоростью
- Ведомый привод, следующий за сигналом задания скорости от ведущего привода



Установки и диагностика

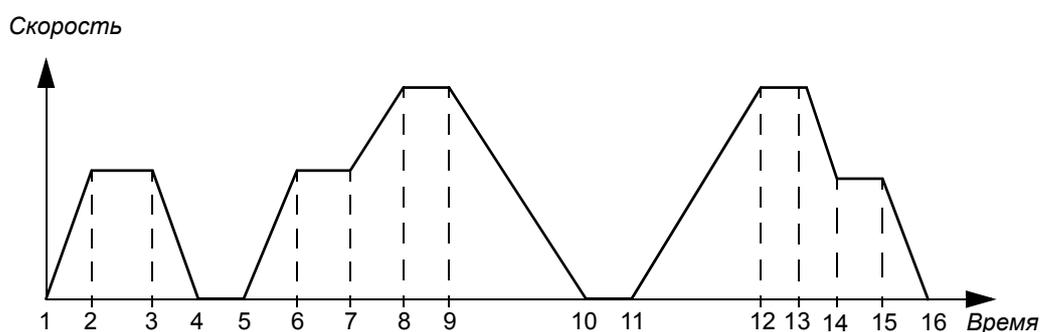
Параметр	Дополнительная информация
Группа 60 ВЕДУЩИЙ/ ВЕДОМЫЙ	Параметры приложения "ведущий/ведомый"
Другие	
<i>Дополнительная информация приведена в Руководстве по применению системы ведущий/ведомый (код английской версии 3AFE64590430).</i>	

Шаговый режим

Шаговая функция обычно используется для управления циклическими перемещениями механизма. Для управления приводом по всему циклу используется одна кнопка: При замыкании контактов привод запускает двигатель и разгоняет его до заданной скорости с заданным ускорением. При размыкании контактов привод останавливает двигатель до нулевой скорости с заданным замедлением.

Работа привода в этом режиме иллюстрируется рисунком и таблицей. Показано также переключение привода в нормальный режим работы (шаговая функция отключена) при подаче команды пуска. “Шаг” = состояние входа шаговой функции, “Пуск” = состояние команды пуска привода.

Эта функция работает с циклом 100 мс.



Фаза	Шаг	Пуск	Описание
1-2	1	0	Привод разгоняет двигатель до шаговой скорости с ускорением, заданным шаговой функцией.
2-3	1	0	Двигатель вращается с шаговой скоростью.
3-4	0	0	Привод останавливает двигатель до нулевой скорости с замедлением, заданным шаговой функцией.
4-5	0	0	Привод остановлен.
5-6	1	0	Привод разгоняет двигатель до толчковой скорости с кривой ускорения, заданной толчковой функцией.
6-7	1	0	Двигатель вращается с толчковой скоростью.
7-8	x	1	Нормальный режим работы (команда пуска имеет приоритет над шаговой функцией). Привод разгоняет двигатель до скорости, соответствующей величине задания скорости, с ускорением, установленным для нормального режима работы.
8-9	x	1	Нормальный режим работы (команда пуска имеет приоритет над шаговой функцией). Привод следует за сигналом задания скорости.
9-10	0	0	Привод останавливает двигатель с замедлением, установленным для нормального режима работы.
10-11	0	0	Привод остановлен.
11-12	x	1	Нормальный режим работы (команда пуска имеет приоритет над толчковой функцией). Привод разгоняет двигатель до скорости, соответствующей величине задания скорости, по активной кривой ускорения.
12-13	x	1	Нормальный режим работы (команда пуска имеет приоритет над шаговой функцией). Привод следует за сигналом задания скорости.
13-14	1	0	Привод тормозит двигатель до шаговой скорости с замедлением, заданным шаговой функцией.
14-15	1	0	Двигатель вращается с толчковой скоростью.
15-16	0	0	Привод замедляет двигатель до нулевой скорости с кривой замедления, заданной толчковой функцией.

x = любое состояние (1 или 0).

Примечание. Шаговая функция не работает, когда:

- подана команда пуска привода или
- привод находится в режиме местного управления (в первой строке дисплея отображается буква L).

Примечание. Шаговая скорость имеет приоритет над постоянной скоростью.

Примечание. Во время работы шаговой функции время сглаживания ускорения/замедления устанавливается равным нулю.

Установки

Параметр	Дополнительная информация
10.06	Вход для управления шаговой функцией
12.15	Шаговая скорость
21.10	Задержка отключения схемы управления силовой секцией преобразователя. Задержка обеспечивает плавность перезапуска благодаря тому, что модуляция преобразователя остается включенной во время кратковременных пауз.
22.04, 22.05	Время ускорения и замедления для шаговой функции
22.06	Время сглаживания кривой ускорения/замедления: равно нулю во время работы шаговой функции

Резервирование – возможность работы с пониженной мощностью

Возможность работы с пониженной мощностью предусмотрена для случая параллельно включенных инверторных модулей.. Эта функция позволяет продолжить работу с ограниченным током в случае выхода из строя одного или нескольких модулей инверторов. Если один из модулей неисправен, его следует удалить. Чтобы продолжить работу с пониженным током, необходимо изменить параметр (95.03 КОНФИГ.ИНВЕРТОРОВ). Указания по отключению и подключению инверторного модуля приведены в руководстве по соответствующим аппаратным средствам привода.

Установки

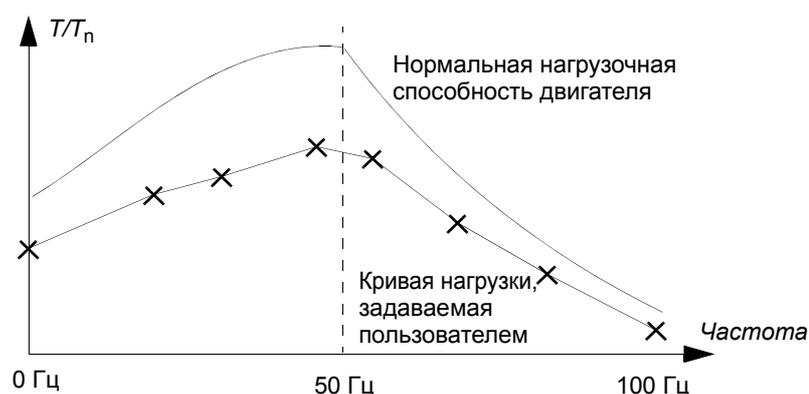
Параметр	Дополнительная информация
95.03 КОНФИГ.ИНВЕРТОРОВ	Число параллельно включенных МОДУЛЕЙ ИНВЕРТОРОВ

Диагностика

Текущее значение	Дополнительная информация
04.01	Отказ платы INT
Отказы	
КОНФИГ.ИНВЕРТ.	Число инверторных модулей не равно первоначальному числу.

Кривая нагрузки, задаваемая пользователем

Повышение температуры двигателя может быть ограничено путем ограничения выходного тока двигателя. Пользователь может определить кривую нагрузки (выходной ток как функция частоты). Кривая нагрузки задается по восьми точкам с помощью параметров 72.02–72.17. В случае превышения этой кривой подается предупреждение или сообщение об отказе и ограничивается ток.

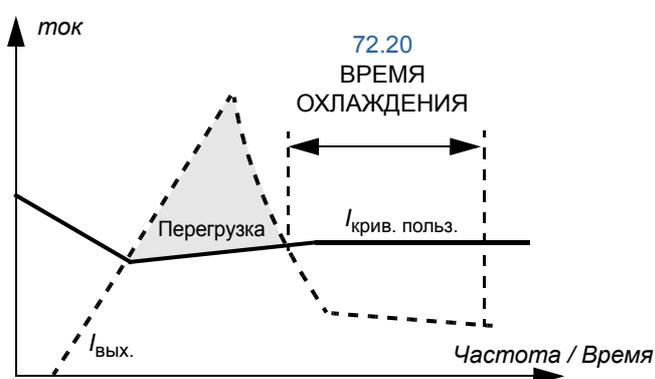


Перегрузка

Можно включить контроль перегрузки для кривой нагрузки, задаваемой пользователем, путем установки параметров 72.18 ПРЕД.ТОК НАГРУЗКИ – 72.20 ВРЕМЯ ОХЛАЖДЕНИЯ в зависимости от перегрузочных значений, определяемых изготовителем двигателя.

Контроль осуществляется на основе вычисления интеграла, $\int I^2 dt$. Интегратор запускается, как только выходной ток превысит кривую нагрузки, задаваемую пользователем. Когда интегратор достигает предела перегрузки, определяемого параметрами 72.18 и 72.19, привод реагирует в соответствии с установкой параметра 72.01 ФУНКЦ.ПЕРЕГР. Если ток остается ниже кривой нагрузки, задаваемой пользователем, непрерывно в течение времени охлаждения, определяемого параметром 72.20 ВРЕМЯ ОХЛАЖДЕНИЯ, выход интегратора перегрузки сбрасывается на ноль.

Если время перегрузки 72.19 ВРЕМЯ НАГРЕВА установлено равным нулю, выходной ток привода ограничивается кривой нагрузки, задаваемой пользователем.



Установки

Параметр	Дополнительная информация
Группа 72 КРИВ.НАГР.ПОЛЬЗ.	Кривая нагрузки, задаваемая пользователем

Диагностика

Текущее значение	Дополнительная информация
02.20	Измеренный ток двигателя в процентах от тока кривой нагрузки, задаваемой пользователем.
Предупреждения	
КРИВ.НАГР.П.	Суммарный ток двигателя оказался выше кривой нагрузки.
Отказы	
КРИВ.НАГР.П.	Суммарный ток двигателя оказался выше кривой нагрузки.

Прикладные макросы

Обзор содержания главы

В этой главе рассматривается назначение, работа и способы подключения управляющих сигналов для стандартных прикладных макросов. Кроме того, приведены инструкции по сохранению и вызову макроса пользователя.

Общие сведения о макросах

Прикладные макросы – это предварительно запрограммированные наборы параметров. При запуске привода обычно выбирается (с помощью параметра [99.02](#)) наиболее подходящий макрос, который затем модифицируется требуемым образом и сохраняется в качестве макроса пользователя.

Привод позволяет использовать пять стандартных макросов и два макроса пользователя. В таблице приведен список макросов и описание их возможных применений.

Макрос	Возможные применения
Заводские установки	Простые приложения с управлением скоростью, в которых используются от 1 до 3 постоянных скоростей либо постоянные скорости не используются. - Конвейеры - Насосы и вентиляторы с управляемой скоростью вращения - Испытательные стенды с заданными постоянными скоростями вращения
Ручное/ Автоматич. управление	Приложения с управлением скоростью. Возможно переключение между двумя внешними устройствами управления.
ПИД-регулятор	Устройства управления технологическими процессами, например, различные системы регулирования с замкнутым контуром обратной связи (регулирование давления, уровня, расхода и т. п.). Например: - насосы муниципальных систем водоснабжения; - автоматическое поддержание уровня в резервуарах; - насосы систем центрального отопления; - управление потоком материалов на конвейере. Возможно также переключение между управлением переменной технологического процесса и управлением скоростью.
Управление моментом	Приложения с управлением крутящим моментом. Возможно переключение между управлением крутящим моментом и управлением скоростью.
Последоват. управление	Приложения с управлением скоростью; возможно использование семи постоянных скоростей и двух значений ускорения/замедления.
Макрос пользователя	Привод позволяет сохранить в постоянной памяти значения параметров, измененные пользователем, включая параметры группы 99 и результаты идентификации двигателя, а затем использовать данные, сохраненные в памяти. Благодаря наличию двух макросов пользователя возможно переключение привода между двумя различными двигателями.

Замечание относительно внешнего источника питания

Для платы RMIO желательно использовать внешний источник питания +24 В, если

- в связи с особенностями применения требуется быстрый пуск после подачи силового питания;
- требуется обеспечить обмен данными по интерфейсу fieldbus, когда силовое питание отключено.

Питание от внешнего источника может подаваться на плату RMIO через клемму X23 или X34, либо через обе эти клеммы. Если используется клемма X23, питание от внутреннего источника, подаваемое на клемму X34, можно не отключать.



ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Если питание платы RMIO осуществляется от внешнего источника питания через клемму X34, свободный конец кабеля, отсоединенный от клеммы платы RMIO, необходимо закрепить таким образом, чтобы исключить его контакт с токоведущими компонентами. Если удаляются наконечники кабеля, каждый из проводов кабеля должен быть изолирован по отдельности.

Настройка параметров

В стандартной программе управления для параметра **16.09 ПИТАНИЕ ПЛАТЫ УПР** задайте значение ВНЕШН. 24V, если питание на плату RMIO подается с внешнего источника.

Макрос “Заводские установки”

Все команды управления и сигнал задания можно подавать с панели управления или с внешнего устройства управления. Активное устройство управления выбирается с помощью клавиши **LOC/REM** панели управления. Привод работает в режиме управления скоростью.

В режиме внешнего управления используется устройство управления ВНЕШНИЙ1. Сигнал задания подключается к аналоговому входу АВХ1, а сигналы пуска/остановки и направления вращения – к цифровым входам ЦВХ1 и ЦВХ2. По умолчанию выбрано прямое направление вращения (параметр **10.03**). Цифровой вход 2 определяет направление вращения только в том случае, если для параметра **10.03** установлено значение ВПЕРЕД, НАЗАД.

С помощью цифровых входов 5 и 6 можно выбрать три постоянные скорости. Кроме того, имеются два предустановленных значения ускорения/замедления, которые выбираются в зависимости от состояния цифрового входа 4.

Можно использовать два аналоговых сигнала (скорость и ток) и три сигнала с релейных выходов (Готов, Работает и инвертированный сигнал Авария).

По умолчанию на дисплее панели управления отображаются сигналы ЧАСТОТА, ТОК и МОЩНОСТЬ.

Стандартное подключение цепей управления

На рисунке показано подключение внешних цепей управления для макроса “Заводские установки”. Приведена стандартная маркировка входов/выходов на плате RMIO.

1) Можно использовать только в том случае, если для параметра 10.03 установлено значение ВПЕРЕД, НАЗАД.

2) Стандартные значения для США отличаются следующим образом:

ЦВХ 1	Пуск (переход 0->1) 0->1)
ЦВХ 2	Стоп (переход 1->0) 1->0)
ЦВХ 3	Вперед/Назад

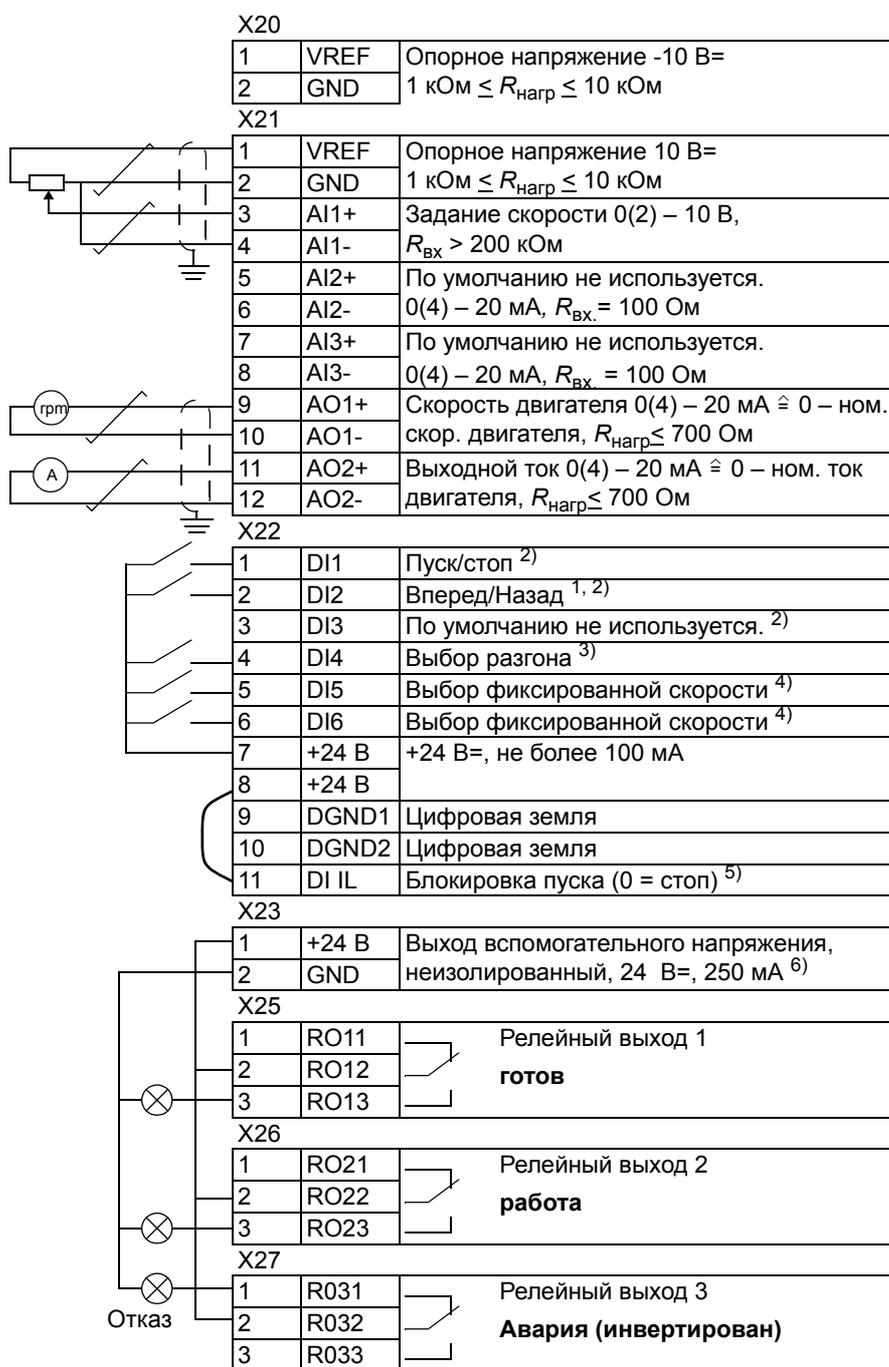
3) 0 = время ускорения/замедления в соответствии с параметрами 22.02 и 22.03. 1 = время ускорения/замедления в соответствии с параметрами 22.04 и 22.05.

4) См. группу параметров 12 ФИКСИР. СКОРОСТИ:

ЦВХ 5	ЦВХ 6	Функция
0	0	Задание скорости с аналогового входа АВХ 1
1	0	Скорость 1
0	1	Скорость 2
1	1	Скорость 3

5) См. параметр 21.09.

6) Максимальный суммарный ток, который делится между этим выходом и дополнительными модулями, установленными на плате.



Макрос “Ручное/автоматическое управление”

Команды Пуск/Стоп/Направление и сигнал задания можно подавать с одного из двух внешних устройств управления – ВНЕШНИЙ1 (ручное) или ВНЕШНИЙ2 (автоматическое). Команды ручного управления ВНЕШНИЙ1 подключаются к цифровым входам 1 и 2, сигнал задания – к аналоговому входу 1. Команды автоматического управления (ВНЕШНИЙ2) подключаются к цифровым входам 5 и 6, сигнал задания – к аналоговому входу 2. Активное устройство управления (ВНЕШНИЙ1 или ВНЕШНИЙ2) определяется состоянием цифрового входа 3. Привод работает в режиме управления скоростью. Сигнал задания и команды Пуск/Стоп/Направление можно подавать также и с клавиатуры панели управления. Цифровой вход 4 можно использовать для выбора одной постоянной скорости.

В режиме автоматического управления (ВНЕШНИЙ2) задание скорости устанавливается в процентах от максимальной скорости двигателя.

На клеммную колодку выведено два аналоговых и три релейных выхода. По умолчанию на дисплее панели управления отображаются сигналы ЧАСТОТА, ТОК и ПОСТ УПРАВЛЕНИЯ.

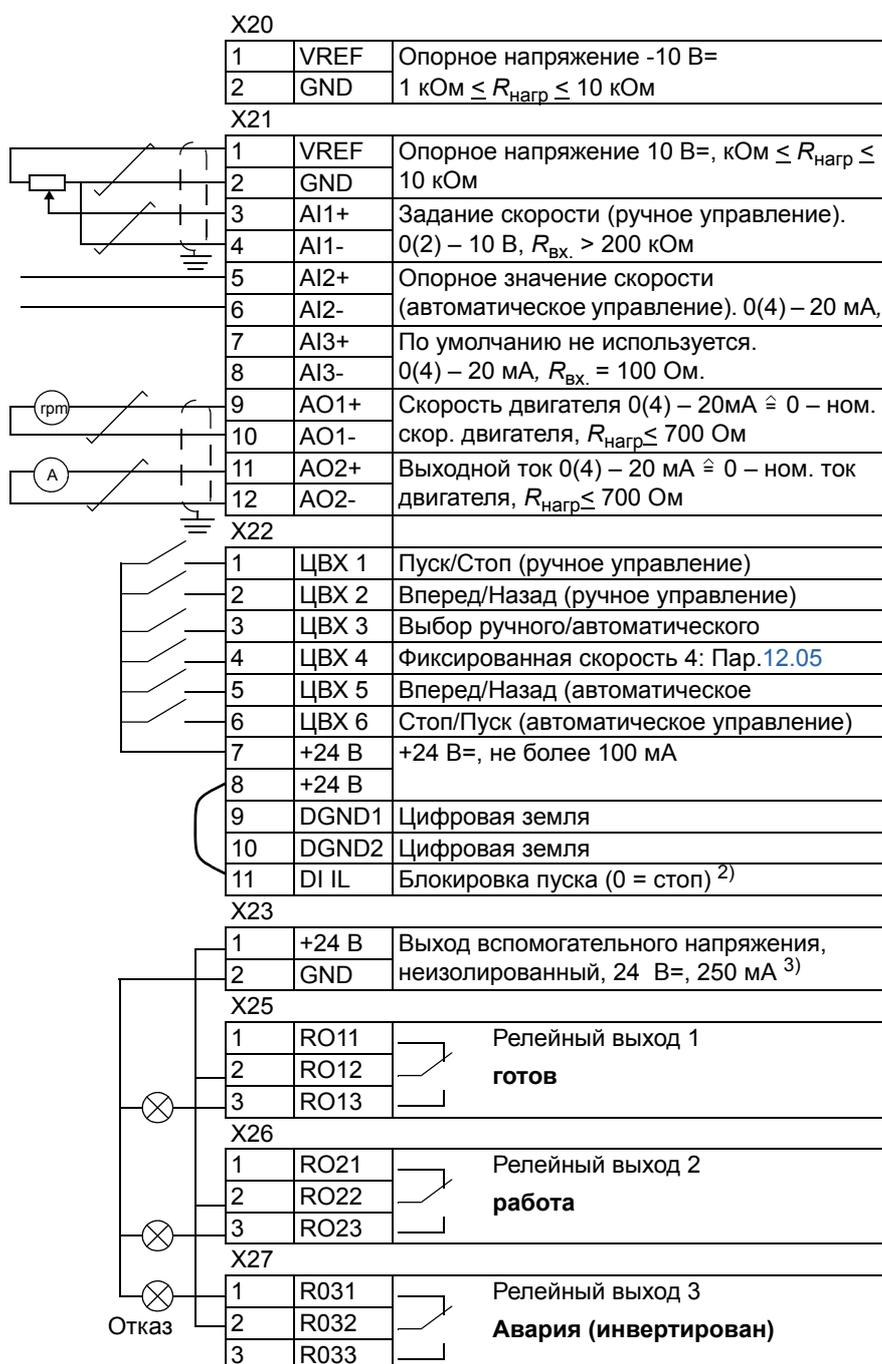
Стандартное подключение цепей управления

На рисунке показано подключение внешних цепей управления для макроса “Ручное/автоматическое управление”. Приведена стандартная маркировка входов/выходов на плате RMIO.

1) Выбор одного из двух внешних устройств управления (ВНЕШНИЙ1 и ВНЕШНИЙ2).

2) См. параметр 21.09.

3) Максимальный суммарный ток, который делится между этим выходом и дополнительными модулями, установленными на плате.



Макрос “ПИД-регулятор”

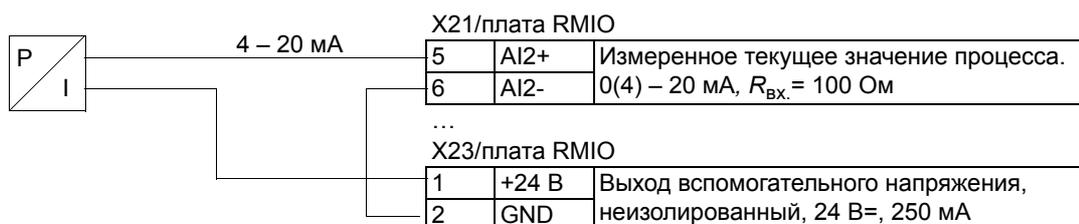
Макрос “ПИД-регулятор” используется для управления технологическим процессом (например, давлением или расходом жидкости) путем изменения скорости вращения двигателя.

Сигнал задания процесса подключается к аналоговому входу 1, а сигнал обратной связи процесса – к аналоговому входу 2.

В качестве альтернативного варианта прямой сигнал задания скорости может быть подан через аналоговый вход AI1. При этом ПИД-регулятор шунтируется, и привод более не осуществляет регулирование технологической переменной. Выбор между прямым управлением скоростью и управлением технологическим процессом осуществляется с помощью цифрового входа 3.

На клеммную колодку выведено два аналоговых и три релейных выхода. По умолчанию на дисплее панели управления отображаются сигналы СКОРОСТЬ, ТЕХНОЛ ПАРАМЕТР 1 и РАССОГЛАСОВАНИЕ.

Пример подключения, двухпроводный датчик 24 В= / 4 – 20 мА



Примечание. Датчик получает питание через свой токовый выход. Таким образом, выходной сигнал должен быть 4 – 20 мА, а не 0 – 20 мА.

Стандартное подключение цепей управления

На рисунке показано подключение внешних цепей управления для макроса “ПИД-регулятор”. Приведена стандартная маркировка входов/выходов на плате RMIO.

1) Выбор одного из двух внешних устройств управления (ВНЕШНИЙ1 и ВНЕШНИЙ2).

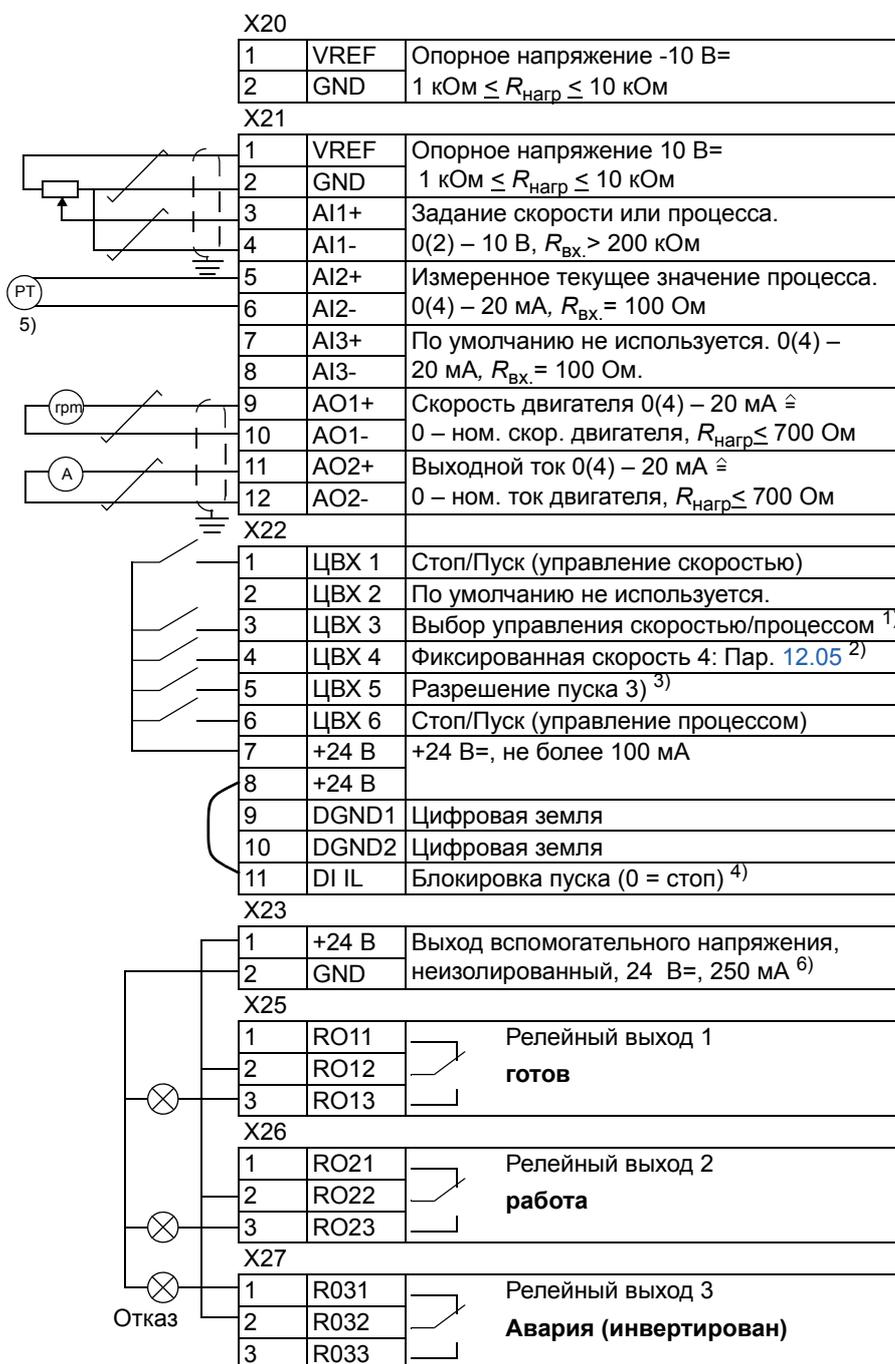
2) Используется только в режиме управления скоростью ($D13 = 0$).

3) Выкл = разрешение работы выключено. Привод не запустится или останавливается. Вкл = разрешение работы включено. Нормальная работа.

4) См. параметр 21.09.

5) На датчик необходимо подавать питание. См. инструкцию изготовителя. Пример подключения двухпроводного датчика $24\text{ В} / 4 - 20\text{ мА}$ приведен на предыдущей странице.

6) Максимальный суммарный ток, который делится между этим выходом и дополнительными модулями, установленными на плате.



Макрос “Управление моментом”

Этот макрос используется в приложениях, в которых требуется управление крутящим моментом двигателя. Задание крутящего момента подается через аналоговый вход AI2 как сигнал тока. 0 мА по умолчанию соответствует 0 %, а 20 мА – 100 % номинального крутящего момента двигателя. Команды пуска/останова/направления подаются через цифровые входы DI1 и DI2. Сигнал разрешения работы подается на вход DI6.

С помощью цифрового входа 3 вместо режима управления крутящим моментом можно выбрать режим управления скоростью. Кроме того, можно перейти из режима внешнего управления в режим местного управления (панель управления), нажав клавишу **LOC/REM**. По умолчанию панель управления работает в режиме управления скоростью. Если требуется управлять крутящим моментом с панели, необходимо установить значение параметра **11.01** равным **ЗАДАНИЕ2 (%)**.

На клеммную колодку выведено два аналоговых и три релейных выхода. По умолчанию на дисплее панели управления отображаются сигналы СКОРОСТЬ, МОМЕНТ и ПОСТ УПРАВЛЕНИЯ.

Стандартное подключение цепей управления

На рисунке показано подключение внешних цепей управления для макроса “Управление моментом”. Приведена стандартная маркировка входов/выходов на плате RMIO.

1) Выбора внешнего устройства управления (ВНЕШНИЙ 1 или ВНЕШНИЙ 2).

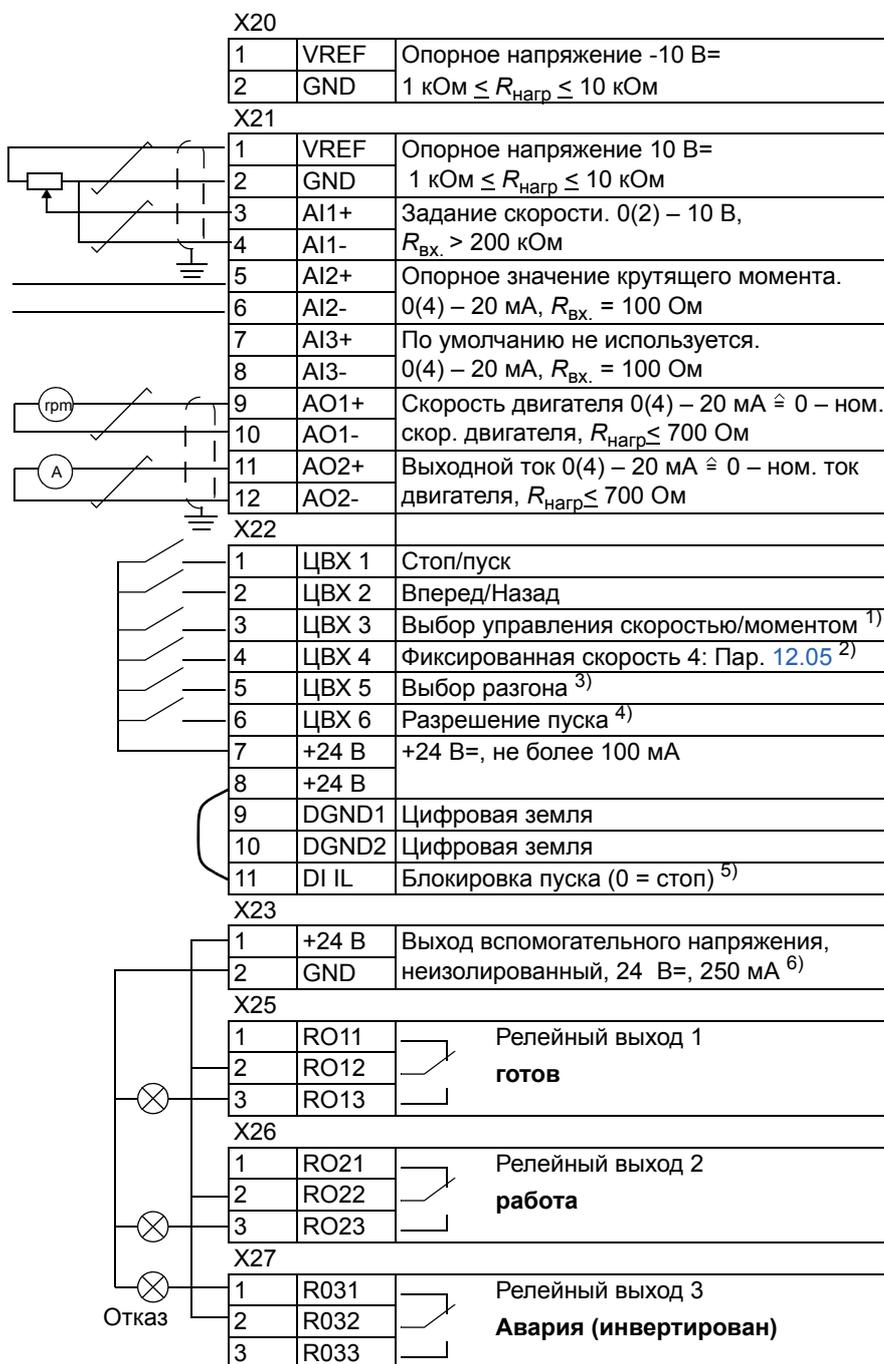
2) Используется только в режиме управления скоростью (ЦВХ3 = 0).

3) ОТКЛ = время ускорения/замедления в соответствии с параметрами 22.02 и 22.03. ВКЛ = время ускорения/замедления в соответствии с параметрами 22.04 и 22.05.

4) Выкл = разрешение работы выключено. Привод не запустится или останавливается. Вкл = разрешение работы включено. Нормальная работа.

5) См. параметр 21.09.

6) Максимальный суммарный ток, который делится между этим выходом и дополнительными модулями, установленными на плате.



Макрос “Последовательное управление”

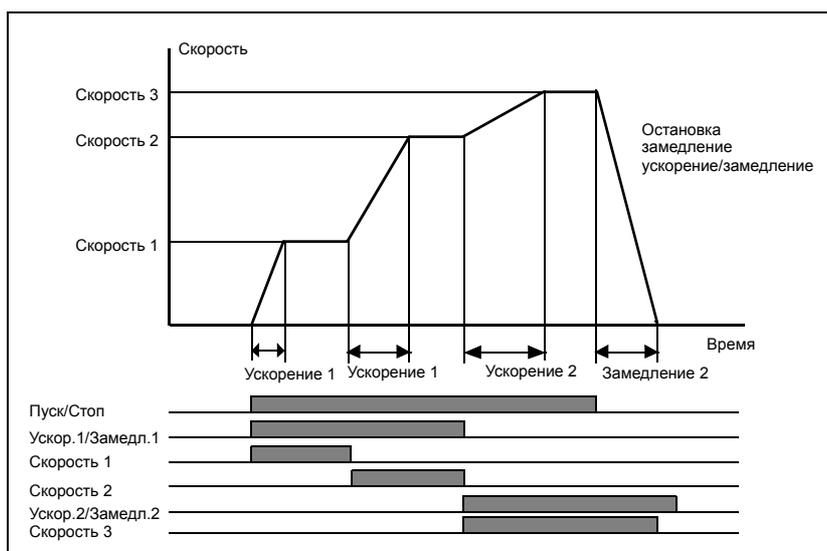
Макрос предлагает семь предустановленных фиксированных скоростей, которые могут быть активизированы через цифровые входы DI4 – DI6. Кроме того, имеются два предустановленных значения ускорения/замедления, которые выбираются в зависимости от состояния цифрового входа DI3. Команды пуска/останова и направления подаются через цифровые входы DI1 и DI2.

Внешний сигнал задания скорости подается на аналоговый вход AI1. Задание активно только в том случае, если сигнал всех цифровых входов DI4 – DI6 равен 0 В=. Задание и команды управления можно подавать также с панели управления.

На клеммную колодку выведено два аналоговых и три релейных выхода. По умолчанию остановка выполняется в режиме замедления. По умолчанию на дисплее панели управления отображаются сигналы ЧАСТОТА, ТОК и МОЩНОСТЬ.

Диаграмма работы макроса

На рисунке показан пример использования данного макроса.



Стандартное подключение цепей управления

На рисунке показано подключение внешних цепей управления для макроса “Последовательное управление”. Приведена стандартная маркировка входов/выходов на плате RMIO.

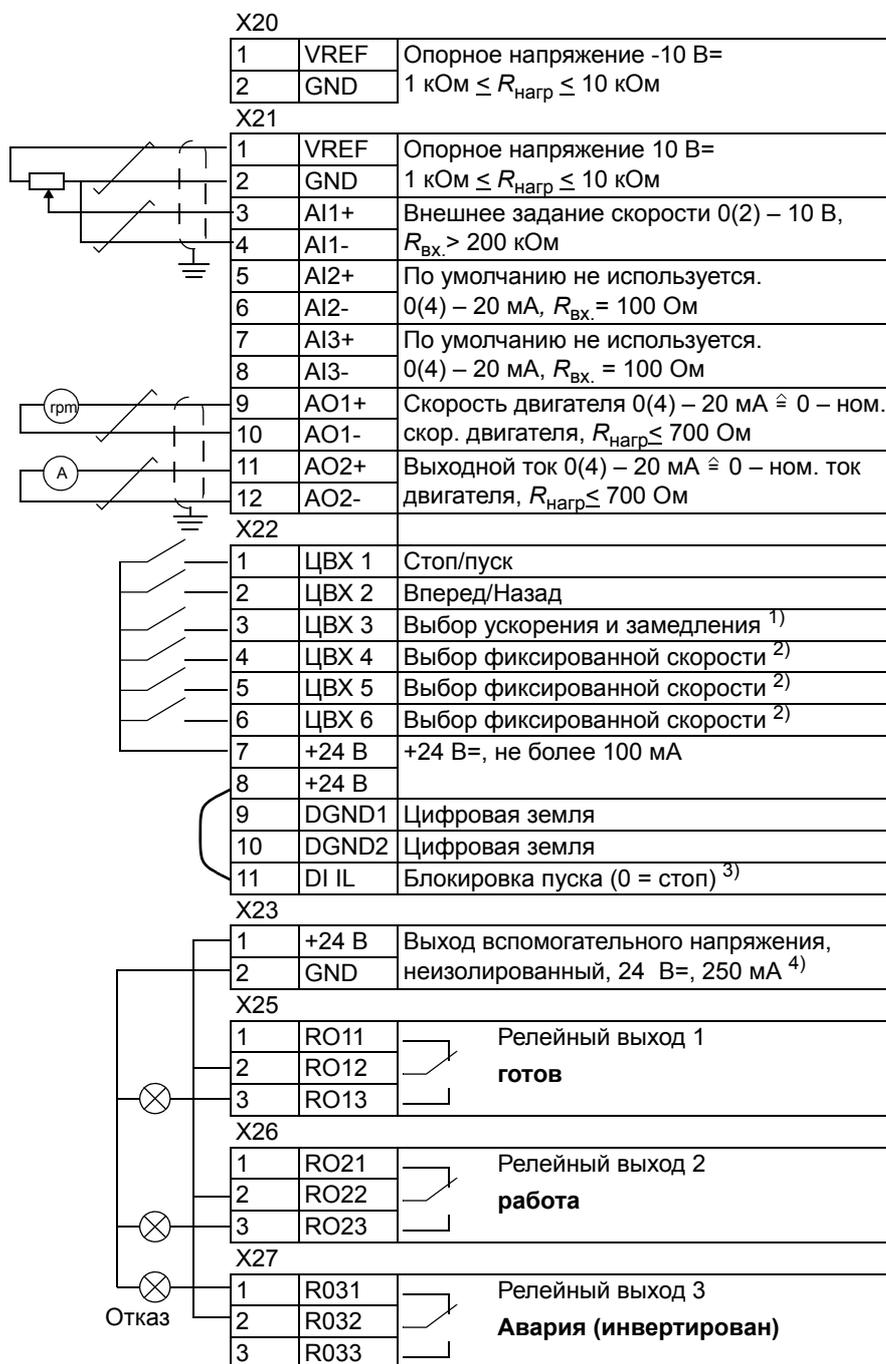
1) ОТКЛ = время ускорения/замедления в соответствии с параметрами 22.02 и 22.03. ВКЛ = время ускорения/замедления в соответствии с параметрами 22.04 и 22.05.

2) См. группу параметров 12 **ФИКСИР. СКОРОСТИ**:

ЦВХ 4	ЦВХ 5	ЦВХ 6	Функция
0	0	0	Задание скорости с аналогового входа АВХ 1
1	0	0	Скорость 1
0	1	0	Скорость 2
1	1	0	Скорость 3
0	0	1	Скорость 4
1	0	1	Скорость 5
0	1	1	Скорость 6
1	1	1	Скорость 7

3) См. параметр 21.09.

4) Максимальный суммарный ток, который делится между этим выходом и дополнительными модулями, установленными на плате.



Макросы пользователя

В дополнение к стандартным прикладным макросам можно создать два макроса пользователя. Макрос пользователя позволяет сохранить в постоянной памяти значения параметров, включая параметры группы 99, и результаты идентификации двигателя, и впоследствии использовать эти данные. Если макрос сохраняется и загружается в режиме местного управления, то также сохраняется и величина задания, установленная на панели. Настройка дистанционного управления сохраняется в макросе пользователя, а настройка местного управления – нет.

Для того чтобы создать макрос пользователя 1:

- Установите требуемые значения параметров. Выполните идентификацию двигателя, если это не было сделано ранее.
- Сохраните значения параметров и результаты идентификации двигателя, присвоив параметру **99.02** значение МП1-СОХРАНЕН (нажмите ENTER). Процесс сохранения занимает от 20 с. до 1 мин.

Примечание. Если функция сохранения макроса выполняется несколько раз, память привода заполняется, и начинается сжатие файла. Сжатие файла может продолжаться до 10 минут. Сохранение макроса будет завершено после сжатия файла. (О ходе операции свидетельствуют мигающие точки в последней строке дисплея панели управления).

Для того чтобы вызвать макрос пользователя:

- Установите значение МП1-ЗАГРУЗКА для параметра **99.02**.
- Для загрузки макроса нажмите **ENTER**.

Макрос пользователя можно также вызвать, используя цифровые входы (см. параметр **16.05**).

Примечание. При загрузке макроса пользователя изменяются значения параметров группы **99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ** и результаты идентификации двигателя. Убедитесь в том, что настройки соответствуют используемому двигателю.

Пример. Привод можно переключать между двумя двигателями без необходимости каждый раз повторять настройку параметров и идентификацию двигателя. Требуется один раз установить значения параметров и выполнить идентификацию для каждого двигателя и сохранить эти данные в двух макросах пользователя. Затем при замене двигателя необходимо только загрузить соответствующий макрос – и привод готов к работе.

Текущие сигналы и параметры

Обзор содержания главы

В этой главе приведено описание текущих сигналов и параметров, а также эквивалентные значения fieldbus для каждого сигнала/параметра.

Дополнительная информация содержится в главе [Дополнительная информация: текущие сигналы и параметры](#).

Термины и сокращения

Термин	Определение
Абсолютная максимальная частота	Значение параметра 20.08 либо параметра 20.07, если абсолютное значение минимального предела больше, чем максимальный предел.
Абсолютная максимальная скорость	Значение параметра 20.02 либо параметра 20.01, если абсолютное значение минимального предела больше, чем максимальный предел.
Текущий сигнал	Измеренный или вычисленный приводом сигнал, который может контролироваться пользователем. Изменение значения невозможно. Изменение значения пользователем невозможно.
FbEq	Эквивалент для интерфейса fieldbus – масштаб преобразования значения, отображаемого на панели управления, в целое число, передаваемое по последовательной линии связи.
Параметр	Изменяемое пользователем значение, определяющее работу привода.

№	Название/значение	Описание	FbEq
01	ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ	Основные сигналы, с помощью которых контролируется работа привода.	
01.01	РЕГУЛИР ВЕЛИЧИНА	Переменная технологического процесса, заданная параметрами группы 34 РЕГУЛИР ВЕЛИЧИНА .	1 = 1
01.02	СКОРОСТЬ	Вычисленная скорость вращения двигателя в об./мин. Постоянная времени фильтра задается параметром 34.04 .	-20000 = -100 % 20000 = 100 % от абс. макс. скорости двигателя
01.03	ЧАСТОТА	Вычисленная выходная частота привода.	-100 = -1 Гц 100 = 1 Гц
01.04	ТОК	Измеренный ток двигателя.	10 = 1 А
01.05	МОМЕНТ	Вычисленный крутящий момент двигателя. 100 % = номинальный крутящий момент. Постоянная времени фильтра задается параметром 34.05 .	-10000 = -100 % 10000 = 100 % от ном. момента двигателя
01.06	МОЩНОСТЬ	Мощность, подаваемая на двигатель. 100 % = номинальная мощность.	-10000 = -100 % 10000 = 100 % от ном. мощности двигателя
01.07	U ЗВЕНА ПОСТ ТОКА	Измеренное напряжение на звене постоянного тока.	1 = 1 В
01.08	U ПИТАЮЩЕЙ СЕТИ	Вычисленное напряжение питания.	1 = 1 В
01.09	U ВЫХОДНОЕ ПЧ	Вычисленное напряжение на двигателе.	1 = 1 В
01.10	ТЕМ-РА ACS800	Вычисленная температура силовых транзисторов.	10 = 1 %
01.11	ВНЕШ ЗАДАНИЕ 1	Внешнее ЗАДАНИЕ 1 в об./мин (в Гц, если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ).	1 = 1 об./мин
01.12	ВНЕШ ЗАДАНИЕ 2	Внешнее ЗАДАНИЕ 2. 100 % может соответствовать максимальной скорости двигателя, номинальный крутящий момент двигателя или максимальное значение переменной процесса.	0 = 0 % 10000 = 100 % 1)
01.13	ПОСТ УПРАВЛЕНИЯ	Активное управляющее устройство. (1,2) МЕСТНЫЙ; (3) ВНЕШНИЙ 1; (4) ВНЕШНИЙ 2. См. раздел Местное и внешнее управление на стр. 44 .	См. описание
01.14	СЧЕТЧИК РАБ.ЧАСОВ	Счетчик времени наработки. Работает, когда на плату управления подано напряжение питания.	1 = 1 ч
01.15	СЧЕТЧИК КВТ-ЧАСОВ	Счетчик расходуемой энергии. Подсчитывает количество киловатт-часов на выходе инвертора во время работы (сторона двигателя – сторона генератора).	1 = 100 кВтч
01.16	ВЫХ БЛОКА РЕГУЛИР	Выходной сигнал прикладного блока, например, выходной сигнал ПИД-регулятора, если используется макрос ПИД-управления технологическим процессом.	0 = 0 % 10000 = 100 %
01.17	ЦВХ6-1 СОСТ	Состояние цифровых входов. Пример. 0000001 = вход ЦВХ 1 включен, входы ЦВХ 2...6 выключены.	
01.18	АВХ 1 (В)	Сигнал на аналоговом входе 1.	1 = 0,001 В
01.19	АВХ 2 (мА)	Сигнал на аналоговом входе 2.	1 = 0,001 мА
01.20	АВХ 3 (мА)	Сигнал на аналоговом входе 3.	1 = 0,001 мА

№	Название/значение	Описание	FbEq
01.21	СОСТ РЕЛЕ ВЫХ3-1	Состояние релейных выходов. Пример. 001 = выход 1 включен, выходы 2 и 3 выключены.	
01.22	АВЫХ 1 (мА)	Сигнал на аналоговом выходе 2.	1 = 0,001 мА
01.23	АВЫХ 2 (мА)	Сигнал на аналоговом выходе 2.	1 = 0,001 мА
01.24	ТЕХНОЛ ПАРАМЕТР 1	Сигнал обратной связи для ПИД-регулятора. Обновляется только в том случае, когда 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.	0 = 0 % 10000 = 100 %
01.25	ТЕХНОЛ ПАРАМЕТР 2	Сигнал обратной связи для ПИД-регулятора. Обновляется только в том случае, когда 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.	0 = 0 % 10000 = 100 %
01.26	РАССОГЛАСОВАНИЕ	Отклонение на входе ПИД-регулятора (разность между заданием и текущим значением). Обновляется только в том случае, когда 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.	-10000 = -100 % 10000 = 100 %
01.27	ПРИКЛ МАКРОС	Активный прикладной макрос (значение параметра 99.02).	См.99.02
01.28	ВНЕШ АВЫХ1 (мА)	Значение на выходе 1 дополнительного модуля аналогового ввода/вывода.	1 = 0,001 мА
01.29	ВНЕШ АВЫХ2 (мА)	Значение на выходе 2 дополнительного модуля аналогового ввода/вывода.	1 = 0,001 мА
01.30	РР 1 ТЕМПЕРАТУРА	Измеренная температура радиатора преобразователя 1.	1 = 1°C
01.31	РР 2 ТЕМПЕРАТУРА	Измеренная температура радиатора преобразователя 2 (используется только в блоках большой мощности с параллельным включением преобразователей).	1 = 1°C
01.32	РР 3 ТЕМПЕРАТУРА	Измеренная температура радиатора преобразователя 3 (используется только в блоках большой мощности с параллельным включением преобразователей).	1 = 1°C
01.33	РР 4 ТЕМПЕРАТУРА	Измеренная температура радиатора преобразователя 4 (используется только в блоках большой мощности с параллельным включением преобразователей).	1 = 1°C
01.34	ТЕКУЩЕЕ ЗНАЧЕН	Текущее значение переменной технологического процесса на входе ПИД-регулятора. См. раздел 40.06.	0 = 0 % 10000 = 100 %
01.35	ТЕМП 1 МОТОРА	Измеренная температура двигателя 1. См. параметр 35.01.	1 = 1°C/Ом
01.36	ТЕМП 2 МОТОРА	Измеренная температура двигателя 2. См. параметр 35.04.	1 = 1°C/Ом
01.37	РАСЧ ТЕМП МОТОРА	Расчетная температура двигателя. При выключении питания значение сигнала сохраняется.	1 = 1°C
01.38	АВХ 5 (мА)	Сигнал на аналоговом входе 5, считанный со входа 1 дополнительного модуля аналоговых входов/выходов. Напряжение сигнала также отображается в мА (вместо В).	1 = 0,001 мА
01.39	АВХ 6 (мА)	Сигнал на аналоговом входе 6, считанный со входа 2 дополнительного модуля аналоговых входов/выходов. Напряжение сигнала также отображается в мА (вместо В).	1 = 0,001 мА
01.40	СОСТОЯНИЕ ЦВХ7-12	Состояние цифровых входов 7 – 12, считанное из дополнительных модулей цифровых входов/выходов. Например, 000001 = вход 7 включен, входы 8 – 12 выключены.	1 = 1
01.41	СОСТ ВНЕШ РВЫХ	Состояние релейных выходов дополнительных модулей цифровых входов/выходов. Например, 0000001 = выход 1 модуля 1 включен, остальные выходы выключены.	1 = 1
01.42	СКОРОСТЬ ПРОЦЕССА	Текущая скорость двигателя в процентах от абсолютной максимальной скорости. Если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ, это значение равно текущей выходной частоте привода.	1 = 1

№	Название/значение	Описание	FbEq
01.43	BP РАБ М	Счетчик времени работы двигателя. Счетчик суммирует время работы модулятора преобразователя. Для сброса счетчика служит параметр 34.06 .	1 = 10 ч
01.44	BP РАБОТЫ ВЕНТ	Счетчик времени работы охлаждающего вентилятора привода. Примечание. При замене вентилятора рекомендуется произвести сброс счетчика. За дополнительными сведениями обратитесь к местному представителю компании ABB.	1 = 10 ч
01.45	ПЛ КОHT ТЕМ-РЫ	Температура платы управления.	1 = 1 °C
01.46	SAVED KWH	Количество сохраненной энергии в кВтч в сравнении с прямым подключением двигателя. См. группу параметров 45 ENERGY OPT на стр. 173 .	1 = 100 кВтч
01.47	SAVED GWH	Количество сохраненной энергия в ГВтч в сравнении с прямым подключением двигателя.	1 = 1 ГВтч
01.48	SAVED AMOUNT	Экономия средств в денежном эквиваленте в сравнении с прямым подключением двигателя. Значение произведения параметров 01.46 SAVED KWH и 45.02 ENERGY TARIFF1 . См. группу параметров 45 ENERGY OPT на стр. 173 .	1 = 100 у.е.
01.49	SAVED AMOUNT M	Экономия средств в денежном эквиваленте (в миллионах) в сравнении с прямым подключением двигателя.	1 = 1 млн у.е.
01.50	SAVED CO2	Сокращение выброса CO ₂ в сравнении с прямым подключением двигателя (кг). Данное значение рассчитывается умножением сохраненной энергии в МВтч на 500 кг/МВтч. См. группу параметров 45 ENERGY OPT на стр. 173 .	1 = 100 кг
01.51	SAVED CO2 KTON	Сокращение выброса CO ₂ в сравнении с прямым подключением двигателя (килотонн).	1 = 1 кт
02 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ		Контрольные сигналы заданий скорости и крутящего момента.	
02.01	ЗАД СКОРОСТЬ 2	Задание ограниченной скорости. 100 % соответствует абсолютной максимальной скорости двигателя.	0 = 0 % 20000 = 100 % от абс. макс. скорости двигателя
02.02	ЗАД СКОРОСТЬ 3	Задание скорости с учетом времени и формы кривой ускорения/замедления. 100 % соответствует абсолютной максимальной скорости двигателя.	20000 = 100 %
02.09	ЗАД МОМЕНТ 2	Значение на выходе регулятора скорости. 100 % соответствует номинальному крутящему моменту двигателя.	0 = 0 % 10000 = 100 % от ном. крут.момента двигателя
02.10	ЗАД МОМЕНТ 3	Опорное значение крутящего момента. 100 % соответствует номинальному крутящему моменту двигателя.	10000 = 100 %
02.13	ЗАД ИСП МОМ	Задание крутящего момента после ограничителей частоты, напряжения и крутящего момента. 100 % соответствует номинальному крутящему моменту двигателя.	10000 = 100 %
02.14	З ПОТОКА	Задание магнитного потока в процентах.	10000 = 100 %
02.17	РАССЧ СКОРОСТЬ	Расчетная скорость двигателя. 100 % соответствует абсолютной максимальной скорости двигателя.	20000 = 100 %

№	Название/значение	Описание	FbEq
02.18	ИЗМЕР СКОР	Измеренная текущая скорость двигателя (0, если датчик не используется). 100 % соответствует абсолютной максимальной скорости двигателя.	20000 = 100 %
02.19	УСКОР.ДВИГ.	Ускорение двигателя, вычисленное на основании сигнала 01.02 СКОРОСТЬ ДВИГАТЕЛЯ .	1=1 об./мин
02.20	ТОК ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ	Измеренный ток двигателя в процентах от тока кривой нагрузки, задаваемой пользователем. Ток кривой нагрузки, задаваемый пользователем, определяется параметрами 72.02...72.09 . См. раздел <i>Кривая нагрузки, задаваемая пользователем</i> на стр. 85 .	10 = 1 %
03 ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ			2)
03.01	ОСН УПР СЛВ	16-битовое слово данных. См. раздел 03.01 ОСНОВНОЕ УПРАВЛЯЮЩЕЕ СЛОВО на стр. 224 .	
03.02	ОСН СЛВ СОСТ	16-битовое слово данных. См. раздел 03.02 ОСНОВНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ на стр. 225 .	
03.03	ПОЛ СЛВ СОСТ	16-битовое слово данных. См. раздел 03.03 ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ на стр. 233 .	
03.04	ОГРАНИЧ СЛОВО 1	16-битовое слово данных. См. раздел 03.04 СЛОВО ОГРАНИЧЕНИЙ 1 на стр. 234 .	
03.05	СЛОВО ОШИБКИ 1	16-битовое слово данных. См. раздел 03.05 СЛОВО ОШИБКИ 1 на стр. 234 .	
03.06	СЛОВО ОШИБКИ 2	16-битовое слово данных. См. раздел 03.06 СЛОВО ОШИБКИ 2 на стр. 235 .	
03.07	СИСТЕМНАЯ ОШИБКА	16-битовое слово данных. См. раздел 03.07 СЛОВО СИСТЕМНОЙ ОШИБКИ на стр. 235 .	
03.08	СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 1	16-битовое слово данных. См. раздел 03.08 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 1 на стр. 236 .	
03.09	СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 2	16-битовое слово данных. См. раздел 03.09 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 2 на стр. 236 .	
03.11	ОТСЛ ГЛ УП СЛ	16-битовое слово данных. См. Руководство <i>Master/Follower Application Guide</i> [ЗАФЕ64590430 (English)].	
03.13	ПОЛ СЛВ СТ 3	16-битовое слово данных. См. раздел 03.13 ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ 3 на стр. 237 .	
03.14	ПОЛ СЛВ СТ 4	16-битовое слово данных. См. раздел 03.14 ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ 4 на стр. 237 .	
03.15	СЛОВО ОШИБКИ 4	16-битовое слово данных. См. раздел 03.15 СЛОВО ОШИБКИ 4 на стр. 238 .	
03.16	СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 4	16-битовое слово данных. См. раздел 03.16 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 4 на стр. 238 .	
03.17	СЛОВО ОШИБКИ 5	16-битовое слово данных. См. раздел 03.17 СЛОВО ОШИБКИ 5 на стр. 239 .	
03.18	СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 5	16-битовое слово данных. См. раздел 03.18 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 5 на стр. 240 .	
03.19	СБОЙ ИНИЦИАЛ.INT	16-битовое слово данных. См. раздел 03.19 СБОЙ ИНИЦИАЛИЗАЦИИ INT на стр. 240 .	
03.20	ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА	Код fieldbus последнего отказа. Коды приведены в гл. Поиск и устранение неисправностей .	
03.21	2.ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА	Код fieldbus второго последнего отказа.	

№	Название/значение	Описание	FbEq
03.22	3.ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА	Код fieldbus третьего последнего отказа.	
03.23	4.ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА	Код fieldbus четвертого последнего отказа.	
03.24	5.ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА	Код fieldbus пятого последнего отказа.	
03.25	ПОСЛ ПРЕДУПРЕЖ	Код fieldbus последнего предупреждения.	
03.26	2.ПОСЛ ПРЕДУПРЕЖ	Код fieldbus второго последнего предупреждения.	
03.27	3.ПОСЛ ПРЕДУПРЕЖ	Код fieldbus третьего последнего предупреждения.	
03.28	4.ПОСЛ ПРЕДУПРЕЖ	Код fieldbus четвертого последнего предупреждения.	
03.29	5.ПОСЛ ПРЕДУПРЕЖ	Код fieldbus пятого последнего предупреждения.	
03.30	СЛ.ОГР.ТОКА	16-битовое слово данных. См. раздел 03.30 СЛОВО ОГРАНИЧЕНИЙ ТОКА на стр. 241.	
03.31	СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 6	16-битовое слово данных. См. раздел 03.31 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 6 на стр. 241.	
03.32	СОСТОЯНИЕ ВНЕШНИХ ВХ/ВЫХ	Состояние модулей аварийного останова. См. раздел 03.32 СОСТОЯНИЕ ВНЕШНЕГО ВХ./ВЫХ. на стр. 242.	
03.33	СЛОВО ОШИБКИ 6	16-битовое слово данных. См. раздел 03.33 СЛОВО ОШИБКИ 6 на стр. 242.	
04	ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ	Сигналы для параллельно подключенных инверторов.	2)
04.01	ИНФО ВНУТР.ОТКАЗЕ	16-битовое слово данных. См. раздел 04.01 ИНФО ВНУТР.ОТКАЗЕ на стр. 243.	
04.02	ИНФО-ИСТ. ОТКАЗА	16-битовое слово данных. См. раздел 04.02 ИНФО-ИСТ. ОТКАЗА на стр. 244.	
09	ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ	Сигналы для параллельно подключенных инверторов	
09.01	АВХ1 МАСШТАБ	Значение на аналоговом входе 1, преобразованное в целое число.	20000 = 10 В
09.02	АВХ2 МАСШТАБ	Значение на аналоговом входе 2, преобразованное в целое число.	20000 = 20 мА
09.03	АВХ3 МАСШТАБ	Значение на аналоговом входе 3, преобразованное в целое число.	20000 = 20 мА
09.04	АВХ5 МАСШТАБ	Значение на аналоговом входе 5, преобразованное в целое число.	20000 = 20 мА
09.05	АВХ6 МАСШТАБ	Значение на аналоговом входе 6, преобразованное в целое число.	20000 = 20 мА
09.06	УСТ ГЛ УПР СЛ	Управляющее слово (УС) главного набора сигналов задания, принятое от ведущей станции через интерфейс fieldbus.	0 – 65535 (десятичное)
09.07	ВЕДУЩ ЗАДАНИЕ 1	Величина задания 1 (ЗАДАНИЕ 1) главного набора сигналов задания, принятое от ведущей станции через интерфейс Fieldbus.	-32768 – 32767
09.08	ВЕДУЩ ЗАДАНИЕ 2	Величина задания 2 (ЗАДАНИЕ 2) главного набора сигналов задания, принятое от ведущей станции через интерфейс Fieldbus.	-32768 – 32767
09.09	УСТ ПОЛ ПЕР 1	Значение вспомогательного набора данных 1, получаемое от ведущей станции через интерфейс Fieldbus.	-32768 – 32767
09.10	УСТ ПОЛ ПЕР 2	Значение вспомогательного набора данных 2, получаемое от ведущей станции через интерфейс Fieldbus.	-32768 – 32767
09.11	УСТ ПОЛ ПЕР 3	Значение вспомогательного набора данных 3, получаемое от ведущей станции через интерфейс fieldbus.	-32768 – 32767
09.12	ТЕКУЩ СИГН LCU 1	Сигнал преобразователя на стороне сети, выбранный параметром 95.08 . 16-битовое слово данных.	
09.13	ТЕКУЩ СИГН LCU 2	Сигнал преобразователя на стороне сети, выбранный параметром 95.09 . 16-битовое слово данных.	

1) В процентах от максимальной скорости/номинального крутящего момента/максимального сигнала задания процесса (в зависимости от выбранного макроса ACS800).

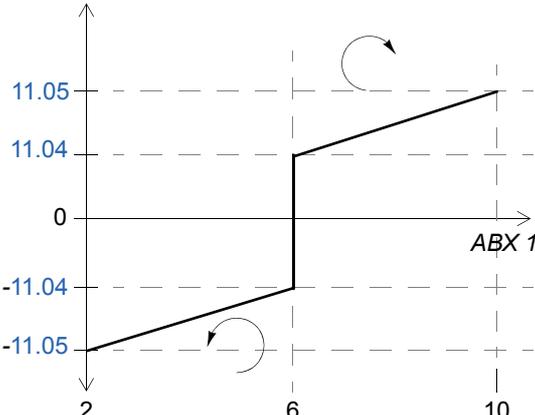
2) Подробное описание этих слов данных приведено в главе [Управление по шине fieldbus](#).

№	Название/значения	Описание	FbEq
10 ПУСК/СТОП/НАПРАВ			
		Источник внешних команд пуска, остановки и направления вращения.	
10.01	ВНЕШ1 ПУСК/ СТОП/Н	Способ подключения и источник команд пуска, остановки и направления вращения для внешнего устройства управления 1 (ВНЕШНИЙ 1).	
	НЕ ВЫБРАН	Источник команд пуска, остановки и направления вращения не задан.	1
	ЦВХ 1	Команды пуска и остановки подаются через цифровой вход 1 (0 = стоп, 1= пуск). Направление вращения определяется параметром 10.03 НАПРАВЛЕНИЕ.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! После сброса отказа двигатель начинает вращаться, если сигнал пуска активен.	2
	ЦВХ 1,2	Команды пуска и остановки подаются через цифровой вход 1 (0 = стоп, 1= пуск). Направление вращения определяется состоянием цифрового входа 2. (0 = вперед, 1 = назад). Управление направлением разрешено, когда параметр 10.03 НАПРАВЛЕНИЕ = ВПЕРЕД,НАЗАД.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! После сброса отказа двигатель начинает вращаться, если сигнал пуска активен.	3
	ЦВХ 1P,2P	Импульс запуска подается на цифровой вход ЦВХ 1. 0 -> 1: пуск. Импульс останова подается на цифровой вход ЦВХ 2. 1 -> 0: останов. Направление вращения определяется параметром 10.03 НАПРАВЛЕНИЕ.	4
	ЦВХ 1P,2P,3	Импульс запуска подается на цифровой вход ЦВХ 1. 0 -> 1: пуск. Импульс останова подается на цифровой вход ЦВХ 2. 1 -> 0: останов. Направление вращения определяется состоянием цифрового входа ЦВХ 3. 0 = вперед, 1 = назад. Управление направлением разрешено, когда параметр 10.03 НАПРАВЛЕНИЕ = ВПЕРЕД,НАЗАД.	5
	ЦВХ 1P,2P,3P	Импульс запуска вперед подается на цифровой вход ЦВХ 1. 0 -> 1: пуск вперед. Импульс запуска назад подается на цифровой вход ЦВХ 2. 0 -> 1: пуск назад. Импульс останова подается на цифровой вход ЦВХ 3. 1 -> "0": останов. Управление направлением разрешено, когда параметр 10.03 НАПРАВЛЕНИЕ = ВПЕРЕД,НАЗАД.	6
	ЦВХ 6	См. значение ЦВХ 1.	7
	ЦВХ 6,5	См. значение ЦВХ 1,2. ЦВХ 6: пуск/останов, ЦВХ 5: направление вращения.	8
	КЛАВИАТУРА	Панель управления. Управление направлением разрешено, когда параметр 10.03 НАПРАВЛЕНИЕ = ВПЕРЕД,НАЗАД.	9
	УПР СЛ ШИНЫ	Управляющее слово fieldbus.	10
	ЦВХ 7	См. значение ЦВХ 1.	11
	ЦВХ 7,8	См. значение ЦВХ 1,2. ЦВХ 7: пуск/останов, ЦВХ 8: направление вращения.	12
	ЦВХ 7P,8P	См. значение ЦВХ 1P,2P.	13
	ЦВХ 7P,8P,9	См. значение ЦВХ 1P,2P,3.	14
	ЦВХ 7P,8P,9P	См. значение ЦВХ 1P,2P,3P.	15
	ПАР 10.04	Источник, заданный параметром 10.04.	16

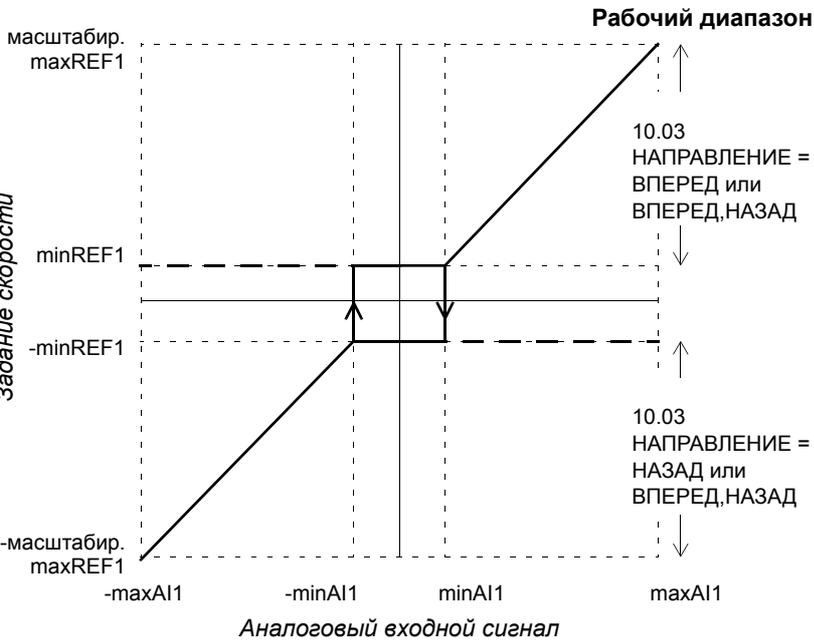
№	Название/значения	Описание	FbEq															
	ЦВХ1В ЦВХ2Н	<p>Команды пуска, остановки и направления вращения подаются через цифровые входы 1 и 2.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>ЦВХ 1</th> <th>ЦВХ 2</th> <th>Функция</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Стоп</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Пуск вперед</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Пуск назад</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Стоп</td> </tr> </tbody> </table> <p>Примечание. Параметр 10.03 НАПРАВЛЕНИЕ должен иметь значение ВПЕРЕД, НАЗАД.</p>	ЦВХ 1	ЦВХ 2	Функция	0	0	Стоп	1	0	Пуск вперед	0	1	Пуск назад	1	1	Стоп	17
ЦВХ 1	ЦВХ 2	Функция																
0	0	Стоп																
1	0	Пуск вперед																
0	1	Пуск назад																
1	1	Стоп																
10.02	ВНЕШ2 ПУСК/СТОП/Н	Способ подключения и источник команд пуска, остановки и направления вращения для внешнего устройства управления 2 (ВНЕШНИЙ 2).																
	НЕ ВЫБРАН	См. параметр 10.01.	1															
	ЦВХ 1	См. параметр 10.01.	2															
	ЦВХ 1,2	См. параметр 10.01.	3															
	ЦВХ 1Р,2Р	См. параметр 10.01.	4															
	ЦВХ 1Р,2Р,3	См. параметр 10.01.	5															
	ЦВХ 1Р,2Р,3Р	См. параметр 10.01.	6															
	ЦВХ 6	См. параметр 10.01.	7															
	ЦВХ 6,5	См. параметр 10.01.	8															
	КЛАВИАТУРА	См. параметр 10.01.	9															
	УПР СЛ ШИНЫ	См. параметр 10.01.	10															
	ЦВХ 7	См. параметр 10.01.	11															
	ЦВХ 7,8	См. параметр 10.01.	12															
	ЦВХ 7Р,8Р	См. параметр 10.01.	13															
	ЦВХ 7Р,8Р,9	См. параметр 10.01.	14															
	ЦВХ 7Р,8Р,9Р	См. параметр 10.01.	15															
	ПАР 10.05	Источник, заданный параметром 10.05.	16															
	ЦВХ1В ЦВХ2Н	См. параметр 10.01.	17															
10.03	НАПРАВЛЕНИЕ	Разрешение/запрещение управления направлением вращения двигателя.																
	ВПЕРЕД	Направление вращения – только вперед.	1															
	НАЗАД	Направление вращения – только назад.	2															
	ВПЕРЕД, НАЗАД	Управление направлением вращения двигателя разрешено.	3															
10.04	ИС 1 КН ПАР	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 10.04 для параметра 10.01.																
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	<p>Указатель параметра или постоянное значение:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Указатель параметра: поля инверсии, группы, индекса и бита. Номер бита используется только для блоков, обрабатывающих логические входные данные. - Постоянное значение: поля инверсии и константы. Для установки постоянного значения (константы) поле инверсии должно содержать значение "С". 	-															
10.05	ИС 2 КН ПАР	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 10.05 для параметра 10.02.																

№	Название/значения	Описание	FbEq
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	-
10.06	ДИС ОПР СКОР	Сигнал для активизации шаговой функции. Описание шаговой функции приведено в разделе <i>Шаговый режим</i> на стр. 83.	
	НЕ ВЫБРАН	Не используется.	1
	ЦВХ 3	Цифровой вход 3: 0 = шаговая функция активна, 1 = шаговая функция не используется.	2
	ЦВХ 4	См. ЦВХ 3.	3
	ЦВХ 5	См. ЦВХ 3.	4
	ЦВХ 6	См. ЦВХ 3.	5
	ЦВХ 7	См. ЦВХ 3.	6
	ЦВХ 8	См. ЦВХ 3.	7
	ЦВХ 9	См. ЦВХ 3.	8
	ЦВХ 10	См. ЦВХ 3.	9
	ЦВХ 11	См. ЦВХ 3.	10
	ЦВХ 12	См. ЦВХ 3.	11
10.07	КОНТР СЕТИ	Если параметр активен, команды интерфейса Fieldbus имеют приоритет над значением параметра 10.01. Управляющее слово (кроме бита 11) принимается через интерфейс fieldbus, если в качестве активного устройства управления выбрано ВНЕШНИЙ 1. Примечание. Параметр доступен только в том случае, если выбран общий коммуникационный профиль привода (98.07). Примечание. Значение этого параметра не сохраняется в постоянной памяти (после отключения питания устанавливается значение 0).	
	0	Не активен	0
	1	Активен	1
10.08	ИСТ СЕТИ	Если параметр активен, команды интерфейса Fieldbus имеют приоритет над значением параметра 11.03. Сигнал ЗАДАНИЕ 1 принимается через интерфейс fieldbus, если в качестве активного устройства управления выбрано ВНЕШНИЙ 1. Примечание. Параметр доступен только в том случае, если выбран общий коммуникационный профиль привода (98.07). Примечание. Значение этого параметра не сохраняется в постоянной памяти (после отключения питания устанавливается значение 0).	
	0	Функция не активна	0
	1	Функция активна	1
10.09	SLS ACTIVE	Выбирает источник команды задания скорости, ограниченной требованиями к безопасности (SLS). Примечание. Этот параметр предусмотрен только в версии микропрограммного обеспечения AS7R.	
	НЕТ	Не выбирайте вход ЦВХ для функции задания скорости, ограниченной по требованиям безопасности.	1
	ЦВХ 1	Функция ограниченной скорости активизируется по спадающему фронту сигнала на цифровом входе ЦВХ 3, т.е. когда сигнал на ЦВХ 3 стремится к нулю.	2
	ЦВХ 2	См. значение ЦВХ 1.	3

№	Название/значения	Описание	FbEq
	ЦВХ 3	См. значение ЦВХ 1.	4
	ЦВХ 4	См. значение ЦВХ 1.	5
	ЦВХ 5	См. значение ЦВХ 1.	6
	ЦВХ 6	См. значение ЦВХ 1.	7
	ЦВХ 7	См. значение ЦВХ 1.	8
	ЦВХ 8	См. значение ЦВХ 1.	9
	ЦВХ 9	См. значение ЦВХ 1.	10
	ЦВХ 10	См. значение ЦВХ 1.	11
	ЦВХ 11	См. значение ЦВХ 1.	12
	ЦВХ 12	См. значение ЦВХ 1.	13
11	ИСТОЧНИК ЗАДАНИЯ	Тип задания с панели управления, выбор внешнего устройства управления, внешние источники и предельные значения задания.	
11.01	ТИП ЗАД КЛАВИАТУР	Выбор типа задания, подаваемого с панели управления.	
	ЗАД1(ОБ/МИН)	Задание скорости в об./мин. (Задание частоты (Гц), если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ.)	1
	ЗАДАНИЕ 2(%)	Процентное значение задания. Использование задания 2 зависит от выбранного макроса. Например, для макроса управления крутящим моментом – это задание крутящего момента.	2
11.02	ВЫБОР ВНЕШ1/2	Источник сигнала выбора одного из двух внешних устройств управления (ВНЕШНИЙ 1 или ВНЕШНИЙ 2).	
	ЦВХ 1	Цифровой вход 1: 0 = ВНЕШНИЙ 1, 1 = ВНЕШНИЙ 2.	1
	ЦВХ 2	См. значение ЦВХ 1.	2
	ЦВХ 3	См. значение ЦВХ 1.	3
	ЦВХ 4	См. значение ЦВХ 1.	4
	ЦВХ 5	См. значение ЦВХ 1.	5
	ЦВХ 6	См. значение ЦВХ 1.	6
	ВНЕШНИЙ 1	Активно внешнее устройство управления 1. Источники управляющих сигналов определяются параметрами 10.01 и 11.03.	7
	ВНЕШНИЙ 2	Активно внешнее устройство управления 2. Источники управляющих сигналов определяются параметрами 10.02 и 11.06.	8
	УПР СЛ ШИНЫ	Управляющее слово интерфейса Fieldbus, бит 11.	9
	ЦВХ 7	См. значение ЦВХ 1.	10
	ЦВХ 8	См. значение ЦВХ 1.	11
	ЦВХ 9	См. значение ЦВХ 1.	12
	ЦВХ 10	См. значение ЦВХ 1.	13
	ЦВХ 11	См. значение ЦВХ 1.	14
	ЦВХ 12	См. значение ЦВХ 1.	15
	ПАР 11.09	Источник, заданный параметром 11.09.	16
11.03	ИСТОЧН ВНЕШ ЗАД 1	Выбор источника сигнала для внешнего сигнала задания 1 (ЗАДАНИЕ 1).	
	КЛАВИАТУРА	Панель управления. Величина задания отображается в первой строке дисплея.	1

№	Название/значения	Описание	FbEq
ABX 1		Аналоговый вход 1. Примечание. Для биполярного сигнала (± 10 В) выберите значение ABX1 БИПОЛЯР. (При выборе значения ABX 1 привод игнорирует отрицательное напряжение на входе.)	2
ABX 2		Аналоговый вход 2.	3
ABX 3		Аналоговый вход 3.	4
ABX 1/ДЖОЙСТ		Униполярный аналоговый вход 1 в режиме джойстика. Минимальный входной сигнал соответствует максимальной скорости вращения в обратном направлении, максимальный входной сигнал – максимальной скорости вращения в прямом направлении. Примечание. Параметр 10.03 должен иметь значение ВПЕРЕД, НАЗАД.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Минимальная величина задания для джойстика должна быть более 0,5 В. Установите 2 В или значение больше 0,5 В для параметра 13.01 и значение АВАРИЯ для параметра 30.01 (обнаружение отсутствия аналогового сигнала). В этом случае при отсутствии управляющего сигнала привод будет остановлен. <i>Задание скорости (ЗАДАНИЕ 1)</i>  Пар. 13.01 = 2 В, пар 13.02 = 10 В	5
ABX 2/ДЖОЙСТ		См. выбор ABX 1/ДЖОЙСТ.	6
ABX1 + ABX3		Сумма сигналов на аналоговых входах 1 и 3.	7
ABX2 + ABX3		Сумма сигналов на аналоговых входах 2 и 3.	8
ABX1 - ABX3		Разность сигналов на аналоговых входах 1 и 3.	9
ABX2 - ABX3		Разность сигналов на аналоговых входах 2 и 3.	10
ABX1 * ABX3		Произведение сигналов на аналоговых входах 1 и 3.	11
ABX2 * ABX3		Произведение сигналов на аналоговых входах 2 и 3.	12
MIN (ABX1,3)		Меньший из сигналов на аналоговых входах 1 и 3.	13
MIN (ABX2,3)		Меньший из сигналов на аналоговых входах 2 и 3.	14
MAX (ABX1,3)		Большой из сигналов на аналоговых входах 1 и 3.	15
MAX (ABX2,3)		Большой из сигналов на аналоговых входах 2 и 3.	16

№	Название/значения	Описание	FbEq
	ЦВХЗБ,4М(0)	Цифровой вход 3: увеличение задания. Цифровой вход ЦВХ 4: уменьшение задания. Задание устанавливается равным нулю при подаче команды остановки или при отключении питания. Параметр 22.04 определяет скорость изменения задания.	17
	ЦВХЗБ,4М	Цифровой вход 3: увеличение задания. Цифровой вход ЦВХ 4: уменьшение задания. Программа сохраняет текущее значение задания скорости при подаче команды остановки и при отключении питания. Параметр 22.04 определяет скорость изменения задания.	18
	ЦВХ5Б,6М	См. выбор ЦВХЗБ,4М	19
	СВ ПО ШИНЕ	Величина сигнала задания 1 (ЗАДАНИЕ 1), принятое через интерфейс Fieldbus.	20
	СВ ШИН+АВХ1	Сумма задания 1, принятого через интерфейс Fieldbus, и сигнала на аналоговом входе 1.	21
	СВ ШИН*АВХ1	Произведение задания 1, принятого через интерфейс Fieldbus, и сигнала на аналоговом входе 1.	22
	БЫСТР СВЯЗЬ	То же, что и для значения СВ ПО ШИНЕ, за исключением следующих различий: - меньшее время коммуникационного цикла при передаче сигнала задания в основную программу управления двигателем (6 мс -> 2 мс); - направлением вращения нельзя управлять ни через интерфейсы, заданные параметрами 10.01 или 10.02, ни с помощью панели управления; - параметры группы 25 КРИТИЧ СКОРОСТИ не используются. Примечание. Это значение нельзя использовать, если справедливо одно из перечисленных ниже условий. В этом случае привод работает в соответствии со значением СВ ПО ШИНЕ. - параметр 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР - параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ - параметр 40.14 = ПРОПОРЦ или ПРЯМОЙ	23
	СВ ШИН+АВХ5	См значение СВ ШИН+АВХ1 (вместо входа 1 используется вход 5).	24
	СВ ШИН*АВХ5	См значение СВ ШИН*АВХ1 (вместо входа 1 используется вход 5).	25
	АВХ 5	Аналоговый вход 5.	26
	АВХ 6	Аналоговый вход 6.	27
	АВХ 5/ДЖОЙСТ	См. выбор АВХ 1/ДЖОЙСТ.	28
	АВХ 6/ДЖОЙСТ	См. выбор АВХ 1/ДЖОЙСТ.	29
	АВХ5 + АВХ6	Сумма сигналов на аналоговых входах 5 и 6.	30
	АВХ5 - АВХ6	Разность сигналов на аналоговых входах 5 и 6.	31
	АВХ5 * АВХ6	Произведение сигналов на аналоговых входах 5 и 6.	32
	MIN (АВХ5,6)	Меньший из сигналов на аналоговых входах 5 и 6.	33
	MAX (АВХ5,6)	Большой из сигналов на аналоговых входах 5 и 6.	34
	ЦВХ11Б,12М(0)	См. выбор ЦВХЗБ,4М(0).	35
	ЦВХ11Б,12М	См. выбор ЦВХЗБ,4М.	36
	ПАР 11.10	Источник, заданный параметром 11.10.	37

№	Название/значения	Описание	FbEq
	ABX1 БИПОЛЯР	<p>Биполярный аналоговый вход 1 (-10 – 10 В). Рисунок иллюстрирует использование входа в качестве источника задания скорости.</p>  <p>Рабочий диапазон</p> <p>↑ 10.03 НАПРАВЛЕНИЕ = ВПЕРЕД или ВПЕРЕД, НАЗАД</p> <p>↓ 10.03 НАПРАВЛЕНИЕ = НАЗАД или ВПЕРЕД, НАЗАД</p> <p>Задание скорости</p> <p>масштабир. maxREF1</p> <p>minREF1</p> <p>-minREF1</p> <p>-масштабир. maxREF1</p> <p>-maxAI1 -minAI1 minAI1 maxAI1</p> <p>Аналоговый входной сигнал</p> <p>minAI1 = 13.01 MIN ABX 1</p> <p>maxAI1 = 13.02 MAX ABX 1</p> <p>масштабир. maxREF1 = 13.03 МАСШТАБ АВХ 1 x 11.05 ВНЕШ ЗАД 1 МАХ</p> <p>minREF1 = 11.04 ВНЕШ ЗАД 1 MIN</p>	38
11.04	ВНЕШ ЗАД 1 MIN	<p>Минимальная величина внешнего сигнала задания 1 (абсолютное значение).</p> <p>Соответствует минимальному пределу для используемого источника сигнала.</p>	

№	Название/значения	Описание	FbEq								
	0 – 18000 об./мин	<p>Диапазон значений в об/мин. (Гц, если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ.)</p> <p>Пример. В качестве источника задания выбран аналоговый вход АВХ 1 (параметр 11.03 имеет значение АВХ 1). Минимальная и максимальная величина задания соответствуют минимальному и максимальному пределам для аналогового входа следующим образом:</p> <p><i>Диапазон ВНЕШ ЗАДАНИЕ 1</i></p>  <table border="1" data-bbox="917 548 1212 683"> <tr> <td>1</td> <td>параметр 13.01</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>параметр 13.02</td> </tr> <tr> <td>1'</td> <td>параметр 11.04</td> </tr> <tr> <td>2'</td> <td>параметр 11.05</td> </tr> </table> <p>Примечание. Если задание подается через интерфейс fieldbus, масштабирование задания отличается от масштабирования входного аналогового сигнала. Дополнительную информацию можно найти в главе Управление по шине fieldbus.</p>	1	параметр 13.01	2	параметр 13.02	1'	параметр 11.04	2'	параметр 11.05	1 – 18000
1	параметр 13.01										
2	параметр 13.02										
1'	параметр 11.04										
2'	параметр 11.05										
11.05	ВНЕШ ЗАД 1 МАХ	<p>Максимальная величина внешнего сигнала задания 1 (абсолютное значение).</p> <p>Соответствует максимальному пределу для используемого источника сигнала.</p>									
	0 – 18000 об./мин	<p>Диапазон значений параметра. (в Гц, если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ).</p> <p>См. параметр 11.04.</p>	1 – 18000								
11.06	ИСТОЧН ВНЕШ ЗАД2	<p>Выбор источника сигнала для внешнего сигнала задания 2 ЗАДАНИЕ 2, которым может быть:</p> <ul style="list-style-type: none"> - задание скорости в процентах от абсолютной максимальной скорости, если параметр 99.02 = ЗАВОД УСТ-КИ, РУЧНОЕ/АВТ или ПОСЛЕД УПРАВ. - задание момента в процентах от номинального крутящего момента двигателя, если параметр 99.02 = TORQUE. - задание процесса в процентах от максимального значения переменной технологического процесса, если параметр 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР. - задание частоты в процентах от абсолютной максимальной частоты, если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ. 									
	КЛАВИАТУРА	См. параметр 11.03.	1								
	АВХ 1	См. параметр 11.03.	2								
	АВХ 2	См. параметр 11.03.	3								
	АВХ 3	См. параметр 11.03.	4								
	АВХ 1/ДЖОЙСТ	См. параметр 11.03.	5								
	АВХ 2/ДЖОЙСТ	См. параметр 11.03.	6								
	АВХ1 + АВХ3	См. параметр 11.03.	7								

№	Название/значения	Описание	FbEq
	ABX2 + ABX3	См. параметр 11.03.	8
	ABX1 - ABX3	См. параметр 11.03.	9
	ABX2 - ABX3	См. параметр 11.03.	10
	ABX1 * ABX3	См. параметр 11.03.	11
	ABX2 * ABX3	См. параметр 11.03.	12
	MIN (ABX1,3)	См. параметр 11.03.	13
	MIN (ABX2,3)	См. параметр 11.03.	14
	MAX (ABX1,3)	См. параметр 11.03.	15
	MAX (ABX2,3)	См. параметр 11.03.	16
	ЦВХЗБ,4М(0)	См. параметр 11.03.	17
	ЦВХЗБ,4М	См. параметр 11.03.	18
	ЦВХЗБ,6М	См. параметр 11.03.	19
	СВ ПО ШИНЕ	См. параметр 11.03.	20
	СВ 2 ШН+ABX1	См. параметр 11.03.	21
	СВ 2 ШН*ABX1	См. параметр 11.03.	22
	БЫСТР СВЯЗЬ	См. параметр 11.03.	23
	СВ 2 ШН+ABX5	См. параметр 11.03.	24
	СВ 2 ШН*ABX5	См. параметр 11.03.	25
	ABX 5	См. параметр 11.03.	26
	ABX 6	См. параметр 11.03.	27
	ABX 5/ДЖОЙСТ	См. параметр 11.03.	28
	ABX 6/ДЖОЙСТ	См. параметр 11.03.	29
	ABX5 + ABX6	См. параметр 11.03.	30
	ABX5 - ABX6	См. параметр 11.03.	31
	ABX5 * ABX6	См. параметр 11.03.	32
	MIN (ABX5,6)	См. параметр 11.03.	33
	MAX (ABX5,6)	См. параметр 11.03.	34
	ЦВХ11Б,12М(0)	См. параметр 11.03.	35
	ЦВХ11Б,12М	См. параметр 11.03.	36
	ПАР 11.11	Источник, заданный параметром 11.11.	37
	ABX1 БИПОЛЯР	См. параметр 11.03.	38
11.07	ВНЕШ ЗАД 2 MIN	Минимальная величина внешнего задания 2 (абсолютное значение). Соответствует минимальному пределу для используемого источника сигнала.	
	0 – 100 %	Диапазон значений в процентах. Соответствует предельным значениям источника сигнала: - Источником является аналоговый вход: см. пример для параметра 11.04. - Источником является последовательный интерфейс: см. главу Управление по шине fieldbus .	0 – 10000
11.08	ВНЕШ ЗАДАНИЕ2 MAX	Максимальная величина внешнего задания 2 (абсолютное значение). Соответствует максимальному пределу для используемого источника сигнала.	

№	Название/значения	Описание	FbEq															
	0 – 600 %	Диапазон значений параметра. Соответствует предельным значениям источника сигнала: - Источником является аналоговый вход: см. параметр 11.04. - Источником является последовательный интерфейс: см. главу <i>Управление по шине fieldbus</i> .	0 – 6000															
11.09	ВН 1/2 ИС КНСТ	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 11.09 для параметра 11.02.																
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	-															
11.10	ВН 1 ИС КНСТ	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 11.10 для параметра 11.03.																
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	-															
11.11	ВН 2 ИС КНСТ	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 11.11 для параметра 11.06.																
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	-															
12 ФИКСИР. СКОРОСТИ		Выбор и значения фиксированных скоростей. Активное значение постоянной скорости имеет приоритет над заданием скорости привода. См. раздел <i>Фиксированные скорости</i> на стр. 60. Примечание. Если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ, используются только скорости 1...5 и 15.																
12.01	ВЫБОР ФИКС СКОР	Активизация постоянной скорости или выбор сигнала активизации.																
	НЕ ВЫБРАН	Постоянные скорости не используются.	1															
	ЦВХ1 (СКОР1)	Для выбора скорости, заданной параметром 12.02, используется цифровой вход ЦВХ 1. 1 = активно, 0 = не активно.	2															
	ЦВХ2 (СКОР2)	Для выбора скорости, заданной параметром 12.03, используется цифровой вход ЦВХ 2. 1 = активно, 0 = не активно.	3															
	ЦВХ3 (СКОР3)	Для выбора скорости, заданной параметром 12.04, используется цифровой вход ЦВХ 3. 1 = активно, 0 = не активно.	4															
	ЦВХ4 (СКОР4)	Для выбора скорости, заданной параметром 12.05, используется цифровой вход ЦВХ 4. 1 = активно, 0 = не активно.	5															
	ЦВХ5 (СКОР5)	Для выбора скорости, заданной параметром 12.06, используется цифровой вход ЦВХ 5. 1 = активно, 0 = не активно.	6															
	ЦВХ6 (СКОР6)	Для выбора скорости, заданной параметром 12.07, используется цифровой вход ЦВХ 6. 1 = активно, 0 = не активно.	7															
	ЦВХ 1,2	Выбор постоянной скорости с помощью цифровых входов 1 и 2. <table border="1" data-bbox="443 1682 1211 1861"> <thead> <tr> <th>ЦВХ</th> <th>ЦВХ</th> <th>Выбранная постоянная скорость</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Постоянные скорости не используются</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Скорость определяется параметром 12.02</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром 12.03</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром 12.04</td> </tr> </tbody> </table>	ЦВХ	ЦВХ	Выбранная постоянная скорость	0	0	Постоянные скорости не используются	1	0	Скорость определяется параметром 12.02	0	1	Скорость определяется параметром 12.03	1	1	Скорость определяется параметром 12.04	8
ЦВХ	ЦВХ	Выбранная постоянная скорость																
0	0	Постоянные скорости не используются																
1	0	Скорость определяется параметром 12.02																
0	1	Скорость определяется параметром 12.03																
1	1	Скорость определяется параметром 12.04																
	ЦВХ 3,4	См. значение ЦВХ 1,2.	9															
	ЦВХ 5,6	См. значение ЦВХ 1,2.	10															

№	Название/значения	Описание	FbEq																																																																																					
	ЦВХ 1,2,3	Выбор постоянной скорости с помощью цифровых входов 1, 2 и 3. <table border="1"> <thead> <tr> <th>ЦВХ</th> <th>ЦВХ</th> <th>ЦВХ</th> <th>Выбранная постоянная скорость</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Постоянные скорости не используются</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Скорость определяется параметром 12.02</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Скорость определяется параметром 12.03</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Скорость определяется параметром 12.04</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром 12.05</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром 12.06</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром 12.07</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром 12.08</td> </tr> </tbody> </table>	ЦВХ	ЦВХ	ЦВХ	Выбранная постоянная скорость	0	0	0	Постоянные скорости не используются	1	0	0	Скорость определяется параметром 12.02	0	1	0	Скорость определяется параметром 12.03	1	1	0	Скорость определяется параметром 12.04	0	0	1	Скорость определяется параметром 12.05	1	0	1	Скорость определяется параметром 12.06	0	1	1	Скорость определяется параметром 12.07	1	1	1	Скорость определяется параметром 12.08	11																																																	
ЦВХ	ЦВХ	ЦВХ	Выбранная постоянная скорость																																																																																					
0	0	0	Постоянные скорости не используются																																																																																					
1	0	0	Скорость определяется параметром 12.02																																																																																					
0	1	0	Скорость определяется параметром 12.03																																																																																					
1	1	0	Скорость определяется параметром 12.04																																																																																					
0	0	1	Скорость определяется параметром 12.05																																																																																					
1	0	1	Скорость определяется параметром 12.06																																																																																					
0	1	1	Скорость определяется параметром 12.07																																																																																					
1	1	1	Скорость определяется параметром 12.08																																																																																					
	ЦВХ 3,4,5	См. значение ЦВХ 1,2,3.	12																																																																																					
	ЦВХ 4,5,6	См. значение ЦВХ 1,2,3.	13																																																																																					
	ЦВХ 3,4,5,6	Выбор постоянной скорости с помощью цифровых входов 3, 4, 5 и 6. <table border="1"> <thead> <tr> <th>ЦВХ</th> <th>ЦВХ</th> <th>ЦВХ</th> <th>ЦВХ</th> <th>Выбранная постоянная скорость</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Постоянные скорости не используются</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>Скорость определяется параметром</td> </tr> </tbody> </table>	ЦВХ	ЦВХ	ЦВХ	ЦВХ	Выбранная постоянная скорость	0	0	0	0	Постоянные скорости не используются	1	0	0	0	Скорость определяется параметром	0	1	0	0	Скорость определяется параметром	1	1	0	0	Скорость определяется параметром	0	0	1	0	Скорость определяется параметром	1	0	1	0	Скорость определяется параметром	0	1	1	0	Скорость определяется параметром	1	1	1	0	Скорость определяется параметром	0	0	0	1	Скорость определяется параметром	1	0	0	1	Скорость определяется параметром	0	1	0	1	Скорость определяется параметром	1	1	0	1	Скорость определяется параметром	0	0	1	1	Скорость определяется параметром	1	0	1	1	Скорость определяется параметром	0	1	1	1	Скорость определяется параметром	1	1	1	1	Скорость определяется параметром	14
ЦВХ	ЦВХ	ЦВХ	ЦВХ	Выбранная постоянная скорость																																																																																				
0	0	0	0	Постоянные скорости не используются																																																																																				
1	0	0	0	Скорость определяется параметром																																																																																				
0	1	0	0	Скорость определяется параметром																																																																																				
1	1	0	0	Скорость определяется параметром																																																																																				
0	0	1	0	Скорость определяется параметром																																																																																				
1	0	1	0	Скорость определяется параметром																																																																																				
0	1	1	0	Скорость определяется параметром																																																																																				
1	1	1	0	Скорость определяется параметром																																																																																				
0	0	0	1	Скорость определяется параметром																																																																																				
1	0	0	1	Скорость определяется параметром																																																																																				
0	1	0	1	Скорость определяется параметром																																																																																				
1	1	0	1	Скорость определяется параметром																																																																																				
0	0	1	1	Скорость определяется параметром																																																																																				
1	0	1	1	Скорость определяется параметром																																																																																				
0	1	1	1	Скорость определяется параметром																																																																																				
1	1	1	1	Скорость определяется параметром																																																																																				
	ЦВХ7 (СКОР1)	Скорость, заданная параметром 12.02 , активизируется через цифровой вход ЦВХ 7. 1 = активно, 0 = не активно.	15																																																																																					
	ЦВХ8 (СКОР2)	Скорость, заданная параметром 12.03 , активизируется через цифровой вход ЦВХ 8. 1 = активно, 0 = не активно.	16																																																																																					
	ЦВХ9 (СКОР3)	Скорость, заданная параметром 12.04 , активизируется через цифровой вход ЦВХ 9. 1 = активно, 0 = не активно.	17																																																																																					
	ЦВХ10(СКОР4)	Скорость, заданная параметром 12.05 , активизируется через цифровой вход ЦВХ 10. 1 = активно, 0 = не активно.	18																																																																																					

№	Название/значения	Описание	FbEq
	ЦВХ11(СКОР5)	Скорость, заданная параметром 12.06, активизируется через цифровой вход ЦВХ 11. 1 = активно, 0 = не активно.	19
	ЦВХ12(СКОР6)	Скорость, заданная параметром 12.07, активизируется через цифровой вход ЦВХ 12. 1 = активно, 0 = не активно.	20
	ЦВХ 7,8	См. значение ЦВХ 1,2.	21
	ЦВХ 9,10	См. значение ЦВХ 1,2.	22
	ЦВХ 11,12	См. значение ЦВХ 1,2.	23
12.02	ФИКСИР СКОРОСТЬ 1	Определяет скорость 1 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения).	
	0 – 18000 об./мин	Диапазон значений параметра.	0 – 18000
12.03	ФИКСИР СКОРОСТЬ 2	Определяет скорость 2 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения).	
	0 – 18000 об/мин	Диапазон значений параметра.	0 – 18000
12.04	ФИКСИР СКОРОСТЬ 3	Определяет скорость 3 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения).	
	0 – 18000 об/мин	Диапазон значений параметра.	0 – 18000
12.05	ФИКСИР СКОРОСТЬ 4	Определяет скорость 4 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения).	
	0 – 18000 об/мин	Диапазон значений параметра.	0 – 18000
12.06	ФИКСИР СКОРОСТЬ 5	Определяет скорость 5 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения).	
	0 – 18000 об/мин	Диапазон значений параметра.	0 – 18000
12.07	ФИКСИР СКОРОСТЬ 6	Определяет скорость 6 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения).	
	0 – 18000 об/мин	Диапазон значений параметра.	0 – 18000
12.08	ФИКСИР СКОРОСТЬ 7	Определяет скорость 7 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения).	
	0 – 18000 об/мин	Диапазон значений параметра.	0 – 18000
12.09	ФИКСИР СКОРОСТЬ 8	Определяет скорость 8 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения).	
	0 – 18000 об/мин	Диапазон значений параметра.	0 – 18000
12.10	ФИКСИР СКОРОСТЬ 9	Определяет скорость 9 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения).	
	0 – 18000 об/мин	Диапазон значений параметра.	0 – 18000
12.11	ФИКСИР СКОРОСТЬ 10	Определяет скорость 10 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения).	
	0 – 18000 об/мин	Диапазон значений параметра.	0 – 18000
12.12	ФИКСИР СКОРОСТЬ 11	Определяет скорость 11 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения).	
	0 – 18000 об/мин	Диапазон значений параметра.	0 – 18000
12.13	ФИКСИР СКОРОСТЬ 12	Определяет скорость 12 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения). Примечание. При использовании функции толчковой подачи параметр определяет скорость подачи 1 (с учетом знака). см. главу Управление по шине fieldbus .	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	-18000 – 18000 об./мин	Диапазон значений параметра.	-18000 – 18000
12.14	ФИКСИР СКОРОСТЬ 13	Определяет скорость 13 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения). Примечание. При использовании функции толчковой подачи параметр определяет скорость подачи 2 (с учетом знака). см. главу <i>Управление по шине fieldbus</i> .	
	-18000 – 18000 об./мин	Диапазон значений параметра.	-18000 – 18000
12.15	ФИКСИР СКОРОСТЬ 14	Определяет скорость 14 (абсолютное значение, не содержит информации о направлении вращения). Примечание. При использовании шаговой функции параметр определяет шаговую скорость (без учета знака). См. раздел <i>Шаговый режим</i> на стр. 83.	
	0 – 18000 об/мин	Диапазон значений параметра.	0 – 18000
12.16	ФИКСИР СКОРОСТЬ 15	Определяет постоянную скорость 15 или скорость отказа. Программа учитывает знак при использовании значения параметра в качестве скорости отказа (параметры 30.01 и 30.02).	
	-18000 – 18000 об./мин	Диапазон значений параметра.	-18000 – 18000
13 АНАЛОГОВЫЕ ВХОДЫ		Обработка сигналов с аналоговых входов. См. раздел <i>Программируемые аналоговые входы</i> на стр. 50.	
13.01	MIN AVX 1	Определяет минимальное значение для аналогового входа 1, соответствует минимальному пределу задания. Пример. Если в качестве источника внешнего сигнала задания 1 выбран аналоговый вход AVX 1, это значение соответствует значению параметра 11.04.	
	0 В	Нулевое напряжение. Примечание. В этом случае программа не может обнаружить отсутствие сигнала на аналоговом входе.	1
	2 В	Два вольта.	2
	НАСТР ЗНАЧ	Значение измеряется функцией настройки. См. значение <i>НАСТРОЙКА</i> .	3
	НАСТРОЙКА	Запуск функции измерения значения. Процедура: - Подайте на вход минимальное значение сигнала. - Установите для параметра значение НАСТРОЙКА. Примечание. Допустимый диапазон настройки составляет 0 – 10 В.	4
13.02	MAX AVX 1	Определяет максимальное значение для аналогового входа 1. При использовании в качестве сигнала задания: соответствует максимальному пределу задания. Пример. Если в качестве источника внешнего сигнала задания 1 выбран аналоговый вход AVX 1, это значение соответствует значению параметра 11.05.	
	10 В	Десять вольт (постоянное напряжение).	1
	НАСТР ЗНАЧ	Значение измеряется функцией настройки. См. значение <i>НАСТРОЙКА</i> .	2
	НАСТРОЙКА	Запуск функции измерения значения. Процедура: - Подайте на вход максимальное значение сигнала. - Установите для параметра значение НАСТРОЙКА. Примечание. Допустимый диапазон настройки составляет 0 – 10 В.	3

№	Название/значения	Описание	FbEq
13.03	МАСШТАБ АВХ 1	<p>Масштабирование сигнала с аналогового входа 1.</p> <p>Пример. Вычисление величины задания скорости ЗАДАНИЕ 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> - источник сигнала ЗАДАНИЕ 1 (параметр 11.03) = АВХ1 + АВХ3 - максимальное значение сигнала ЗАДАНИЕ 1 (параметр 11.05) = 1500 об./мин - текущее значение сигнала на аналоговом входе 1 = 4 В (40 % от максимального значения) - текущее значение сигнала на аналоговом входе 3 = 12 мА (60 % от максимального значения) - масштаб для аналогового входа 1 = 100 %, для аналогового входа 3 = 10 % 	
	0 – 1000 %	Диапазон значений масштаба	0 – 32767
13.04	ФИЛЬТР АВХ 1	<p>Постоянная времени фильтра для аналогового входа 1</p> <p>Примечание. Сигнал также фильтруется схемой входного интерфейса (постоянная времени 10 мс, изменение этого значения с помощью параметров не предусмотрено).</p>	
	0,00 – 10,00 с	Постоянная времени фильтра	0 – 1000
13.05	ИНВЕРТ АВХ 1	Включение/отключение инвертирования сигнала с аналогового входа 1.	
	НЕТ	Без инвертирования	0
	ДА	С инвертированием. Максимальное значение сигнала на аналоговом входе соответствует минимальному заданию и наоборот.	65535
13.06	MIN АВХ 2	См. параметр 13.01.	
	0 мА	См. параметр 13.01.	1
	4 мА	См. параметр 13.01.	2
	НАСТР ЗНАЧ	См. параметр 13.01.	3
	НАСТРОЙКА	См. параметр 13.01.	4
13.07	MAX АВХ 2	См. параметр 13.02.	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	20 мА	См. параметр 13.02.	1
	НАСТР ЗНАЧ	См. параметр 13.02.	2
	НАСТРОЙКА	См. параметр 13.02.	3
13.08	МАСШТАБ АВХ 2	См. параметр 13.03.	
	0 – 1000 %	См. параметр 13.03.	0 – 32767
13.09	ФИЛЬТР АВХ 2	См. параметр 13.04.	
	0,00 – 10,00 с	См. параметр 13.04.	0 – 1000
13.10	ИНВЕРТ АВХ 2	См. параметр 13.05.	
	НЕТ	См. параметр 13.05.	0
	ДА	См. параметр 13.05.	65535
13.11	MIN АВХ 3	См. параметр 13.01.	
	0 мА	См. параметр 13.01.	1
	4 мА	См. параметр 13.01.	2
	НАСТР ЗНАЧ	См. параметр 13.01.	3
	НАСТРОЙКА	См. параметр 13.01.	4
13.12	MAX АВХ 3	См. параметр 13.02.	
	20 мА	См. параметр 13.02.	1
	НАСТР ЗНАЧ	См. параметр 13.02.	2
	НАСТРОЙКА	См. параметр 13.02.	3
13.13	МАСШТАБ АВХ 3	См. параметр 13.03.	
	0 – 1000 %	См. параметр 13.03.	0 – 32767
13.14	ФИЛЬТР АВХ 3	См. параметр 13.04.	
	0,00 – 10,00 с	См. параметр 13.04.	0 – 1000
13.15	ИНВЕРТ АВХ 3	См. параметр 13.05.	
	НЕТ	См. параметр 13.05.	0
	ДА	См. параметр 13.05.	65535
13.16	MIN АВХ 5	См. параметр 13.01. Примечание. Если используется модуль RAIO-01 с входным сигналом напряжения, то 20 мА соответствует 10 В.	
	0 мА	См. параметр 13.01.	1
	4 мА	См. параметр 13.01.	2
	НАСТР ЗНАЧ	См. параметр 13.01.	3
	НАСТРОЙКА	См. параметр 13.01.	4
13.17	MAX АВХ 5	См. параметр 13.02. Примечание. Если используется модуль RAIO-01 с входным сигналом напряжения, то 20 мА соответствует 10 В.	
	20 мА	См. параметр 13.02.	1
	НАСТР ЗНАЧ	См. параметр 13.02.	2
	НАСТРОЙКА	См. раздел 13.02.	3
13.18	МАСШТАБ АВХ 5	См. раздел 13.03.	
	0 – 1000 %	См. раздел 13.03.	0 – 32767

№	Название/значения	Описание	FbEq
13.19	ФИЛЬТР АВХ 5	См. раздел 13.04.	
	0,00 – 10,00 с	См. раздел 13.04.	0 – 1000
13.20	ИНВЕРТ АВХ5	См. раздел 13.05.	
	НЕТ	См. раздел 13.05.	0
	ДА	См. раздел 13.05.	65535
13.21	MIN АВХ 6	См. параметр 13.01. Примечание. Если используется модуль RAIO-01 с входным сигналом напряжения, то 20 мА соответствует 10 В.	
	0 мА	См. параметр 13.01.	1
	4 мА	См. параметр 13.01.	2
	НАСТР ЗНАЧ	См. параметр 13.01.	3
	НАСТРОЙКА	См. параметр 13.01.	4
13.22	MAX АВХ 6	См. раздел 13.02. Примечание. Если используется модуль RAIO-01 с входным сигналом напряжения, то 20 мА соответствует 10 В.	
	20 мА	См. раздел 13.02.	1
	НАСТР ЗНАЧ	См. раздел 13.02.	2
	НАСТРОЙКА	См. раздел 13.02.	3
13.23	МАСШТАБ АВХ 6	См. раздел 13.03.	
	0 – 1000 %	См. раздел 13.03.	0 – 32767
13.24	ФИЛЬТР АВХ 6	См. раздел 13.04.	
	0,00 – 10,00 с	См. раздел 13.04.	0 – 1000
13.25	ИНВЕРТ АВХ 6	См. раздел 13.05.	
	НЕТ	См. раздел 13.05.	0
	ДА	См. раздел 13.05.	65535
14 РЕЛЕЙНЫЕ ВЫХОДЫ		Информация о состоянии, которая выводится на релейные выходы, а также задержки срабатывания реле. См. раздел <i>Программируемые релейные выходы</i> на стр. 53.	
14.01	РЕЛЕЙНЫЙ ВЫХ 1	Выбор состояния привода, которое выводится на релейный выход 1. Реле срабатывает, когда состояние привода совпадает со значением этого параметра.	
	НЕ ИСПОЛЬЗ	Не используется.	1
	ГОТОВ	Привод готов к работе: (сигнал РАЗРЕШЕНИЕ ПУСКА активен, отказы отсутствуют).	2
	РАБОТАЕТ	Привод работает (сигналы ПУСК и РАЗРЕШЕНИЕ ПУСКА активны, отказы отсутствуют).	3
	АВАРИЯ	Отказ	4
	АВАРИЯ (-1)	Инвертированный сигнал отказа. При срабатывании защиты реле обесточивается.	5
	АВАРИЯ (АПВ)	Отказ. Автоматический сброс по истечении установленной задержки. См. группу параметров 31 АВТ ПОВТОР ВКЛЮЧ.	6
	ПРЕД ОПРОКИД	Предупреждение функции защиты от блокировки двигателя. См. параметр 30.10.	7
	ОПРОКИД	Отказ, инициированный функцией защиты от блокировки двигателя. См. параметр 30.10.	8

№	Название/значения	Описание	FbEq
	ПРЕД ТЕМП АД	Предупреждение функции контроля температуры двигателя. См. параметр 30.04 .	9
	АВАР ТЕМП АД	Отказ, инициированный функцией контроля температуры двигателя. См. параметр 30.04 .	10
	ПРЕД ТЕМП ПЧ	Предупреждение функции контроля температуры привода. Порог предупреждения зависит от типа используемого инвертора.	11
	АВАР ТЕМП ПЧ	Отказ, инициированный функцией контроля температуры привода. Порог срабатывания защиты равен 100 %.	12
	АВАРИЯ/ПРЕД	Активно предупреждение или состояние отказа.	13
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	Активно предупреждение.	14
	РЕВЕРС	Двигатель вращается в обратном направлении.	15
	ВНЕШ УПР	Привод работает в режиме внешнего управления.	16
	ВЫБОР ЗАД 2	Используется внешний сигнал задания 2 (ЗАДАНИЕ 2).	17
	ФИКСИР СКОР	Привод работает в режиме постоянной скорости. См. группу параметров 12 ФИКСИР. СКОРОСТИ .	18
	ПОВЫШЕННОЕ U=	Напряжение в звене постоянного тока превышает допустимый предел.	19
	ПОНИЖЕННОЕ U=	Напряжение в звене постоянного тока ниже допустимого предела.	20
	СКОРОСТЬ 1 LIM	Скорость вращения двигателя равна контрольному пределу 1. См. параметры 32.01 и 32.02 .	21
	ПРЕДЕЛ СКОР 2	Скорость вращения двигателя равна контрольному пределу 2. См. параметры 32.03 и 32.04 .	22
	ПРЕДЕЛ ТОКА	Ток двигателя равен контрольному пределу. См. параметры 32.05 и 32.06 .	23
	ПРЕДЕЛ ЗАД 1	Величина задания 1 (ЗАДАНИЕ 1) равно контрольному пределу. См. параметры 32.11 и 32.12 .	24
	ПРЕДЕЛ ЗАД 2	Величина задания 2 (ЗАДАНИЕ 2) равно контрольному пределу. См. параметры 32.13 и 32.14 .	25
	ПРЕД МОМЕНТ 1	Крутящий момент двигателя равен контрольному пределу 1. См. параметры 32.07 и 32.08 .	26
	ПРЕД МОМЕНТ2	Крутящий момент двигателя равен контрольному пределу 2. См. параметры 32.09 и 32.10 .	27
	ПУСК ПЧ	В приводе получена команда пуска.	28
	НЕТ ЗАДАНИЯ	Отсутствует задание.	29
	НА РЕЖИМЕ	Текущее значение достигло величины сигнала задания. В режиме управления скоростью величина ошибки по скорости меньше или равна 10 % от номинальной скорости двигателя.	30
	ПРЕД Т ПАР 1	Значение переменной ПИД-управления технологическим процессом (ТП1) равно контрольному пределу. См. параметры 32.15 и 32.16 .	31
	ПРЕД Т ПАР 2	Значение переменной ПИД-управления технологическим процессом (ТП2) равно контрольному пределу. См. параметры 32.17 и 32.18 .	32
	СВ ПО ШИНЕ(13)	Реле управляется сигналом задания ЗАДАНИЕ 3, принятым через интерфейс Fieldbus. См. главу Управление по шине fieldbus .	33
	ПАР 14.16	Источник, заданный параметром 14.16 .	34
	КОНТРОЛЬ ТОРМ	Включение/отключение механического тормоза. См. группу параметров 42 КОНТРОЛЬ ТОРМ и раздел Управление механическим тормозом на стр. 79 .	35
	КЗ ТОРМ ТРЗ	Отказ тормозного прерывателя. См. главу Поиск и устранение неисправностей .	36

№	Название/значения	Описание	FbEq
14.02	РЕЛЕЙНЫЙ ВЫХ 2	Выбор состояния привода, которое выводится на релейный выход 2. Реле срабатывает, когда состояние привода совпадает со значением этого параметра.	
	НЕ ИСПОЛЬЗ	См. параметр 14.01.	1
	ГОТОВ	См. параметр 14.01.	2
	РАБОТАЕТ	См. параметр 14.01.	3
	АВАРИЯ	См. параметр 14.01.	4
	АВАРИЯ (-1)	См. параметр 14.01.	5
	АВАРИЯ (АПВ)	См. параметр 14.01.	6
	ПРЕД ОПРОКИД	См. параметр 14.01.	7
	ОПРОКИД	См. параметр 14.01.	8
	ПРЕД ТЕМП АД	См. параметр 14.01.	9
	АВАР ТЕМП АД	См. параметр 14.01.	10
	ПРЕД ТЕМП ПЧ	См. параметр 14.01.	11
	АВАР ТЕМП ПЧ	См. параметр 14.01.	12
	АВАРИЯ/ПРЕД	См. параметр 14.01.	13
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	См. параметр 14.01.	14
	РЕВЕРС	См. параметр 14.01.	15
	ВНЕШ УПР	См. параметр 14.01.	16
	ВЫБОР ЗАД 2	См. параметр 14.01.	17
	ФИКСИР СКОР	См. параметр 14.01.	18
	ПОВЫШЕННОЕ U=	См. параметр 14.01.	19
	ПОНИЖЕННОЕ U=	См. параметр 14.01.	20
	ПРЕДЕЛ СКОР 1	См. параметр 14.01.	21
	ПРЕДЕЛ СКОР 2	См. параметр 14.01.	22
	ПРЕДЕЛ ТОКА	См. параметр 14.01.	23
	ПРЕДЕЛ ЗАД 1	См. параметр 14.01.	24
	ПРЕДЕЛ ЗАД 2	См. параметр 14.01.	25
	ПРЕД МОМЕНТ1	См. параметр 14.01.	26
	ПРЕД МОМЕНТ2	См. параметр 14.01.	27
	ПУСК ПЧ	См. параметр 14.01.	28
	НЕТ ЗАДАНИЯ	См. параметр 14.01.	29
	НА РЕЖИМЕ	См. параметр 14.01.	30
	ПРЕД Т ПАР 1	См. параметр 14.01.	31
	ПРЕД Т ПАР 2	См. параметр 14.01.	32
	СВ ПО ШИНЕ14	См. параметр 14.01.	33
	ПАР 14.17	Источник, заданный параметром 14.17.	34
	КОНТРОЛЬ ТОРМ	См. параметр 14.01.	35
	КЗ ТОРМ ТРЗ	См. параметр 14.01.	36
14.03	РЕЛЕЙНЫЙ ВЫХ 3	Выбор состояния привода, которое выводится на релейный выход 3. Реле срабатывает, когда состояние привода совпадает со значением этого параметра.	
	НЕ ИСПОЛЬЗ	См. параметр 14.01.	1

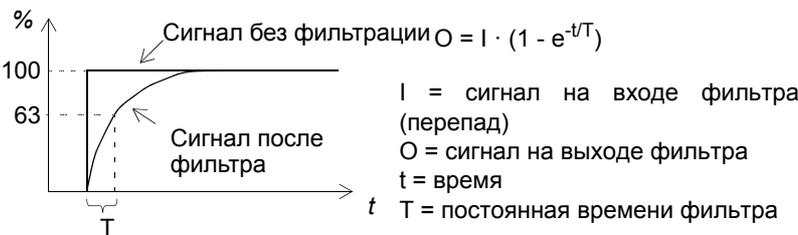
№	Название/значения	Описание	FbEq
	ГОТОВ	См. параметр 14.01.	2
	РАБОТАЕТ	См. параметр 14.01.	3
	АВАРИЯ	См. параметр 14.01.	4
	АВАРИЯ (-1)	См. параметр 14.01.	5
	АВАРИЯ (АПВ)	См. параметр 14.01.	6
	ПРЕД ОПРОКИД	См. параметр 14.01.	7
	ОПРОКИД	См. параметр 14.01.	8
	ПРЕД ТЕМП АД	См. параметр 14.01.	9
	АВАР ТЕМП АД	См. параметр 14.01.	10
	ПРЕД ТЕМП ПЧ	См. параметр 14.01.	11
	АВАР ТЕМП ПЧ	См. параметр 14.01.	12
	АВАРИЯ/ПРЕД	См. параметр 14.01.	13
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	См. параметр 14.01.	14
	РЕВЕРС	См. параметр 14.01.	15
	ВНЕШ УПР	См. параметр 14.01.	16
	ВЫБОР ЗАД 2	См. параметр 14.01.	17
	ФИКСИР СКОР	См. параметр 14.01.	18
	ПОВЫШЕННОЕ U=	См. параметр 14.01.	19
	ПОНИЖЕННОЕ U=	См. параметр 14.01.	20
	ПРЕДЕЛ СКОР 1	См. параметр 14.01.	21
	ПРЕДЕЛ СКОР 2	См. параметр 14.01.	22
	ПРЕДЕЛ ТОКА	См. параметр 14.01.	23
	ПРЕДЕЛ ЗАД 1	См. параметр 14.01.	24
	ПРЕДЕЛ ЗАД 2	См. параметр 14.01.	25
	ПРЕД МОМЕНТ1	См. параметр 14.01.	26
	ПРЕД МОМЕНТ2	См. параметр 14.01.	27
	ПУСК ПЧ	См. параметр 14.01.	28
	НЕТ ЗАДАНИЯ	См. параметр 14.01.	29
	НА РЕЖИМЕ	См. параметр 14.01.	30
	ПРЕД Т ПАР 1	Двигатель намагничен и готов работать с номинальным крутящим моментом (достигнуто номинальное намагничивание двигателя).	31
	МАКРО ПОЛЬЗ 2	Используется макрос пользователя 2.	32
	СВ ПО ШИНЕ15	См. параметр 14.01.	33
	ПАР 14.18	Источник, заданный параметром 14.18.	34
	УПР ПРЕРЫВ	См. параметр 14.01.	35
	КЗ В ПРЕРЫВ	См. параметр 14.01.	36
14.04	ЗАДЕРЖКА ВКЛ R01	Задержка срабатывания реле (релейный выход 1).	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	0,0 – 3600,0 с	<p>Диапазон значений параметра. Рисунок иллюстрирует использование задержки срабатывания (ВКЛ) и отпускания (ОТКЛ) реле 1.</p> <p>Состояние привода</p> <p>Состояние релейного выхода 1</p> <p>время</p> <p>$t_{\text{Вкл}}$ $t_{\text{Откл}}$ $t_{\text{Вкл}}$ $t_{\text{Откл}}$</p> <p>$t_{\text{Вкл.}}$ 14.04</p> <p>$t_{\text{Откл.}}$ 14.05</p>	0 – 36000
14.05	ЗАДЕРЖКА ВЫКЛ R01	Задержка отпускания реле (релейный выход 1).	
	0,0 – 3600,0 с	См. параметр 14.04.	0 – 36000
14.06	ЗАДЕРЖКА ВКЛ R02	Задержка срабатывания реле (релейный выход 2).	
	0,0 – 3600,0 с	См. параметр 14.04.	0 – 36000
14.07	ЗАДЕРЖКА ВЫКЛ R02	Задержка отпускания реле (релейный выход 2).	
	0,0 – 3600,0 с	См. параметр 14.04.	0 – 36000
14.08	ЗАДЕРЖКА ВКЛ R03	Задержка срабатывания реле (релейный выход 3).	
	0,0 – 3600,0 с	См. параметр 14.04.	0 – 36000
14.09	ЗАДЕРЖКА ВЫКЛ R03	Задержка отпускания реле (релейный выход 3).	
	0,0 – 3600,0 с	См. параметр 14.04.	0 – 36000
14.10	ЦВХВЫХ МОД1 РВЫХ1	Выбор состояния привода, которое выводится на релейный выход РВЫХ1 модуля расширения цифровых входов/выходов 1 (см. параметр 98.03).	
	ГОТОВ	См. параметр 14.01.	1
	РАБОТАЕТ	См. параметр 14.01.	2
	АВАРИЯ	См. параметр 14.01.	3
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	См. параметр 14.01.	4
	ВЫБОР ЗАД 2	См. параметр 14.01.	5
	НА РЕЖИМЕ	См. параметр 14.01.	6
	ПАР 14.19	Источник, заданный параметром 14.19.	7
14.11	ЦВХВЫХ МОД1 РВЫХ2	Выбор состояния привода, которое выводится на релейный выход РВЫХ2 модуля расширения цифровых входов/выходов 1 (см. параметр 98.03).	
	ГОТОВ	См. параметр 14.01.	1
	РАБОТАЕТ	См. параметр 14.01.	2
	АВАРИЯ	См. параметр 14.01.	3
	ПРЕДУПРЕЖДЕН	См. параметр 14.01.	4
	ВЫБОР ЗАД 2	См. параметр 14.01.	5
	НА РЕЖИМЕ	См. параметр 14.01.	6
	ПАР 14.20	Источник, заданный параметром 14.20.	7

№	Название/значения	Описание	FbEq
14.12	ЦВХВЫХ МОД2 РВЫХ1	Выбор состояния привода, которое выводится на релейный выход РВЫХ1 модуля расширения цифровых входов/выходов 2 (см. параметр 98.04).	
	ГОТОВ	См. параметр 14.01.	1
	РАБОТАЕТ	См. параметр 14.01.	2
	АВАРИЯ	См. параметр 14.01.	3
	ПРЕДУПРЕЖДЕН	См. параметр 14.01.	4
	ВЫБОР ЗАД 2	См. параметр 14.01.	5
	НА РЕЖИМЕ	См. параметр 14.01.	6
	ПАР 14.21	Источник, заданный параметром 14.21.	7
14.13	ЦВХВЫХ МОД2 РВЫХ2	Выбор состояния привода, которое выводится на релейный выход РВЫХ2 модуля расширения цифровых входов/выходов 2 (см. параметр 98.04).	
	ГОТОВ	См. параметр 14.01.	1
	РАБОТАЕТ	См. параметр 14.01.	2
	АВАРИЯ	См. параметр 14.01.	3
	ПРЕДУПРЕЖДЕН	См. параметр 14.01.	4
	ВЫБОР ЗАД 2	См. параметр 14.01.	5
	НА РЕЖИМЕ	См. параметр 14.01.	6
	ПАР 14.22	Источник, заданный параметром 14.22.	7
14.14	ЦВХВЫХ МОД3 РВЫХ1	Выбор состояния привода, которое выводится на релейный выход РВЫХ1 модуля расширения цифровых входов/выходов 3 (см. параметр 98.05).	
	ГОТОВ	См. параметр 14.01.	1
	РАБОТАЕТ	См. параметр 14.01.	2
	АВАРИЯ	См. параметр 14.01.	3
	ПРЕДУПРЕЖДЕН	См. параметр 14.01.	4
	ВЫБОР ЗАД 2	См. параметр 14.01.	5
	НА РЕЖИМЕ	См. параметр 14.01.	6
	ПАР 14.23	Источник, заданный параметром 14.23.	7
14.15	ЦВХВЫХ МОД3 РВЫХ2	Выбор состояния привода, которое выводится на релейный выход РВЫХ2 модуля расширения цифровых входов/выходов 3 (см. параметр 98.05).	
	ГОТОВ	См. параметр 14.01.	1
	РАБОТАЕТ	См. параметр 14.01.	2
	АВАРИЯ	См. параметр 14.01.	3
	ПРЕДУПРЕЖДЕН	См. параметр 14.01.	4
	ВЫБОР ЗАД 2	См. параметр 14.01.	5
	НА РЕЖИМЕ	См. параметр 14.01.	6
	ПАР 14.24	Источник, заданный параметром 14.24.	7
14.16	ИСТ КОНСТ ПАР 1	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 14.16 для параметра 14.01.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	-
14.17	ИСТ КОНСТ ПАР 2	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 14.17 для параметра 14.02.	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04.	-
14.18	ИСТ КОНСТ ПАР 3	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 14.18 для параметра 14.03.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04.	-
14.19	ИСТ КОНСТ ПАР 4	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 14.19 для параметра 14.10.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04.	-
14.20	ИСТ КОНСТ ПАР 5	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 14.20 для параметра 14.11.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04.	-
14.21	ИСТ КОНСТ ПАР 6	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 14.21 для параметра 14.12.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04.	-
14.22	ИСТ КОНСТ ПАР 7	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 14.22 для параметра 14.13.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04.	-
14.23	ИСТ КОНСТ ПАР 4	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 14.23 для параметра 14.14.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04.	-
14.24	ИСТ КОНСТ ПАР 9	Источник команд или константа при использовании значения PAR 14.24 для параметра 14.15.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04.	-
15 АНАЛОГ ВЫХОДЫ		Выбор текущих сигналов для вывода на аналоговые выходы. Обработка входных сигналов. См. раздел <i>Программируемые аналоговые выходы</i> на стр. 51.	
15.01	АНАЛОГ ВЫХ 1	Сигнал привода, подключенный к аналоговому выходу 1.	
	НЕ ИСПОЛЬЗ	Не используется.	1
	СКОР ПР	Значение заданной пользователем переменной процесса, вычисленное по скорости двигателя. См. группу параметров 34 РЕГУЛИР ВЕЛИЧИНА для масштабирования и выбора единицы измерения (%; м/с; об./мин). Период обновления значений = 100 мс.	2

№	Название/значения	Описание	FbEq
	СКОРОСТЬ	Скорость двигателя (сигнал 01.02 СКОРОСТЬ). 20 мА = номинальная скорость двигателя. Период обновления значений составляет 24 мс. Это значение фильтруется фильтром с постоянной времени, определяемой параметром 34.04 ВР ФИЛЬТ СКОР АД.	3
	ЧАСТОТА	Частота выходного напряжения привода. 20 мА = номинальная частота двигателя. Период обновления значений = 24 мс.	4
	ТОК	Выходной ток привода. 20 мА = номинальный ток двигателя. Период обновления выходных значений = 24 мс.	5
	МОМЕНТ	Крутящий момент двигателя. 20 мА = номинальная мощность двигателя. Период обновления значений = 24 мс.	6
	МОЩНОСТЬ	Мощность, подаваемая на двигатель. 20 мА = номинальная мощность двигателя. Период обновления выходных значений = 100 мс.	7
	U ЗВ ПОС ТОК	Напряжение на шине постоянного тока. 20 мА = 100 % от предельного значения. Предельное значение равно 540 В. (= 1,35 · 400 В) для напряжения питания 380 – 415 В~ и 675 В= (1,35 · 500 В) для напряжения питания 380 – 500 В~. Период обновления выходных значений = 24 мс.	8
	U ВЫХ ПЧ	Напряжение на двигателе. 20 мА = номинальное напряжение двигателя. Период обновления выходных значений = 100 мс.	9
	ВЫХ БЛОК РЕГ	Сигнал задания, который поступает с выхода приложения. Например, если используется макрос ПИД-управления процессом, это – выходной сигнал ПИД-регулятора. Период обновления выходных значений = 24 мс.	10
	ЗАДАНИЕ	Активный сигнал задания, которое в данный момент обрабатывает привод. 20 мА = 100 % от активного сигнала задания. Период обновления выходных значений = 24 мс.	11
	РАССОГЛАСОВ	Разность между заданием и текущим значением процесса на входе ПИД-регулятора. 0/4 мА = -100 %, 10/12 мА = 0 %, 20 мА = 100 %. Период обновления выходных значений = 24 мс.	12
	ТЕХНОЛ ПАР 1	Значение технологической переменной ТП1, которое используется ПИД-регулятором. 20 мА = значение параметра 40.10. Период обновления выходных значений = 24 мс.	13
	ТЕХНОЛ ПАР 2	Значение технологической переменной ТП2, которое используется ПИД-регулятором. 20 мА = значение параметра 40.12. Период обновления выходных значений = 24 мс.	14
	СВ ШИН С4	Значение соответствует сигналу задания 4 (ЗАДАНИЕ 4), принятому через интерфейс Fieldbus. См. главу Управление по шине fieldbus .	15
	М1 ИСТ ТМ МТ	Аналоговый выход является источником тока в схеме измерения температуры двигателя. В зависимости от типа датчика выходной ток равен 9,1 мА (Pt 100) или 1,6 мА (РТС). Дополнительная информация приведена в описании параметра 35.01 и в разделе Измерение температуры двигателя через стандартные входы/выходы на стр. 75. Примечание. Значения параметров 15.02 – 15.05 не используются.	16
	ПАР 15.11	Источник, заданный параметром 15.11.	17
15.02	ИНВЕРТ АВЫХ 1	Инвертирование сигнала на аналоговом выходе 1. Минимальный уровень сигнала на аналоговом выходе соответствует максимальному уровню сигнала в приводе и наоборот.	
	НЕТ	Без инвертирования	0
	ДА	С инвертированием	65535

№	Название/значения	Описание	FbEq
15.03	MIN АВЫХ 1	Минимальное значение сигнала на аналоговом выходе 1.	
	0 мА	Нулевой ток	1
	4 мА	Четыре миллиампера	2
15.04	ФИЛЬТР АВЫХ 1	Постоянная времени фильтра для аналогового выхода 1.	
	0,00 – 10,00 с	<p>Постоянная времени фильтра</p>  <p>Примечание. При установке минимального значения (0 с) сигнал фильтруется с постоянной времени 10 мс, которая определяется схемой интерфейса. Уменьшить это значение нельзя.</p>	0 – 1000
15.05	МАСШТАБ АВЫХ 1	Масштабирование сигнала на аналоговом выходе 1.	
	10 – 1000 %	<p>Коэффициент масштабирования. При выборе значения 100 % значение сигнала привода соответствует выходному току 20 мА.</p> <p>Пример. Номинальный ток двигателя равен 7,5 А, измеренный максимальный ток при максимальной нагрузке равен 5 А. Ток двигателя от 0 до 5 А должен соответствовать сигнал от 0 до 20 мА на аналоговом выходе 1. Для этого:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Выберите значение ТОК в качестве выходного сигнала для аналогового выхода 1 (параметр 15.01). 2. Установите минимальный сигнал на аналоговом выходе АВЫХ 1 равным 0 мА (параметр 15.03). 3. Установите масштабный коэффициент (k) равным 150 %, что обеспечивает соответствие выходного сигнала 20 мА измеренному максимальному току двигателя. Значение определяется следующим образом: опорное значение выходного сигнала ТОК равно номинальному току двигателя, т. е. 7,5 А (см. параметр 15.01). Чтобы измеренному максимальному току двигателя соответствовал выходной ток 20 мА, перед преобразованием в аналоговый выходной сигнал необходимо выполнить масштабирование по формуле $k \cdot 5 \text{ А} = 7,5 \text{ А} \Rightarrow k = 1,5 = 150 \%$	100 – 10000
15.06	АНАЛОГ ВЫХ 2	См. параметр 15.01.	
	НЕ ИСПОЛЬЗ	См. параметр 15.01.	1
	СКОР ПР	См. параметр 15.01.	2
	СКОРОСТЬ	См. параметр 15.01.	3
	ЧАСТОТА	См. параметр 15.01.	4
	ТОК	См. параметр 15.01.	5
	МОМЕНТ	См. параметр 15.01.	6
	МОЩНОСТЬ	См. параметр 15.01.	7
	U ЗВ ПОС ТОК	См. параметр 15.01.	8
	U ВЫХ ПЧ	См. параметр 15.01.	9
	ВЫХ БЛОК РЕГ	См. параметр 15.01.	10

№	Название/значения	Описание	FbEq
	ЗАДАНИЕ	См. параметр 15.01.	11
	РАССОГЛАСОВ	См. параметр 15.01.	12
	АКТУАЛ 1	См. параметр 15.01.	13
	ТЕХНОЛ ПАР 2	См. параметр 15.01.	14
	СВ ШИН С5	Значение соответствует сигналу задания 5 (ЗАДАНИЕ 5), принятому через интерфейс Fieldbus. См. главу <i>Управление по шине fieldbus</i> .	15
	ПАР 15.12	Источник, заданный параметром 15.12.	16
15.07	ИНВЕРТ АВЫХ 2	См. параметр 15.02.	
	НЕТ	См. параметр 15.02.	0
	ДА	См. параметр 15.02.	65535
15.08	MIN АВЫХ 2	См. параметр 15.03.	
	0 мА	См. параметр 15.03.	1
	4 мА	См. параметр 15.03.	2
15.09	ФИЛЬТР АВЫХ 2	См. параметр 15.04.	
	0,00 – 10,00 с	См. параметр 15.04.	0 – 1000
15.10	МАСШТАБ АВЫХ 2	См. параметр 15.05.	
	10 – 1000 %	См. параметр 15.05.	100 – 10000
15.11	ИСТ КОНСТ ПАР А01	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 15.11 для параметра 15.01.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	1000 = 1 мА
15.12	ИСТ КОНСТ ПАР А02	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 15.12 для параметра 15.06.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	1000 = 1 мА
16 СИС УПР ВХОДЫ		Разрешение пуска, блокировка параметров и т. д.	
16.01	РАЗРЕШЕНИЕ ПУСКА	Включение сигнала разрешения пуска или выбор источника внешнего сигнала разрешения пуска. Если сигнал разрешения пуска выключен, запуск привода невозможен либо привод останавливается (если он работает). Режим остановки определяется параметром 21.07.	
	ДА	Сигнал разрешения пуска активен.	1
	ЦВХ 1	Необходим внешний сигнал на цифровом входе ЦВХ 1 1 = работа разрешена.	2
	ЦВХ 2	См. значение ЦВХ 1.	3
	ЦВХ 3	См. значение ЦВХ 1.	4
	ЦВХ 4	См. значение ЦВХ 1.	5
	ЦВХ 5	См. значение ЦВХ 1.	6
	ЦВХ 6	См. значение ЦВХ 1.	7
	УПР СЛ ШИНЫ	Внешний сигнал подается с помощью управляющего слова fieldbus (бит 3).	8
	ЦВХ 7	См. значение ЦВХ 1.	9
	ЦВХ 8	См. значение ЦВХ 1.	10
	ЦВХ 9	См. значение ЦВХ 1.	11

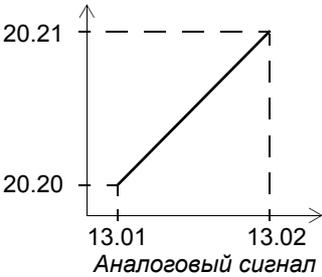
№	Название/значения	Описание	FbEq
	ЦВХ 10	См. значение ЦВХ 1.	12
	ЦВХ 11	См. значение ЦВХ 1.	13
	ЦВХ 12	См. значение ЦВХ 1.	14
	ПАР 16.08	Источник, заданный параметром 16.08.	15
16.02	БЛОКИР ПАРАМ	Выбор состояния функции блокировки параметров. Эта функция позволяет запретить изменение значений параметров привода.	
	ОТКР	Блокировка не активна. Значения параметров можно изменять.	0
	ЗАКР	Блокировка активна. Изменение значений параметров с панели управления невозможно. Для отключения блокировки необходимо ввести правильный код, заданный параметром 16.03.	65535
16.03	ПАРОЛЬ	Установка пароля блокировки параметров (см. параметр 16.02).	
	0 – 30000	Для отключения блокировки служит пароль 358. После отключения блокировки значение автоматически становится равным 0.	0 – 30000
16.04	ВЫБ СБРОСА ЗАЩИТ	Выбор источника сигнала сброса отказа. Этот сигнал восстанавливает работу привода после срабатывания защиты (если устранена причина отказа).	
	НЕ ВЫБРАН	Сброс отказа только с панели управления (клавиша RESET).	1
	ЦВХ 1	Сброс отказа через цифровой вход 1 или с панели управления: - если привод находится в режиме внешнего управления: сброс нарастающим фронтом сброса на ЦВХ 1. - если привод находится в режиме внешнего управления: сброс кнопкой RESET на панели управления.	2
	ЦВХ 2	См. значение ЦВХ 1.	3
	ЦВХ 3	См. значение ЦВХ 1.	4
	ЦВХ 4	См. значение ЦВХ 1.	5
	ЦВХ 5	См. значение ЦВХ 1.	6
	ЦВХ 6	См. значение ЦВХ 1.	7
	УПР СЛ ШИНЫ	Сброс отказа с помощью управляющего слова Fieldbus (бит 7) или клавишей RESET с панели управления. Примечание. Если для параметра 10.01 или 10.02 установлено задание УПР СЛ ШИНЫ, то сброс с помощью управляющего слова Fieldbus (бит 7) разрешается автоматически и независимо от установки параметра 16.04.	8
	ПОСЛЕ "СТОП"	Сброс отказа сигналом остановки, поданным на цифровой вход, или клавишей RESET с панели управления.	9
	ЦВХ 7	См. значение ЦВХ 1.	10
	ЦВХ 8	См. значение ЦВХ 1.	11
	ЦВХ 9	См. значение ЦВХ 1.	12
	ЦВХ 10	См. значение ЦВХ 1.	13
	ЦВХ 11	См. значение ЦВХ 1.	14
	ЦВХ 12	См. значение ЦВХ 1.	15
	ПАР 16.11	Источник, заданный параметром 16.11.	16

№	Название/значения	Описание	FbEq
16.05	ИЗМ ВХВЫХ МКРСА П	<p>Разрешает изменение макроса пользователя через цифровой вход. См. параметр 99.02. Переключение возможно только при остановленном приводе. Во время загрузки макроса пуск привода невозможен.</p> <p>Примечание. После изменения значений параметров или выполнения повторной идентификации двигателя обязательно сохраните макрос пользователя с помощью параметра 99.02). <u>При выключении и повторном включении питания, а также при выборе другого макроса загружаются последние сохраненные значения. Несохранившиеся изменения будут утрачены.</u></p> <p>Примечание. Значение этого параметра не включено в макрос пользователя. Установленное значение сохраняется при переключении макроса пользователя.</p> <p>Примечание. Выбор макроса пользователя 2 может контролироваться с помощью релейного выхода РВЫХ3. Дополнительную информацию можно найти в главе 14.03.</p>	
	НЕ ВЫБРАН	Переключение макроса пользователя с помощью цифрового входа запрещено.	1
	ЦВХ 1	Спадающий фронт на цифровом входе 1: Загрузка в привод макроса пользователя 1. Нарастающий фронт на цифровом входе 1: Загрузка в привод макроса пользователя 2.	2
	ЦВХ 2	См. значение ЦВХ 1.	3
	ЦВХ 3	См. значение ЦВХ 1.	4
	ЦВХ 4	См. значение ЦВХ 1.	5
	ЦВХ 5	См. значение ЦВХ 1.	6
	ЦВХ 6	См. значение ЦВХ 1.	7
	ЦВХ 7	См. значение ЦВХ 1.	8
	ЦВХ 8	См. значение ЦВХ 1.	9
	ЦВХ 9	См. значение ЦВХ 1.	10
	ЦВХ 10	См. значение ЦВХ 1.	11
	ЦВХ 11	См. значение ЦВХ 1.	12
	ЦВХ 12	См. значение ЦВХ 1.	13
16.06	БЛОКИР МЕСТН	<p>Запрет переключения в режим местного управления (клавиша LOC/REM панели управления).</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Убедитесь в том, что остановка привода возможна без использования панели управления!</p>	
	ОТКЛ	Местное управление разрешено.	0
	ВКЛ	Местное управление запрещено.	65535
16.07	СОХР ПАР	<p>Сохранение текущих значений параметров в постоянной памяти.</p> <p>Примечание. Новые значения параметров стандартных макросов, введенные с панели управления, сохраняются автоматически (в отличие от изменений, введенных через интерфейс fieldbus).</p>	
	ЗАВЕРШЕН	Процедура сохранения параметров завершена.	0
	СОХРАНЕН	Выполняется сохранение параметров.	1
16.08	ИСТ КНСТ ЗАП	Источник команд или константа при использовании значения PAR 16.08 для параметра 16.01.	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	-
16.09	ПИТАНИЕ ПЛАТЫ УПР	Выбор источника питания для платы управления. Примечание. Если используется внешний источник питания, а для параметра установлено значение ВНУТРЕННИЙ, при выключении питания срабатывает защита привода.	
	ВНУТР 24В	Внутренний (значение по умолчанию).	1
	ВНЕШН 24В	Внешний. Питание платы управления осуществляется от внешнего источника питания.	2
16.10	ПРОГ ЗАПУСКА	Разрешает работу мастера запуска.	
	ОТКЛ	Мастер запуска выключен.	0
	ВКЛ	Мастер запуска включен.	65535
16.11	ИСТ.СИГНАЛА СБРОС	Определяет источник команд или константу для выбора значения ПАР 16.11 для параметра 16.04.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	-
16.12	RESET COUNTER	Сброс счетчика времени работы охлаждающего вентилятора или счетчика расходуемой энергии.	
	НЕТ	Сброс не выполняется.	0
	ВР РАБОТЫ ВЕНТ	Сбрасывает счетчик времени работы охлаждающего вентилятора привода, указываемое значением 01.44 FAN ON-TIME.	1
	кВтч	Сброс счетчика расходуемой энергии. См. параметр 01.15 СЧЕТЧИК КВТ-ЧАСОВ.	2
20 ПРЕДЕЛЫ		Предельные эксплуатационные значения привода. См. также раздел <i>Настройка регулятора скорости</i> на стр. 61.	
20.01	MIN СКОРОСТЬ	Минимально допустимая скорость. Установка этого параметра невозможна, если 99.04 = СКАЛЯРНОЕ.  Примечание. Данный предел связан со значением номинальной скорости двигателя (параметр 99.08). При изменении параметра 99.08 также изменяется значение предельной скорости, установленное по умолчанию.	
	-18000 / (число пар полюсов) – пар. 20.02 об/мин	Минимально допустимая скорость. Примечание. При положительном значении этого параметра двигатель не может вращаться в обратном направлении.	1 = 1 об./ мин
20.02	MAX СКОРОСТЬ	Максимально допустимая скорость. Установка этого параметра невозможна, если 99.04 = СКАЛЯРНОЕ.  Примечание. Данный предел связан со значением номинальной скорости двигателя (параметр 99.08). При изменении параметра 99.08 также изменяется значение предельной скорости, установленное по умолчанию.	
	пар. 20.01 – 18000 / (число пар полюсов) об./мин	Максимально допустимая скорость.	1 = 1 об./ мин
20.03	MAX ТОК	Максимально допустимый ток двигателя.	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	0,0 – x,x А	Предельное значение тока	0 – 10·x,x
20.04	МАХ МОМЕНТ	Предельное значение 1 для максимального крутящего момента.	
	0,0 – 600,0 %	Предельное значение в процентах от номинального крутящего момента двигателя.	0 – 60000
20.05	РЕГУЛЯТОР U МАХ	Включение/отключение функции контроля перенапряжения на шине постоянного тока. Быстрое торможение механических систем с большим моментом инерции может вызвать повышение напряжения на шине постоянного тока сверх максимально допустимого значения. Во избежание перенапряжения контроллер перенапряжения автоматически ограничивает тормозной момент. Примечание. Если к приводу подсоединены тормозной прерыватель и резистор, для обеспечения нормальной работы прерывателя необходимо отключить контроллер перенапряжения.	
	ОТКЛ	Контроль перенапряжения отключен.	0
	ВКЛ	Контроль перенапряжения включен.	65535
20.06	РЕГУЛЯТОР U MIN	Включение/отключение функции контроля пониженного напряжения на шине постоянного тока. Если напряжение на шине постоянного тока падает из-за нарушений в сети питания, контроллер автоматически уменьшает скорость двигателя для поддержания напряжения выше минимально допустимого значения. При уменьшении скорости двигателя (вплоть до нулевого значения) инерция механической нагрузки обеспечивает рекуперацию энергии, поддерживая напряжение на шине постоянного тока и предотвращая срабатывание схемы защиты. Этот принцип позволяет увеличить выбег при отключении питания в системах с большим моментом инерции, например, центрифугах или вентиляторах.	
	ОТКЛ	Контроль пониженного напряжения отключен.	0
	ВКЛ	Контроль пониженного напряжения включен.	65535
20.07	MIN ЧАСТОТА	Минимально допустимое значение частоты на выходе привода. Установка этого параметра возможна только в том случае, если 99.04 = СКАЛЯРНОЕ.	
	-300,00 – 50 Гц	Минимально допустимая частота. Примечание. При положительном значении этого параметра двигатель не может вращаться в обратном направлении.	-30000 – 5000
20.08	МАХ ЧАСТОТА	Максимально допустимое значение частоты на выходе привода. Установка этого параметра возможна только в том случае, если 99.04 = СКАЛЯРНОЕ.	
	-50 – 300,00 Гц	Максимально допустимая частота.	-5000 – 30000
20.11	ОГР МОЩ МОТОРА	Максимально допустимая мощность, подаваемая от преобразователя на двигатель.	
	0 – 600 %	Максимальная мощность в процентах от номинальной мощности двигателя.	0 – 60000
20.12	МАХ МОЩ НА МОТОР	Максимально допустимая мощность, возвращаемая в преобразователь от двигателя.	
	-600 – 0 %	Максимальная мощность в процентах от номинальной мощности двигателя.	-60000 – 0
20.13	ВЫБ MIN МОМЕНТА	Минимально допустимый крутящий момент. Период обновления = 100 мс.	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	MIN ПРЕДЕЛ1	Значение параметра 20.15.	1
	ЦВХ 1	Цифровой вход 1: 0: Значение параметра 20.15. 1: Значение параметра 20.16.	2
	ЦВХ 2	См. значение ЦВХ 1.	3
	ЦВХ 3	См. значение ЦВХ 1.	4
	ЦВХ 4	См. значение ЦВХ 1.	5
	ЦВХ 5	См. значение ЦВХ 1.	6
	ЦВХ 6	См. значение ЦВХ 1.	7
	ЦВХ 7	См. значение ЦВХ 1.	8
	ЦВХ 8	См. значение ЦВХ 1.	9
	ЦВХ 9	См. значение ЦВХ 1.	10
	ЦВХ 10	См. значение ЦВХ 1.	11
	ЦВХ 11	См. значение ЦВХ 1.	12
	ЦВХ 12	См. значение ЦВХ 1.	13
	АВХ 1	Аналоговый вход 1. Преобразование сигнала в предельное значение момента – см. параметр 20.20.	14
	АВХ 2	См. значение АВХ 1.	15
	АВХ 3	См. значение АВХ 1.	16
	АВХ 5	См. значение АВХ 1.	17
	АВХ 6	См. значение АВХ 1.	18
	ПАР 20.18	Предельное значение, заданное параметром 20.18.	19
	ОТР МАХ МОМ	Инвертированное максимальное значение крутящего момента, заданное параметром 20.14.	20
20.14	ВЫБ МАХ МОМЕНТА	Максимально допустимый крутящий момент. Период обновления = 100 мс.	
	МАХ ПРЕДЕЛ1	Значение параметра 20.04.	1
	ЦВХ 1	Цифровой вход ЦВХ 1. 0: Значение параметра 20.04. 1: Значение параметра 20.17.	2
	ЦВХ 2	См. значение ЦВХ 1.	3
	ЦВХ 3	См. значение ЦВХ 1.	4
	ЦВХ 4	См. значение ЦВХ 1.	5
	ЦВХ 5	См. значение ЦВХ 1.	6
	ЦВХ 6	См. значение ЦВХ 1.	7
	ЦВХ 7	См. значение ЦВХ 1.	8
	ЦВХ 8	См. значение ЦВХ 1.	9
	ЦВХ 9	См. значение ЦВХ 1.	10
	ЦВХ 10	См. значение ЦВХ 1.	11
	ЦВХ 11	См. значение ЦВХ 1.	12
	ЦВХ 12	См. значение ЦВХ 1.	13
	АВХ 1	Аналоговый вход 1. Преобразование сигнала в предельное значение момента – см. параметр 20.20.	14
	АВХ 2	См. значение АВХ 1.	15
	АВХ 3	См. значение АВХ 1.	16
	АВХ 5	См. значение АВХ 1.	17

№	Название/значения	Описание	FbEq								
	ABX 6	См. значение ABX 1.	18								
	ПАР 20.19	Предельное значение, заданное параметром 20.19.	19								
20.15	MIN ОГР МОМ 1	Предельное значение 1 для минимального крутящего момента.									
	-600,0 – 0,0 %	Предельное значение в процентах от номинального крутящего момента двигателя.	-60000 – 0								
20.16	MIN ОГР МОМ 2	Предельное значение 2 для минимального крутящего момента.									
	-600,0 – 0,0 %	Предельное значение в процентах от номинального крутящего момента двигателя.	-60000 – 0								
20.17	MAX ОГР МОМ 2	Предельное значение 2 для максимального крутящего момента.									
	0,0 – 600,0 %	Предельное значение в процентах от номинального крутящего момента двигателя.	0 – 60000								
20.18	MIN ЗАД МОМ 2	Источник команд или константа при использовании значения ПАР 20.18 для параметра 20.13.									
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение.	100 = 1 %								
20.19	MAX ЗАД МОМ 2	Источник команд или константа при использовании значения ПАР 20.19 для параметра 20.14.									
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04 FbEq для значения крутящего момента составляет 100 = 1 %.	100 = 1 %								
20.20	MIN МАСШ А В	Способ преобразование аналогового сигнала (мА или В) в максимальное и минимальное предельное значение момента (%). На рисунке показан пример преобразования в случае, когда в качестве источника сигнала выбран аналоговый вход АВХ 1 (с помощью параметра 20.13 или 20.14). <i>момента</i>  <table border="1" data-bbox="880 1227 1353 1505"> <tr> <td>13.01</td> <td>Минимальное значение для аналогового входа 1</td> </tr> <tr> <td>13.02</td> <td>Максимальное значение для аналогового входа 1</td> </tr> <tr> <td>20.20</td> <td>Минимальное значение момента</td> </tr> <tr> <td>20.21</td> <td>Максимальное значение момента</td> </tr> </table>	13.01	Минимальное значение для аналогового входа 1	13.02	Максимальное значение для аналогового входа 1	20.20	Минимальное значение момента	20.21	Максимальное значение момента	
13.01	Минимальное значение для аналогового входа 1										
13.02	Максимальное значение для аналогового входа 1										
20.20	Минимальное значение момента										
20.21	Максимальное значение момента										
	0,0 – 600,0 %	Значение (%), которое соответствует минимальному значению сигнала на аналоговом входе.	100 = 1 %								
20.21	MAX МАСШ А В	См. параметр 20.20.									
	0,0 – 600,0 %	Значение (%), которое соответствует максимальному значению сигнала на аналоговом входе.	100 = 1 %								
20.22	SLS SPEED LIMIT	Определяет предел скорости, ограниченной требованиями безопасности (SLS). Когда активизируется функция безопасного ограничения скорости, пределы скорости уменьшаются до значения параметра 20.22 SLS SPEED LIMIT. Время замедления до безопасного предела определяется параметром 22.11, а время ускорения от ограниченного значения до исходного определяется параметром 22.10. Примечание. Этот параметр предусмотрен только в версии микропрограммного обеспечения AS7R.	20000 = 1500 об/мин								

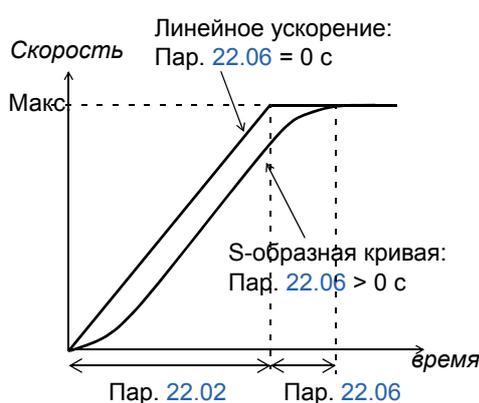
№	Название/значения	Описание	FbEq
	0–9000 об/мин (0–4 синхронные скорости)		
21 ПУСК/СТОП		Режимы пуска и остановки двигателя.	
21.01	УСЛОВИЯ ПУСКА	УСЛОВИЯ ПУСКА См. также раздел <i>Автоматический пуск</i> на стр. 55.	
	АВТО ПОДХВАТ	<p>Режим автоматического пуска в большинстве случаев обеспечивается оптимальный запуск двигателя. Этот тип запуска включает функции запуска на ходу (запуск вращающегося двигателя) и автоматического перезапуска (остановленный двигатель можно запустить немедленно, не дожидаясь рассеивания магнитного потока). Управляющая программа привода определяет величину магнитного потока и механическое состояние двигателя и без задержки запускает его в любых условиях.</p> <p>Примечание. Если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ, запуск на ходу и автоматический перезапуск по умолчанию не выполняются. Функцию запуска на ходу необходимо независимо включить с помощью параметра 21.08.</p>	1
	ПРЕД НАМАГН	<p>Намагничивание постоянным током используется в том случае, когда требуется большой пусковой момент. В этом режиме привод намагничивает двигатель перед запуском. Время предварительного намагничивания определяется автоматически и обычно находится в пределах от 0,2 до 2 с в зависимости от мощности двигателя. Данное значение обеспечивает максимально возможный пусковой момент.</p> <p>Примечание. При выборе намагничивания постоянным током запуск вращающегося двигателя невозможен.</p> <p>Примечание. Выбор этого значения невозможен, если 99.04 = СКАЛЯРНОЕ.</p>	2
	ПОСТ НАМАГН	<p>Фиксированное намагничивание постоянным током необходимо выбирать вместо простого намагничивания постоянным током, когда требуется определенное время предварительного намагничивания (например, если двигатель запускается одновременно с освобождением механического тормоза). Это значение также обеспечивает максимально возможный пусковой момент, если выбрано достаточно большое время намагничивания. Время предварительного намагничивания определяется значением параметра 21.02.</p> <p>Примечание. При выборе намагничивания постоянным током запуск вращающегося двигателя невозможен.</p> <p>Примечание. Выбор этого значения невозможен, если 99.04 = СКАЛЯРНОЕ.</p> <p>⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Привод запустится по истечении установленного времени намагничивания даже в том случае, если намагничивание двигателя не завершено. Если получение максимального пускового момента является определяющим требованием, необходимо установить достаточно большое время намагничивания для обеспечения полного намагничивания и, соответственно, крутящего момента двигателя.</p>	3
21.02	ВРЕМЯ ПОДМАГНИЧ	Время намагничивания для режима фиксированного намагничивания постоянным током. См. параметр 21.01. После подачи команды пуска привод автоматически выполняет предварительное намагничивание двигателя в течение заданного времени.	

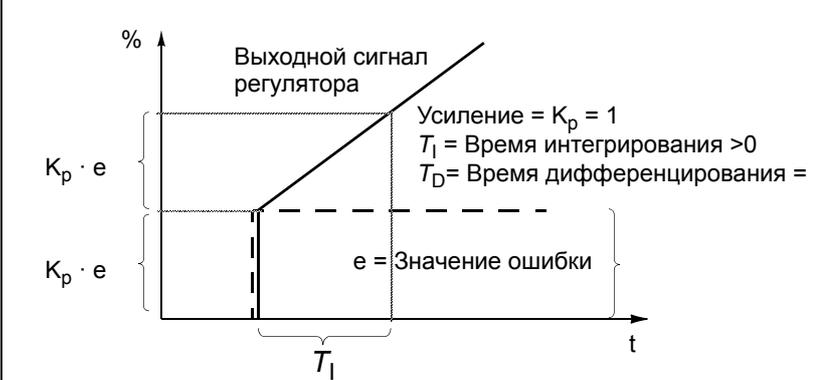
№	Название/значения	Описание	FbEq								
	30,0 – 10000,0 мс	<p>Время намагничивания. Для того, чтобы обеспечить полное намагничивание двигателя, установите значение большее или равное постоянной времени ротора. Если это значение не известно, воспользуйтесь приведенными в таблице эмпирическими данными:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Номинальная мощность двигателя</th> <th>Время намагничивания</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>< 10 кВт</td> <td>≥ 100 – 200 мс</td> </tr> <tr> <td>от 10 до 200 кВт</td> <td>≥ 200 – 1000 мс</td> </tr> <tr> <td>200 – 1000 кВт</td> <td>≥ 1000 – 2000 мс</td> </tr> </tbody> </table>	Номинальная мощность двигателя	Время намагничивания	< 10 кВт	≥ 100 – 200 мс	от 10 до 200 кВт	≥ 200 – 1000 мс	200 – 1000 кВт	≥ 1000 – 2000 мс	30 – 10000
Номинальная мощность двигателя	Время намагничивания										
< 10 кВт	≥ 100 – 200 мс										
от 10 до 200 кВт	≥ 200 – 1000 мс										
200 – 1000 кВт	≥ 1000 – 2000 мс										
21.03	УСЛОВИЯ ОСТАНОВКИ	Выбор способа останова двигателя.									
	ВЫБЕГ	<p>Останов двигателя путем отключения питания. Двигатель вращается по инерции до останова.</p> <p>⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Если функция управления механическим тормозом включена, прикладная программа останавливает двигатель в режиме замедления независимо от выбора значения ВЫБЕГ (см. параметры группы 42 КОНТРОЛЬ ТОРМ).</p>	1								
	КОНТР ЗАМЕДЛ	Останов с заданным замедлением. См. группу параметров 22 УСКОР/ЗАМЕДЛ .	2								
21.04	ДИН ТОРМОЖЕНИЕ	<p>Включение/отключение функции удержания постоянным током. Эту функцию нельзя использовать, если 99.04 = СКАЛЯРНОЕ.</p> <p>Когда и задание, и скорость падают ниже значения параметра 21.05, привод перестает генерировать синусоидальный ток и подает на двигатель постоянный ток. Величина тока определяется параметром 21.06. Нормальная работа привода восстанавливается, когда задание скорости становится больше значения параметра 21.05.</p> <p>Примечание. Функция удержания постоянным током не работает, если отсутствует сигнал пуска.</p> <p>Примечание. Постоянный ток вызывает нагревание двигателя. В случаях, когда требуются длительные периоды удержания, следует использовать двигатели с внешней вентиляцией. Если к двигателю приложена постоянная нагрузка, функция удержания постоянным током не может в течение длительного времени препятствовать проворачиванию вала двигателя.</p> <p>См. раздел Удержание постоянным током на стр. 58.</p>									
	НЕТ	Функция не активна	0								
	ДА	Функция активна	65535								

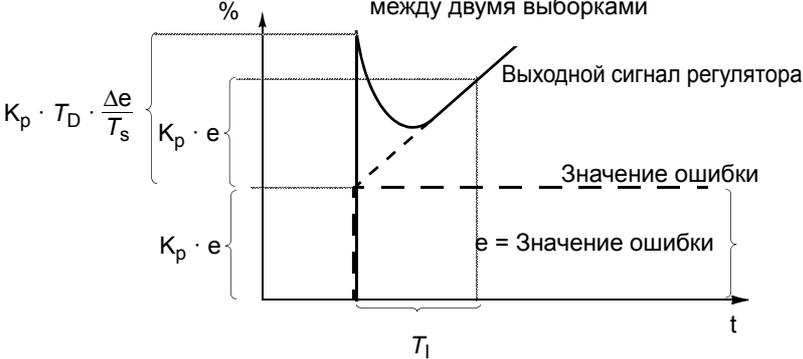
№	Название/значения	Описание	FbEq
21.05	СКОРОСТЬ ДИН ТОРМ	Определяет скорость, на которой включается удержание постоянным током. См. раздел 21.04.	
	0 – 3000 об./мин.	Скорость (об./мин)	0 – 3000
21.06	ТОК ДИН ТОРМ	Определяет значение тока для функции удержания постоянным током. См. раздел 21.04.	
	0 – 100 %	Ток в процентах от номинального тока двигателя.	0 – 100
21.07	ФУНКЦ ЗАПУСКА	Выбор способа останова двигателя при отключении сигнала разрешения пуска. Сигнал разрешения пуска определяется параметром 16.01. Примечание. При отключении сигнала разрешения пуска данный параметр имеет приоритет над установленным нормальным режимом останова (параметр 21.03).  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! После восстановления сигнала разрешения пуска привод возобновляет работу (если активен сигнал пуска).	
	ВРЕМЯ ОСТ	Прикладная программа останавливает привод с замедлением, заданным параметрами группы 22 УСКОР/ЗАМЕДЛ.	1
	СВБД ВЫБЕГ	Прикладная программа останавливает привод путем отключения питания двигателя (силовые транзисторы преобразователя закрываются). Двигатель останавливается в режиме свободного выбега по инерции.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Если функция управления механическим тормозом включена, прикладная программа останавливает двигатель в режиме замедления независимо от выбора значения СВБД ВЫБЕГ (см. параметры группы 42 КОНТРОЛЬ ТОРМ).	2
	ВЫКЛ 2 ОСТ	Прикладная программа останавливает привод путем отключения питания двигателя (силовые транзисторы преобразователя закрываются). Двигатель останавливается в режиме свободного выбега по инерции. Повторный запуск привода возможен только при включении сигнала пуска, когда сигнал разрешения пуска активен (программа воспринимает нарастающий фронт сигнала пуска).	3
	ВЫКЛ 3 ОСТ	Прикладная программа останавливает привод с замедлением, заданным параметром 22.07. Повторный запуск привода возможен только при включении сигнала пуска, когда сигнал разрешения пуска активен (программа воспринимает нарастающий фронт сигнала пуска).	4
21.08	ЗАПУСК С ХОДА	Активизирует функцию автоподхвата в скалярном режиме управления. См. параметры 21.01 и 99.04.	
	НЕТ	Функция не активна	0
	ДА	Функция активна	65535
21.09	СТАРТ ФУНК БЛОКИР	Этот параметр определяет, какое воздействие на работу привода оказывает вход блокировки пуска на плате RMIO.	
	ВЫКЛ 2 ОСТ	Привод работает: Нормальная работа. 0 = остановка в режиме выбега Привод остановлен: 1 = пуск допускается. 0 = пуск не допускается. Перезапуск после остановки: вход блокировки пуска = 1, привод воспринимает нарастающий фронт сигнала пуска.	1
	ВЫКЛ 3 ОСТ	Привод работает: Нормальная работа. 0 = остановка замедлением. Время замедления определяется параметром 22.07 ВРЕМЯ АВ ОСТАН. Привод остановлен: 1 = нормальная работа. 0 = пуск не допускается. Перезапуск после остановки: вход блокировки пуска = 1, привод воспринимает нарастающий фронт сигнала пуска.	2

№	Название/значения	Описание	FbEq
21.10	ЗАДЕРЖ НУЛ СКОР	<p>Установка значения задержки для функции задержки нулевой скорости. Эта функция предназначена для приложений, в которых требуется плавный и быстрый перезапуск. В течение времени задержки привод контролирует положение ротора двигателя.</p> <p>Без задержки нулевой скорости С задержкой нулевой скорости</p> <p>Регулятор скорости выключен: отказ, двигатель останавливается в режиме выбега по инерции.</p> <p>Регулятор скорости продолжает работать. Двигатель замедляется до истинной нулевой скорости.</p> <p>Нулевая скорость</p> <p>Нулевая скорость</p> <p>Задержка</p> <p>Без задержки нулевой скорости</p> <p>Привод получает команду остановки и начинает торможение двигателя с заданным замедлением. Когда скорость вращения двигателя падает ниже внутреннего предельного значения (Нулевая скорость), контроллер скорости отключается. Модулятор преобразователя отключается, и двигатель останавливается в режиме выбега по инерции.</p> <p>С задержкой нулевой скорости</p> <p>Привод получает команду остановки и начинает торможение двигателя с заданным замедлением. Когда скорость вращения двигателя падает ниже внутреннего предельного значения (Нулевая скорость), включается функция задержки нулевой скорости. В течение заданной задержки контроллер скорости остается включенным: модулятор преобразователя работает, двигатель намагничен, а привод готов к быстрому перезапуску.</p>	
	0,0 – 60,0 с	Значение задержки.	10 = 1 с
22 УСКОР/ЗАМЕДЛ		Время ускорения и замедления См. раздел <i>Формы кривой ускорения/замедления</i> на стр. 60.	
22.01	ВРЕМЯ УСК/ЗАМ 1/2	Выбор пары значений времени ускорения/замедления.	
	ВР УСК/ЗАМ 1	Используются время ускорения 1 и время замедления 1. См. параметры 22.02 и 22.03.	1
	ВР УСК/ЗАМ 2	Используются время ускорения 2 и время замедления 2. См. параметры 22.04 и 22.05.	2
	ЦВХ 1	Выбор времени ускорения/замедления с помощью цифрового входа 1. 0 = используется время ускорения 1 и время замедления 1. 1 = используется время ускорения 2 и время замедления 2.	3
	ЦВХ 2	См. значение ЦВХ 1.	4
	ЦВХ 3	См. значение ЦВХ 1.	5
	ЦВХ 4	См. значение ЦВХ 1.	6
	ЦВХ 5	См. значение ЦВХ 1.	7
	ЦВХ 6	См. значение ЦВХ 1.	8
	ЦВХ 7	См. значение ЦВХ 1.	9
	ЦВХ 8	См. значение ЦВХ 1.	10
	ЦВХ 9	См. значение ЦВХ 1.	11
	ЦВХ 10	См. значение ЦВХ 1.	12
	ЦВХ 11	См. значение ЦВХ 1.	13

№	Название/значения	Описание	FbEq
	ЦВХ 12	См. значение ЦВХ 1 .	14
	ПАР 22.08 и 09	Время ускорения и замедления, заданное параметрами 22.08 и 22.09.	15
22.02	ВРЕМЯ УСКОРЕНИЯ 1	<p>Значение времени ускорения 1, т. е. времени, в течение которого скорость двигателя изменяется от нуля до максимального значения.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Если задание скорости растет быстрее, чем заданное ускорение, скорость двигателя изменяется в соответствии с этим значением ускорения. - Если задание скорости растет медленнее, чем заданное ускорение, скорость двигателя изменяется в соответствии с сигналом задания. - Если время ускорения установлено слишком малым, привод автоматически увеличит его так, чтобы не превышать эксплуатационные предельные значения привода. 	
	0,00 – 1800,00 с	Время ускорения	0 – 18000
22.03	ВРЕМЯ ЗАМЕДЛЕН 1	<p>Значение времени замедления 1, т. е. времени, в течение которого скорость двигателя изменяется от максимального значения (см. параметр 20.02) до нуля.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Если задание скорости уменьшается медленнее, чем заданное замедление, скорость двигателя изменяется в соответствии с сигналом задания. - Если задание скорости изменяется быстрее, чем заданное замедление, скорость двигателя изменяется в соответствии с этим значением замедления. - Если время замедления установлено слишком малым, привод автоматически увеличит его так, чтобы не превышать эксплуатационные предельные значения привода. Если минимально допустимое значение времени замедления не известно, следует включить функцию контроля перенапряжения (параметр 20.05). <p>Примечание. В случае, когда для системы с большим моментом инерции требуется интенсивное замедление, необходимо подключить к приводу оборудование электрического торможения, например, тормозной прерыватель и тормозной резистор.</p>	
	0,00 – 1800,00 с	Время замедления.	0 – 18000
22.04	ВРЕМЯ УСКОРЕНИЯ 2	См. параметр 22.02 .	
	0,00 – 1800,00 с	См. параметр 22.02 .	0 – 18000
22.05	ВРЕМЯ ЗАМЕДЛЕН 2	См. параметр 22.03 .	
	0,00 – 1800,00 с	См. параметр 22.03 .	0 – 18000

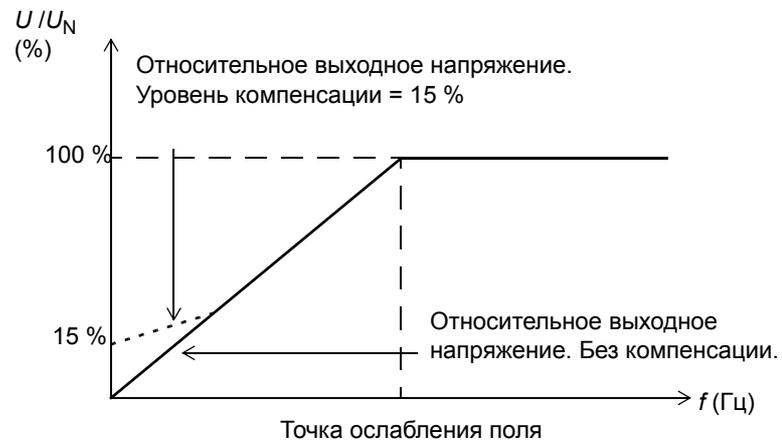
№	Название/значения	Описание	FbEq
22.06	ГРАФИК УСКОР/ЗАМ	Выбор формы кривой ускорения/замедления. См. также раздел <i>Шаговый режим</i> на стр. 83.	
	0,00 – 1000,00 с	<p>0,00 с: Линейное ускорение/замедление. Используется в случаях, когда требуется постоянное ускорение и замедление, и при малых значениях ускорения/замедления.</p> <p>0.01 – 1000,00 с.: S-образная кривая. S-образные кривые идеально подходят для конвейеров, предназначенных для транспортировки хрупких изделий, или других приложений, в которых требуется плавный переход от одной скорости к другой. S-образная кривая состоит из симметричных криволинейных участков на концах, соединенных прямолинейным участком.</p> <p>Эмпирическое правило Оптимальное соотношение между временем сглаживания ускорения и временем ускорения равно 1/5.</p> 	0 – 100000
22.07	ВРЕМЯ АВ ОСТАН	<p>Установка времени, в течение которого привод останавливается в следующих случаях:</p> <ul style="list-style-type: none"> - привод получает команду экстренной остановки; - сигнал разрешения работы отключен, а для функции работы установлено значение ВЫКЛ 3 ОСТ (см. параметр 21.07). <p>Команда экстренной остановки может быть подана через интерфейс Fieldbus либо через дополнительный модуль экстренной остановки. Информацию о дополнительном модуле и значения соответствующих параметров для стандартной программы управления можно получить у представителя корпорации ABB.</p>	
	0,00 – 2000,00 с	Время замедления	0 – 200000
22.08	ИСТ КОСТ УСК	Источник команд или константа при использовании значения ПАР 22.08 и 09 для параметра 22.01.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	100 = 1 с
22.09	ИСТ КОСТ ЗАМ	Источник команд или константа при использовании значения ПАР 22.08 и 09 для параметра 22.01.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	100 = 1 с
22.10	SLS ACCELER TIME	<p>Определяет время, необходимое для увеличения пределов скорости от ограниченного безопасного значения, определяемого параметром 20.22, до пределов скорости, заданных параметрами 20.01 MIN СКОРОСТЬ и 20.02 MAX СКОРОСТЬ, когда функция SLS отключается.</p> <p>Примечание. Этот параметр предусмотрен только в версии микропрограммного обеспечения AS7R.</p>	100 = 1 с

№	Название/значения	Описание	FbEq
	0–1800 с	Время изменения скорости.	
22.11	SLS DECELER TIME	<p>Определяет время, необходимое для уменьшения пределов скорости от ограниченного безопасного значения, определяемого параметрами 20.01 MIN СКОРОСТЬ и 20.02 MAX СКОРОСТЬ, до скорости, заданной параметром 20.22, когда функция SLS отключается.</p> <p>Если скорость уже ниже, чем безопасный предел, она не будет изменяться.</p> <p>Примечание. Этот параметр предусмотрен только в версии микропрограммного обеспечения AS7R.</p>	100 = 1 с
	0–1800 с	Время изменения скорости.	
23 УПРАВЛ СКОРОСТЬЮ		Переменные регулятора скорости. Эти параметры недоступны, если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ. См. раздел <i>Настройка регулятора скорости</i> на стр. 61.	
23.01	КФ УСИЛЕНИЯ	<p>Относительное усиление регулятора скорости. Слишком большое усиление может стать причиной колебаний скорости.</p> <p>На рисунке показан выходной сигнал регулятора скорости при ступенчатом изменении задания скорости (значение ошибки после скачка остается постоянным).</p> 	
	0,0 – 250,0	Коэффициент усиления	0 – 25000
23.02	ВРЕМЯ ИНТЕГР	<p>Время интегрирования регулятора скорости. Время интегрирования определяет скорость изменения выходного сигнала регулятора скорости при постоянном значении ошибки. Чем короче время интегрирования, тем быстрее компенсируется ошибка. Слишком малое время интегрирования может стать причиной неустойчивости управления.</p> <p>На рисунке показан выходной сигнал регулятора скорости при ступенчатом изменении задания скорости (значение ошибки после скачка остается постоянным).</p> 	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	0,01 – 999,97 с	Значение времени интегрирования.	10 – 999970
23.03	ВРЕМЯ ДИФФЕР	<p>Время дифференцирования регулятора скорости. Операция дифференцирования служит для увеличения выходного сигнала регулятора при изменении значения ошибки. Чем больше время дифференцирования, тем большее воздействие на выходной сигнал оказывает изменение ошибки. Если время дифференцирования равно 0, регулятор работает как пропорционально-интегральный регулятор (ПИ), в противном случае – как пропорционально-интегрально-дифференциальный регулятор (ПИД).</p> <p>Дифференцирование увеличивает чувствительность системы управления к возмущающим воздействиям.</p> <p>Примечание. Изменение этого параметра рекомендуется только при наличии импульсного энкодера.</p> <p>На рисунке показан выходной сигнал регулятора скорости при ступенчатом изменении задания скорости (значение ошибки после скачка остается постоянным).</p> <div style="text-align: right; margin-right: 50px;"> <p>Усиление = $K_p = 1$ T_I = Время интегрирования > 0 T_D = Время дифференцирования > 0 T_s = Период дискретизации = 1 мс Δe = Изменение значения ошибки между двумя выборками</p> </div> 	
	0,0 – 9999,8 мс	Значение времени дифференцирования.	1 = 1 мс

№	Название/значения	Описание	FbEq
23.04	Т ДИФ ВНЕШ КОНТУР	<p>Определяет время дифференцирования для коррекции ускорения (замедления). Для компенсации момента инерции при ускорении двигателя к выходному сигналу регулятора скорости добавляется сигнал, пропорциональный производной задания. Принцип действия дифференциальной компенсации см. в описании параметра 23.03.</p> <p>Примечание. В общем случае этот параметр устанавливается равным 50 – 100 % от суммы механических постоянных времени двигателя и присоединенного к двигателю механизма. (Значение этого параметра устанавливается автоматически при выполнении автоматической настройки регулятора скорости, см. параметр 23.06.)</p> <p>На рисунке показано воздействие этой функции при ускорении системы с большим моментом инерции.</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>Без компенсации ускорения</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>С компенсацией ускорения</p> </div> </div>	
	0,00 – 999,98 с	Время дифференцирования	0 – 9999
23.05	КФ КОМП СКОЛЬЖЕН	<p>Коэффициент усиления для функции компенсации проскальзывания двигателя. 100 % соответствует полной компенсации проскальзывания, 0 % – компенсация отсутствует. Значение по умолчанию равно 100 %.</p> <p>Если при полной компенсации проскальзывания наблюдается статическая ошибка скорости, можно использовать другие значения этого параметра.</p> <p>Пример. Задание для постоянной скорости 1000 об./мин. При полной компенсации проскальзывания (КФ КОМП СКОЛЬЖЕН = 100 %) тахометрические измерения на оси двигателя дают значение скорости вращения 998 об./мин. Статическая ошибка скорости равна 1000 об./мин. - 998 об./мин. = 2 об./мин. Для устранения ошибки необходимо увеличить коэффициент компенсации проскальзывания. Ошибка равна нулю при коэффициенте 106 %.</p>	
	0,0 – 400,0 %	Значение коэффициента усиления для функции компенсации проскальзывания.	0 – 400
23.06	АВТОНАСТРОЙКА	<p>Запуск функции автоматической настройки регулятора скорости.</p> <p>Последовательность операций:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Запустите двигатель с постоянной скоростью (20 – 40 % от номинальной скорости). - Установите для параметра 23.06 значение ДА. <p>Примечание. К двигателю должна быть подключена механическая нагрузка.</p>	
	НЕТ	Автонастройка не выполняется.	0
	ДА	Запуск автонастройки регулятора скорости. После выполнения автонастройки параметр автоматически принимает значение НЕТ.	65535

№	Название/значения	Описание	FbEq								
23.07	ВРЕМЯ ФИЛЬТР.СКОР	Определяет постоянную времени фильтра текущей скорости, т.е. время, в течение которого текущая скорость достигает 63 % от значения номинальной скорости.									
	0...1000000 мс	Постоянная времени	1 = 1 мс								
24 КОНТРОЛЬ МОМЕНТА		Переменные регулятора крутящего момента. Эти параметры доступны только в том случае, если 99.02 = РЕГ МОМЕНТА и параметр 99.04 = DTC.									
24.01	ВР ВОЗР МОМЕНТА	Время нарастания сигнала задания крутящего момента.									
	0,00 – 120,00 с	Время, в течение которого задание момента нарастает от нуля до номинального крутящего момента двигателя.	0 – 12000								
24.02	ВР СНИЖЕН МОМЕНТА	Время спада сигнала задания крутящего момента.									
	0,00 – 120,00 с	Время, в течение которого задание момента снижается от номинального крутящего момента двигателя до нуля.	0 – 12000								
25 КРИТИЧ СКОРОСТИ		Диапазоны скоростей, работа привода в которых не допускается. См. раздел <i>Критические скорости</i> на стр. 60.									
25.01	ВЫБОР КРИТИЧ СКОР	<p>Включение/отключение функции критических скоростей.</p> <p>Пример. В диапазонах скоростей 540 – 690 и 1380 – 1560 об./мин в вентиляторе возникает сильная вибрация. Для предотвращения вибрации:</p> <ul style="list-style-type: none"> - включите функцию критических скоростей; - установите диапазоны критических скоростей (см. рисунок). <div style="text-align: center;"> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td>1</td> <td>Пар. 25.02 = 540 об/мин</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Пар. 25.03 = 690 об/мин</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Пар. 25.04 = 1380 об/мин</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Пар. 25.05 = 1590 об/мин</td> </tr> </table> </div> <p>Примечание. Если параметр 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР, функция критических скоростей не работает.</p>	1	Пар. 25.02 = 540 об/мин	2	Пар. 25.03 = 690 об/мин	3	Пар. 25.04 = 1380 об/мин	4	Пар. 25.05 = 1590 об/мин	
1	Пар. 25.02 = 540 об/мин										
2	Пар. 25.03 = 690 об/мин										
3	Пар. 25.04 = 1380 об/мин										
4	Пар. 25.05 = 1590 об/мин										
	ОТКЛ	Не активен	0								
	ВКЛ	Функция активна.	65535								
25.02	КРИТ СКОР 1 НИЖН	Нижняя граница первого диапазона критических скоростей.									
	0 – 18000 об./мин	Нижняя граница диапазона. Это значение не может быть больше верхней границы диапазона (параметр 25.03). Примечание. Если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ, значение задается в герцах.	0 – 18000								
25.03	КРИТ СКОР 1 ВЕРХ	Верхняя граница первого диапазона критических скоростей.									
	0 – 18000 об./мин	Верхняя граница диапазона. Это значение не может быть меньше нижней границы диапазона (параметр 25.02). Примечание. Если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ, значение задается в герцах.	0 – 18000								

№	Название/значения	Описание	FbEq
25.04	КРИТ СКОР 2 НИЖН	См. параметр 25.02.	
	0 – 18000 об/мин	См. параметр 25.02.	0 – 18000
25.05	КРИТ СКОР 2 ВЕРХ	См. параметр 25.03.	
	0 – 18000 об/мин	См. параметр 25.03.	0 – 18000
25.06	КРИТ СКОР 3 НИЖН	См. параметр 25.02.	
	0 – 18000 об/мин	См. параметр 25.02.	0 – 18000
25.07	КРИТ СКОР 3 ВЕРХ	См. параметр 25.03.	
	0 – 18000 об/мин	См. параметр 25.03.	0 – 18000
26 УПР ПОЛЕМ АД			
26.01	ОПТИМ ПОЛЯ АД	Включение/отключение функции оптимизации магнитного потока. См. раздел <i>Оптимизация магнитного потока</i> на стр. 60. Примечание. Использование этой функции невозможно, если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ.	
	НЕТ	Функция не активна.	0
	ДА	Функция активна.	65535
26.02	ТОРМОЖ ФОРС ПОЛЯ	Включение/отключение функции торможения магнитным потоком. Примечание. Использование этой функции невозможно, если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ. См. раздел <i>Торможение магнитным потоком</i> на стр. 59.	
	НЕТ	Функция не активна.	0
	ДА	Функция активна.	65535
26.03	IR-КОМПЕНСАЦИЯ	<p>Величина дополнительного напряжения, которое подается на двигатель при нулевой скорости (компенсация внутреннего сопротивления обмотки статора двигателя). Эта функция предназначена для приложений, в которых требуется большой пусковой момент, но нельзя использовать режим прямого управления крутящим моментом (DTC). Рисунок иллюстрирует работу функции компенсации внутреннего сопротивления обмотки статора двигателя. См. раздел <i>Компенсация внутреннего сопротивления (IR-компенсация) в режиме скалярного управления</i> на стр. 63.</p> <p>Примечание. Использование этой функции возможно только в том случае, когда параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ.</p>  <p>График показывает зависимость относительного выходного напряжения U/U_N (%) от частоты f (Гц). По оси абсцисс отложено значение частоты, по оси ординат – относительное выходное напряжение. Две кривые начинаются от нуля: верхняя – с компенсацией, нижняя – без компенсации. Обе кривые достигают 100% при определенной частоте, обозначенной как «Точка ослабления поля». Разница между кривыми составляет 15% при нулевой частоте, что соответствует уровню компенсации.</p>	
	0 – 30 %	Увеличение напряжения при нулевой скорости в процентах от номинального напряжения двигателя.	0 – 3000

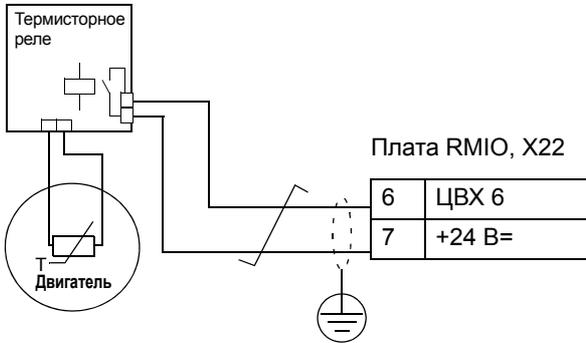
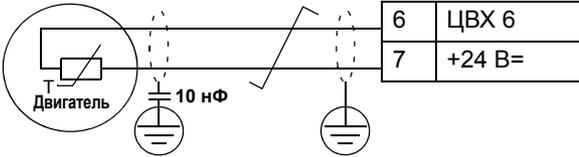
№	Название/значения	Описание	FbEq
26.04	IR STEP-UP FREQ	<p>Определяет частоту, при которой компенсация внутреннего сопротивления двигателя (IR-компенсация) при работе в схеме с повышением напряжения достигает значения IR-компенсации, используемого в режиме скалярного управления (26.03 IR-КОМПЕНСАЦИЯ).</p> <p>Увеличение напряжения на статоре двигателя используется в применениях с повышающим трансформатором для достижения более высокого пускового момента. Поскольку на частоте 0 Гц напряжение на трансформатор поступать не может, в применениях с повышающим трансформатором используется особая IR-компенсация. Полная IR-компенсация начинается вблизи частоты скольжения. Приведенный ниже рисунок иллюстрирует работу функции компенсации внутреннего сопротивления обмотки статора двигателя в схемах с повышающим трансформатором на выходе привода.</p> <p>Дополнительные сведения содержатся в <i>Руководстве пользователя для приводов ACS800 с синусными фильтрами</i> (код английской версии ZAFE68389178 (English)).</p>	100 = 1
	0 – 50 Гц	Частота	
26.05	HEX ОСЛ ПОЛЯ	Выбор режима управления магнитным потоком в области ослабления поля (в диапазоне частот выше 50/60 Гц) – круговая или гексагональная конфигурация магнитного поля. См. раздел Гексагональная конфигурация магнитного потока двигателя на стр. 64.	
	ОТКЛ	Вращающийся вектор магнитного поля следует круговой конфигурации. Оптимальный режим для большинства приложений – минимальные потери при постоянной нагрузке. При скоростях в области ослабления поля невозможно получить максимальный кратковременный вращающий момент.	0
	ВКЛ	Магнитный поток двигателя следует по круговой конфигурации ниже точки ослабления поля (обычно 50 или 60 Гц) и по гексагональной конфигурации выше в области ослабления поля. Оптимальный режим для приложений, в которых требуется максимальный кратковременный вращающий момент при скоростях в области ослабления поля. Потери при работе с постоянной нагрузкой выше, чем при выборе значения ОТКЛ.	65535
26.06	ИСТ УСТ ПОТ	Выбор источника задания магнитного потока или установка задания магнитного потока.	

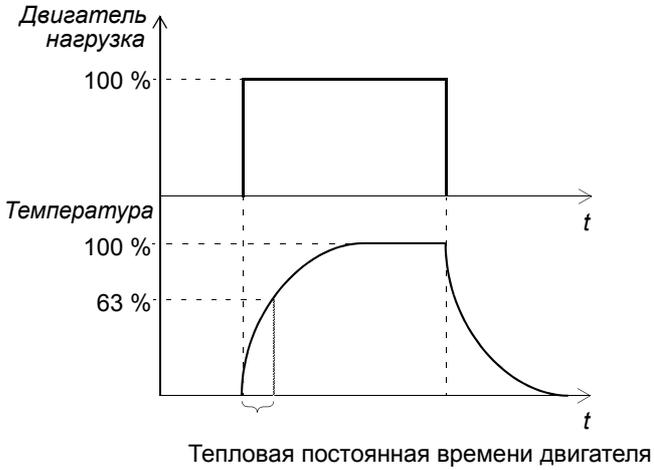
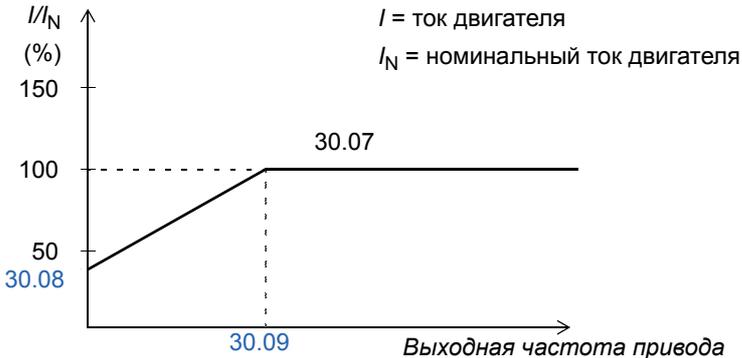
№	Название/значения	Описание	FbEq
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04 Диапазон значений для магнитного потока составляет 25 – 140 %. При установке значения константы 100 % = С.10000. Обычно нет необходимости менять это значение.	100 = 1 %
26.07	ТОК ЗАД. АВТОПОДХВ.[%]	Определяет текущее задание, используемое в режиме автоподхвата (пуск при вращающемся двигателе), когда не применяется импульсный датчик. Если пуск с автоподхватом не проходит (т.е. привод не в состоянии определить скорость двигателя 01.02 СКОРОСТЬ): контролируйте текущие сигналы 01.02 СКОРОСТЬ и 01.04 ТОК с помощью программы DriveWindow и увеличивайте задание ступенями по 5 %, пока функция автоподхвата пуска не начнет работать (т.е. пока привод сможет определить 01.02 СКОРОСТЬ). См. также параметр 26.08 ЗАДЕРЖ. НАЧ. АВТОПОДХВ.	1 = 1 %
	0–100 %	Значение в процентах	
26.08	ЗАДЕРЖ. НАЧ. АВТОПОДХВ.	Наряду с характеристиками двигателя определяет задержку до того, как ожидаемое значение скорости в начале пуска с автоподхватом согласуется с выходом задания скорости. Увеличьте задержку, если двигатель начинает вращаться в неправильном направлении или с неправильным заданием скорости. См. также параметр 26.07 ТОК ЗАД. АВТОПОДХВ.[%].	1 = 1
	0–60	Задержка	
26.09	МЕТОД FS	Включает коррекцию магнитного потока на низких частотах (< 3 Гц), если момент превышает 30 %. Действует в двигательном и генераторном режимах.	1 = 1
	1 = ВКЛ	Активен	
	0 = ОТКЛ	Не активен	
27 ТОРМ ПРЕРЫВАТЕЛЬ		Управление тормозным прерывателем.	
27.01	УПР ТОРМ ПРЕРЫВ	Включение функции управления тормозным прерывателем. Примечание. Если используется внешний прерыватель (например, типа NBRA-xxx), этот параметр необходимо отключить.	
	ОТКЛ	Не активен	0
	ВКЛ	Функция активна. Примечание. К приводу должны быть подключены тормозной прерыватель и тормозной резистор, а функция контроля перенапряжения должна быть отключена (параметр 20.05).	65535
27.02	ПЕРЕГР ТОРМ ПРЕП	Включение функции защиты тормозного резистора от перегрузки. Устанавливаемые пользователем параметры – 27.04 и 27.05 .	
	НЕТ	Не активен	0
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	Функция активна. При обнаружении перегрузки генерируется предупреждение.	1
	АВАРИЯ	Функция активна. При обнаружении перегрузки генерируется сообщение об отказе.	2
27.03	СОПРОТ ТОРМ ПРЕП	Сопrotивление тормозного резистора. Это значение используется для защиты тормозного прерывателя.	
	0,00 – 100,00 Ом	Значение сопротивления.	0 – 100

№	Название/значения	Описание	FbEq
27.04	ПОСТ ВР Т ПРЕР	Тепловая постоянная времени тормозного резистора. Значение используется функцией защиты от перегрузки. См. параметр 27.02 . С тормозными резисторами типа SACE устанавливаемое значение параметра должно быть 200 с. С тормозными резисторами типа SAFUR устанавливаемое значение параметра должно быть 555 с.	
	0,000 – 10000,000 с.	Постоянная времени	1 = 1
27.05	МАХ МОЩН ТОРМ	Максимальная длительная мощность торможения, при которой температура тормозного резистора увеличивается до максимально допустимого значения. Значение используется функцией защиты от перегрузки. См. параметр 27.02 .	
	0,00 – 10000 кВт	Мощность.	1 = 1
27.06	РЕЖИМ ПРЕРЫВ	Выбор режима управления тормозным прерывателем.	
	AS ГЕНЕРАТОР	Срабатывание тормозного прерывателя разрешено, когда постоянное напряжение превышает порог торможения, преобразователь работает, а вырабатываемая двигателем энергия возвращается в привод. Этот режим позволяет предотвратить срабатывание в случае, когда напряжение в звене постоянного тока возрастает из-за повышения напряжения питания. Продолжительное повышение напряжения питания может привести к повреждению прерывателя.	0
	ОБЩ.ШИНА ПТ	Работа прерывателя разрешена, когда постоянное напряжение превышает порог торможения. Этот режим можно использовать при подключении нескольких преобразователей к одной шине постоянного тока.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Повышение напряжения питания может привести к повышению напряжения на звене постоянного тока сверх порога срабатывания прерывателя. Продолжительное повышение напряжения питания может привести к перегрузке и повреждению тормозного прерывателя.	65535
30 ФУНКЦ ПРИ АВАРИИ		Программируемые функции защиты	
30.01	АВХ СИГНАЛ < MIN	Выбор реакции привода в случае, когда сигнал на аналоговом входе падает ниже установленного минимального предела. Примечание. Минимальное значение сигнала на аналоговом выходе следует установить равным 0,5 В (1 мА) или выше (см. параметры группы 13 АНАЛОГОВЫЕ ВХОДЫ).	
	АВАРИЯ	Привод формирует сообщение об отказе и останавливает двигатель в режиме выбега по инерции.	1
	НЕТ	Не активен	2
	ФИКС СКОР 15	Привод формирует предупреждение АВХ СИГНАЛ < MIN (8110) и устанавливает скорость двигателя равной значению, заданному параметром 12.16 .  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии сигнала на аналоговом входе.	3

№	Название/значения	Описание	FbEq
	ПОСЛЕД СКОР	Привод формирует предупреждение АВХ СИГНАЛ < MIN (8110) и поддерживает скорость вращения, которая была установлена до возникновения нештатной ситуации. Это значение определяется путем усреднения скорости за последние 10 секунд работы.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии сигнала на аналоговом входе.	4
30.02	НЕТ ПАНЕЛИ	Выбор реакции привода в случае отказа линии связи с панелью управления.	
	АВАРИЯ	Привод производит защитное отключение, и двигатель останавливается выбегом.	1
	ФИКС СКОР 15	Привод формирует предупреждение и устанавливает скорость двигателя равной значению, заданному параметром 12.16 .  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии связи с панелью управления.	2
	ПОСЛЕД СКОР	Привод формирует предупреждение и поддерживает скорость вращения, которая была установлена до возникновения нештатной ситуации. Это значение определяется путем усреднения скорости за последние 10 секунд работы.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии связи с панелью управления.	3
30.03	ВНЕШНЯЯ АВАРИЯ	Выбор интерфейса для подключения сигнала внешнего отказа. См. раздел <i>Внешний отказ</i> на стр. 64 .	
	НЕ ВЫБРАН	Не активен.	1
	ЦВХ 1	Внешний сигнал отказа подается через цифровой вход ЦВХ1. 0: аварийное отключение. Двигатель останавливается выбегом. 1: сигнал внешнего отказа не активен.	2
	ЦВХ 2	См. значение ЦВХ 1 .	3
	ЦВХ 3	См. значение ЦВХ 1 .	4
	ЦВХ 4	См. значение ЦВХ 1 .	5
	ЦВХ 5	См. значение ЦВХ 1 .	6
	ЦВХ 6	См. значение ЦВХ 1 .	7
	ЦВХ 7	См. значение ЦВХ 1 .	8
	ЦВХ 8	См. значение ЦВХ 1 .	9
	ЦВХ 9	См. значение ЦВХ 1 .	10
	ЦВХ 10	См. значение ЦВХ 1 .	11
	ЦВХ 11	См. значение ЦВХ 1 .	12
	ЦВХ 12	См. значение ЦВХ 1 .	13
30.04	ТЕПЛ ЗАЩИТА АД	Выбор реакции привода в случае перегрева двигателя, обнаруженного функцией, которая задана параметром 30.05 . См. раздел <i>Тепловая защита двигателя</i> на стр. 65 .	
	АВАРИЯ	В приводе генерируется предупреждение, когда температура двигателя превышает порог предупреждения (95 % от максимально допустимой температуры). В приводе генерируется сообщение об отказе, когда температура двигателя превышает аварийный порог (100 % от максимально допустимой температуры).	1

№	Название/значения	Описание	FbEq
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	В приводе генерируется предупреждение, когда температура двигателя превышает порог предупреждения (95 % от максимально допустимой температуры).	2
	НЕТ	Не активен	3
30.05	ТЕМ-РА ЗАЩ АД	Выбор режима работы тепловой защиты двигателя. Реакция привода при обнаружении перегрева определяется параметром 30.04 .	
	DTC	<p>Защита построена на основе вычисленной тепловой модели двигателя. При вычислении используются следующие предположения:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Когда на привод подается питание, двигатель находится при расчетной температуре (при выключении питания значение параметра 01.37 РАСЧ ТЕМП МОТОРА сохраняется). При первом включении питания двигатель находится при температуре окружающего воздуха (30°C). - Двигатель нагревается при работе в области выше кривой нагрузки и остывает при работе в области ниже этой кривой. - Температура двигателя снижается, если он работает в области ниже кривой. Это справедливо только, если двигатель перегрет - В качестве тепловой постоянной времени используется среднее значение для стандартных самовентилируемых двигателей с короткозамкнутым ротором. <p>Возможна точная настройка модели с помощью параметра 30.07.</p> <p>Примечание. Модель не применима для двигателей высокой мощности (значение параметра 99.06 превышает 800 А).</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Модель не защищает двигатель в случае нарушения нормальной вентиляции двигателя из-за наличия пыли и грязи.</p>	1
	ПОЛЬЗОВАТЕЛЬ	<p>Защита построена на основе заданной пользователем тепловой модели двигателя с учетом следующих предположений:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Когда на привод подается питание, двигатель находится при расчетной температуре (при выключении питания значение параметра 01.37 РАСЧ ТЕМП МОТОРА сохраняется). При первом включении питания двигатель находится при температуре окружающего воздуха (30°C). - Двигатель нагревается при работе в области выше кривой нагрузки и остывает при работе в области ниже этой кривой. - Температура двигателя снижается, если он работает в области ниже кривой. Это справедливо только, если двигатель перегрет <p>В заданной пользователем тепловой модели используется тепловая постоянная времени двигателя (параметр 30.06) и кривая нагрузки двигателя (параметры 30.07, 30.08 и 30.09). Дополнительная настройка обычно требуется только в том случае, если температура окружающего воздуха отличается от нормальной рабочей температуры, указанной для двигателя.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Модель не защищает двигатель в случае нарушения нормальной вентиляции двигателя из-за наличия пыли и грязи.</p>	2

№	Название/значения	Описание	FbEq						
	ТЕРМИСТОР	<p>Тепловая защита двигателя активизируется с помощью цифрового входа 6. К цифровому входу 6 подключается термистор или размыкающие контакты реле термистора. Состояние этого входа обрабатывается в приводе следующим образом:</p> <table border="1" data-bbox="466 443 1209 600"> <thead> <tr> <th>Состояние цифрового входа 6 (сопротивление термистора)</th> <th>Температура</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1 (0 – 1,5 кОм)</td> <td>Норма</td> </tr> <tr> <td>0 (4 кОм и больше)</td> <td>Перегрев</td> </tr> </tbody> </table> <p>⚡ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! В соответствии со стандартом IEC 664 при подключении термистора двигателя к цифровому входу необходимо обеспечить двойную или усиленную изоляцию между токоведущими элементами двигателя и термистором. Усиленная изоляция подразумевает наличие зазора (по поверхности) 8 мм (оборудование на 400/500 В переменного тока). Если конструкция термистора не удовлетворяет этим требованиям, необходимо исключить возможность доступа к другим входам/выходам преобразователя или использовать реле для изоляции термистора от цифрового входа.</p> <p>⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Цифровой вход 6 может быть выбран для выполнения других функций. Измените эти установки до выбора значения ТЕРМИСТОР. Другими словами, убедитесь, что цифровой вход ЦВХ 6 не выбран никаким другим параметром.</p> <p>На приведенном ниже рисунке показаны варианты подключения термистора. На стороне двигателя экран кабеля следует заземлить через конденсатор 10 нФ. Если это невозможно, экран следует оставить неподключенным.</p> <p>Вариант 1</p>  <p>Вариант 2</p>  <p>Примечание. Если номинальный ток двигателя превышает 800 А, вместо вычисляемой тепловой модели используется модель заданная пользователем. В этом случае необходимо задать параметры 30.06, 30.07, 30.08 и 30.09.</p>	Состояние цифрового входа 6 (сопротивление термистора)	Температура	1 (0 – 1,5 кОм)	Норма	0 (4 кОм и больше)	Перегрев	3
Состояние цифрового входа 6 (сопротивление термистора)	Температура								
1 (0 – 1,5 кОм)	Норма								
0 (4 кОм и больше)	Перегрев								

№	Название/значения	Описание	FbEq
30.06	ПОСТ ВРЕМ НАГРЕВ	Тепловая постоянная времени двигателя для тепловой модели, заданной пользователем (см. значение ПОЛЬЗОВАТЕЛЬ параметра 30.05).  <p style="text-align: center;">Тепловая постоянная времени двигателя</p>	
	256,0 – 9999,8 с.	Постоянная времени	256 – 9999
30.07	ПРЕДЕЛ НАГР АД	Этот параметр (вместе с параметрами 30.08 и 30.09. определяет кривую нагрузки двигателя для тепловой модели, заданной пользователем (см. значение USER MODE (пользователь) параметра 30.05).  <p style="text-align: center;">Выходная частота привода</p>	
	50,0 – 150,0 %	Допустимая длительная нагрузка двигателя в процентах от номинального тока двигателя.	50 – 150
30.08	ТОК НУЛ СКОРОСТИ	Этот параметр (вместе с параметрами 30.07 и 30.09) определяет кривую нагрузки двигателя.	
	25,0 – 150,0 %	Допустимая длительная нагрузка двигателя при нулевой скорости в процентах от номинального тока двигателя.	25 – 150
30.09	ТОЧКА ИЗГИБА	Этот параметр (вместе с параметрами 30.07 и 30.08) определяет кривую нагрузки двигателя.	
	1,0 – 300,0 Гц	Выходная частота привода при нагрузке 100 %.	100 – 30000

№	Название/значения	Описание	FbEq
30.10	ОПРОКИДЫВАНИЕ	Выбор реакции привода в случае возникновения состояния блокировки двигателя. Защита срабатывает при выполнении следующих условий: - привод находится у порога опрокидывания (определяемого параметрами 20.03 , 20.13 и 20.14); - выходная частота ниже уровня, заданного параметром 30.11 и - это состояние сохраняется дольше, чем время, заданное параметром 30.12 . Примечание. Порог опрокидывания ограничивается предельным внутренним током 03.04 TORQ_INV_CUR_LIM. См. раздел <i>Защита от опрокидывания</i> на стр. 66 .	
	АВАРИЯ	В приводе генерируется сообщение об отказе.	1
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	Привод генерирует предупреждение. Предупреждение удаляется с дисплея по истечении половины времени, заданного параметром 30.12 .	2
	НЕТ	Функция защиты не активна.	3
30.11	ЧАСТОТА ПРИ ОПРОК	Предельное значение частоты для функции защиты от блокировки. См. раздел 30.10 .	
	0,5 – 50,0 Гц	Частота блокировки	50 – 5000
30.12	ВРЕМЯ ОПРОКИД	Задержка для функции защиты от блокировки. См. раздел 30.10 .	
	Время для функции защиты от блокировки.	ФУНКЦ НЕДОГРУЗКИ	10 – 400
30.13	ФУНКЦ НЕДОГРУЗКИ	Выбор реакции привода на состояние недостаточной нагрузки. Защита срабатывает при выполнении следующих условий: - крутящий момент двигателя падает ниже кривой нагрузки, определенной параметром 30.15 ; - значение выходной частоты превышает 10 % от номинальной частоты двигателя и - это состояние сохраняется дольше, чем время, заданное параметром 30.14 . См. раздел <i>Защита от недогрузки</i> на стр. 66 .	
	НЕТ	Функция защиты не активна.	1
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	Привод генерирует предупреждение.	2
	АВАРИЯ	В приводе генерируется сообщение об отказе.	3
30.14	ВРЕМЯ НЕДОГРУЗКИ	Предельное время для функции контроля недогрузки. См. раздел 30.13 .	
	0 – 600 с.	Время недогрузки	0 – 600

№	Название/значения	Описание	FbEq
30.15	КРИВАЯ НЕДОГРУЗКИ	<p>Выбор кривой нагрузки для функции контроля недогрузки. См. параметр 30.13.</p> <p> T_M = крутящий момент двигателя T_N = номинальный крутящий момент двигателя f_N = номинальная частота двигателя </p>	
1 – 5		Номер кривой нагрузки	1 – 5
30.16	ПОТЕРЯ ФАЗЫ АД	Включение функции защиты от обрыва фазы двигателя. См. раздел <i>Обрыв фазы двигателя</i> на стр. 66.	
	НЕТ	Не активен	0
	АВАРИЯ	Функция активна. В приводе генерируется сообщение об отказе.	65535
30.17	ЗАМЫКАН НА ЗЕМЛЮ	<p>Выбор реакции привода на появление замыкания на землю в двигателе или в кабеле двигателя. См. раздел <i>Защита от замыкания на землю</i> на стр. 67.</p> <p>Примечание. При параллельном соединении инверторных модулей R8i (для многоприводных (ACS800) и крупногабаритных (ACS800-07) модулей) действительным является только вариант АВАРИЯ.</p>	
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	Привод генерирует предупреждение.	0
	АВАРИЯ	В приводе генерируется сообщение об отказе.	65535
30.18	АВАР ШИНЫ СВЯЗИ	Выбор реакции привода в случае нарушения связи через интерфейс fieldbus (когда привод не может принять главный набор сигналов задания или вспомогательный набор сигналов задания). Значения задержки определяются параметрами 30.19 и 30.21.	
	АВАРИЯ	Функция защиты активна. Привод производит защитное отключение, и двигатель останавливается выбегом.	1
	НЕТ	Функция защиты не активна.	2
	ФИКС СКОР 15	<p>Функция защиты активна. Привод формирует предупреждение и устанавливает скорость двигателя равной значению, заданному параметром 12.16.</p> <p>ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии связи.</p>	3

№	Название/значения	Описание	FbEq
	ПОСЛЕД СКОР	<p>Функция защиты активна. Привод формирует предупреждение и поддерживает скорость вращения, которая была установлена до возникновения нештатной ситуации. Это значение определяется путем усреднения скорости за последние 10 секунд работы.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Необходимо убедиться в безопасности продолжения работы привода при отсутствии связи.</p>	4
30.19	ГЛ ЗАД -УПРАВ	Установка задержки для функции контроля главного набора сигналов задания. См. раздел 30.18 .	
	0,1 – 60,0 с,	Задержка.	10 – 6000
30.20	ШИН ОШ РВЫХ/ АВЫХ	Этот параметр определяет работу релейного выхода и аналогового выхода, управляемых через интерфейс fieldbus, в случае нарушения связи. См группы параметров 14 РЕЛЕЙНЫЕ ВЫХОДЫ и 15 АНАЛОГ ВЫХОДЫ , а также главу Управление по шине fieldbus . Задержка для функции контроля определяется параметром 30.21 .	
	ОБНУЛЕНИЕ	Реле обесточивается. На аналоговый выход подается нулевой уровень.	0
	ПОСЛЕД ЗНАЧ	<p>Реле остается в том состоянии, в котором оно находилось до нарушения связи. На аналоговый выход подается тот же сигнал, который подавался на выход до нарушения связи.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Обновление состояния релейного и аналогового выходов начинается сразу же после восстановления связи без сброса сообщения об отказе.</p>	65535
30.21	ПЛ ЗАД УПРАВ-	Установка задержки для функции контроля вспомогательного набора сигналов задания. См. раздел 30.18 . Если значение параметра отлично от нуля, привод автоматически активизирует функцию контроля через 60 секунд после включения питания.	
	0,0 – 60,0 с,	<p>Примечание. Данное значение задержки также относится к функции, заданной параметром 30.20.</p> <p>Задержка. 0,0 с = функция не активна.</p>	0 – 6000
30.22	ФУНК КОНФ ВХ/ВЫХ	Выбор реакции привода в случае, когда в качестве интерфейса выбран дополнительный канал ввода или вывода, а связь с соответствующим дополнительным модулем аналоговых или цифровых входов/выходов не установлена (параметры группы 98 ДОП МОДУЛИ .	
	НЕТ	<p>Пример. Функция защиты срабатывает, если параметр 16.01 = DI7, а параметр 98.03 = NO (нет).</p> <p>Функция не активна.</p>	1
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	Функция активна. Привод генерирует предупреждение.	2
30.23	ИНДИК.ПРЕДЕЛОВ	Включает/выключает сигналы о достижении пределов ОГР.ТОК ПРИВ, ОГР.ПОСТ.ТОК, ОГР.ТОК ДВИГ, ОГР.МОМ.ДВИГ и/или ОГР.МОЩ.ДВИГ. Дополнительная информация приведена в гл. Поиск и устранение неисправностей .	
	0 – 255	<p>Значение в десятичном формате. По умолчанию ни один из аварийных сигналов не активен, т.е. значение параметра равно 0.</p> <p>бит 0 INV_CUR_LIM_IND бит 1 DC_VOLT_LIM_IND бит 2 MOT_CUR_LIM_IND бит 3 MOT_TORQ_LIM_IND бит 4 MOT_POW_LIM_IND</p> <p>Пример. Если значение параметра установлено равным 3 (биты 0 и 1 имеют значение 1), активны аварийные сигналы ОГР.ТОК ПРИВ и ОГР.ПОСТ.ТОК.</p>	-

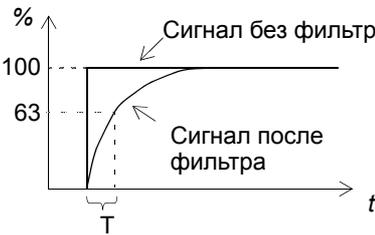
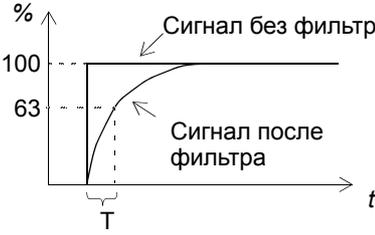
№	Название/значения	Описание	FbEq
31 АВТ ПОВТОР ВКЛЮЧ		Автоматический сброс отказа. Автоматический сброс возможен только для отказов определенных типов, когда данная функция включена для соответствующих типов отказов. Функция автоматического сброса отказа не работает, если привод находится в режиме местного управления (в первой строке дисплея отображается буква L). См. раздел <i>Автоматический сброс</i> на стр. 70.	
31.01	КОЛ-ВО АПС	Количество попыток сброса отказа, которые выполняются приводом в течение времени, заданного параметром 31.02.	
	0 – 5	Количество попыток автоматического сброса отказа.	0
31.02	ПЕРИОД АПС	Время для функции автоматического сброса отказа. См. раздел 31.01.	
	1,0 – 180,0 с,	Допустимое время сброса отказа.	100 – 18000
31.03	ЗАДЕРЖКА ДО АПС	Время ожидания после возникновения отказа перед выполнением автоматического сброса. См. раздел 31.01.	
	0,0 – 3,0 с,	Время ожидания сброса отказа.	0 – 300
31.04	ПОВЫШ ТОК	Включение/выключение функции автоматического сброса для отказа “Перегрузка по току”.	
	НЕТ	Не активен	0
	ДА	Активен	65535
31.05	ПОВЫШ U	Включение/выключение функции автоматического сброса для отказа “Перенапряжение на шине постоянного тока”.	
	НЕТ	Не активен	0
	ДА	Активен	65535
31.06	ПОНИЖ U	Включение/выключение функции автоматического сброса для отказа “Пониженное напряжение на шине постоянного тока”.	
	НЕТ	Не активен	0
	ДА	Активен	65535
31.07	АВХ СИГНАЛ < MIN НЕТ	Включение/выключение функции автоматического сброса для отказа АВХ СИГНАЛ < MIN (сигнал на аналоговом входе меньше установленного минимального уровня).	
	НЕТ	Не активен	0
	ДА	Функция активна.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! При восстановлении значения сигнала на аналоговом входе возможен запуск двигателя (в том числе и после длительного простоя). Следует убедиться в том, что использование этой функции не создает угрозу безопасности.	65535
31.08	ПРЕОБР.	Включение/отключение функции автоматического сброса при отказе питания преобразователя (RTAC-SLOT2) (отказ на стороне питания преобразователя).	
	НЕТ	Не активен	0
	ДА	Активен	65535
32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ		Контрольные пределы. Для сигнализации о нарушении контрольных пределов можно использовать релейные выходы. См. раздел <i>Контроль</i> на стр. 70.	
32.01	КОНТРОЛЬ СКОР 1	Включение/выключение функции контроля скорости и выбор типа контрольного предела.	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	НЕТ	Контроль не включен.	1
	НИЖН ПРЕДЕЛ	Функция активизируется, если значение меньше контрольного предела.	2
	ВЕРХН ПРЕДЕЛ	Функция активизируется, если значение больше контрольного предела.	3
	АБС НИЖ ПР	Функция активизируется, если значение меньше контрольного предела. Контроль осуществляется для обоих направлений вращения. Рисунок иллюстрирует принцип действия функции. 	4
32.02	ПРЕДЕЛ СКОР 1	Контрольный предел скорости 1. См. раздел 32.01.	
	- 18000 – 18000 об./мин	Предельное значение.	- 18000 – 18000
32.03	КОНТРОЛЬ СКОР 2	См. параметр 32.01.	
	НЕТ	См. параметр 32.01.	1
	НИЖН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	2
	ВЕРХН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	3
	АБС НИЖ ПР	См. параметр 32.01.	4
32.04	ПРЕДЕЛ СКОР 2	См. параметр 32.01.	
	- 18000 – 18000 об./мин	См. параметр 32.01.	- 18000 – 18000
32.05	КОНТРОЛЬ ТОКА	Включение/выключение функции контроля тока двигателя и выбор типа контрольного предела.	
	НЕТ	См. параметр 32.01.	1
	НИЖН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	2
	ВЕРХН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	3
32.06	ПРЕДЕЛ ТОКА 1	Контрольный предел тока двигателя (см. параметр 32.05).	
	0 – 1000 А	Предельное значение.	0 – 1000
32.07	КОНТРОЛЬ МОМЕНТ 1	Включение/выключение функции контроля крутящего момента двигателя и выбор типа контрольного предела.	
	НЕТ	См. параметр 32.01.	1
	НИЖН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	2
	ВЕРХН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	3
32.08	ПРЕДЕЛ МОМЕНТ1	Контрольный предел крутящего момента двигателя (см. параметр 32.07).	
	-600 – 600 %	Предельное значение в процентах от номинального крутящего момента двигателя.	-6000 – 6000
32.09	КОНТРОЛЬ МОМЕНТ 2	Включение/выключение функции контроля крутящего момента двигателя и выбор типа контрольного предела.	
	НЕТ	См. параметр 32.01.	1
	НИЖН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	2
	ВЕРХН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	3
32.10	ПРЕДЕЛ МОМЕНТ2	Контрольный предел крутящего момента двигателя (см. параметр 32.09).	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	-600 – 600 %	Предельное значение в процентах от номинального крутящего момента двигателя.	-6000 – 6000
32.11	КТ ЗАДАНИЯ 1	Включение/выключение функции контроля внешнего сигнала задания 1 (ЗАДАНИЕ 1) и выбор типа контрольного предела.	
	НЕТ	См. параметр 32.01.	1
	НИЖН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	2
	ВЕРХН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	3
32.12	ПРЕДЕЛ ЗАДАНИЯ1	Контрольный предел задания 1 (см. параметр 32.11).	
	0 – 18000 об./мин	Предельное значение.	0 – 18000
32.13	КТ ЗАДАНИЯ 2	Включение/выключение функции контроля внешнего сигнала задания 2 (ЗАДАНИЕ 2) и выбор типа контрольного предела.	
	НЕТ	См. параметр 32.01.	1
	НИЖН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	2
	ВЕРХН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	3
32.14	ПРЕДЕЛ ЗАДАНИЯ2	Контрольный предел задания 2 (см. параметр 32.13).	
	0 – 600 %	Предельное значение.	0 – 6000
32.15	КОНТРОЛЬ ТЕХ ПАР1	Включение/выключение функции контроля переменной ПИД-управления технологическим процессом (ТП1) и выбор типа контрольного предела.	
	НЕТ	См. параметр 32.01.	1
	НИЖН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	2
	ВЕРХН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	3
32.16	ПРЕДЕЛ ТХ ПАР1	Контрольный предел для технологической переменной ТП1 (см. параметр 32.15).	
	0 – 200 %	Предельное значение.	0 – 2000
32.17	КТ ТЕХ ПАР 2	Включение/выключение функции контроля переменной ПИД-управления технологическим процессом (ТП2) и выбор типа контрольного предела.	
	НЕТ	См. параметр 32.01.	1
	НИЖН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	2
	ВЕРХН ПРЕДЕЛ	См. параметр 32.01.	3
32.18	ПРЕДЕЛ ТХ ПАР 2	Контрольный предел для технологической переменной ТП2 (см. параметр 32.17).	
	0 – 200 %	Предельное значение.	0 – 2000
33 ИНФОРМАЦИЯ		Версии программного обеспечения, контрольная дата	
33.01	ВЕРСИЯ DTC ПРОГР	Отображение типа и номера версии микропрограммного обеспечения привода. Примечание. Пользователь не может изменить значение параметра.	
		Формат: <div style="text-align: right; margin-right: 100px;"> ASxxxxхх </div> Серия изделия _____ <div style="text-align: right; margin-right: 100px;"> A = ACS800 </div> Изделие _____ <div style="text-align: right; margin-right: 100px;"> S = ACS800, стандартный вариант </div> Версия микропрограммного обеспечения _____ <div style="text-align: right; margin-right: 100px;"> 7ххх = Версия 7.ххх </div>	

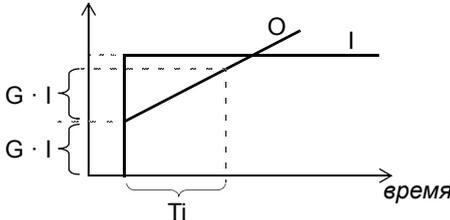
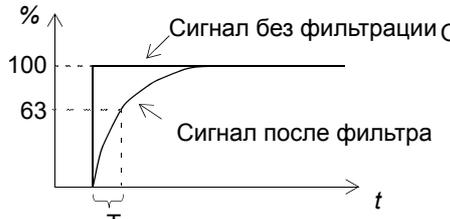
№	Название/значения	Описание	FbEq
33.02	ВЕРСИЯ ПРИКЛ ПРОГ	Отображение типа и номера версии прикладной программы привода. Примечание. Пользователь не может изменить значение параметра.	
		<p>Формат:</p> <p style="text-align: right;">ASAxхххух</p> <p>Серия изделия _____</p> <p>A = ACS800</p> <p>Изделие _____</p> <p>S = ACS800, стандартный вариант</p> <p>Тип микропрограммного обеспечения _____</p> <p>A = Прикладная программа</p> <p>Версия микропрограммного обеспечения _____</p> <p>7хух = Версия 7.хух</p>	
33.03	ДАТА ПРОВЕРКИ	Отображение контрольной даты. Примечание. Пользователь не может изменить значение параметра.	
		Дата отображается в формате ДДММГГ (день, месяц, год).	-
33.04	ТИП ПЛАТЫ	Указывает тип платы управления. Примечание. Платы RMIO-1х имеют микросхемы флэш-памяти другого типа по сравнению с платами RMIO-0х. Только программное обеспечение	
34 РЕГУЛИР ВЕЛИЧИНА		- переменная и единицы, заданные пользователем - фильтрация текущих сигналов скорости и крутящего момента - сброс счетчика времени работы двигателя	
34.01	МАСШТАБ	Преобразование (масштабирование) выбранной переменной привода в заданную пользователем переменную, которая хранится как текущий сигнал 01.01. Приведенная ниже блок-схема иллюстрирует использование параметров, определяющих текущий сигнал 01.01.	
	0,00–100000,00 %	Коэффициент масштабирования.	0–100000
34.02	РАЗМЕРНОСТЬ	Выбор единиц измерения для переменной технологического процесса. См. раздел 34.01.	
	НЕТ	Единица измерения не устанавливается.	1
	об./мин	Обороты в минуту.	2
	%	Проценты.	3
	м/сек	Метры в секунду.	4

№	Название/значения	Описание	FbEq
A		Амперы.	5
V		Вольты.	6
Гц		Герцы.	7
сек		Секунды.	8
ч		Часы.	9
КЧАС		Килочасы.	10
С		Градусы Цельсия.	11
ФУНТ/ФУТ		Фунты на фут.	12
мА		Миллиамперы.	13
мВ		Милливольты.	14
кВт		Киловатты.	15
W		Ватты.	16
кВтч		Киловатт-часы.	17
ФАРЕНГЕЙТ		Градусы Фаренгейта.	18
Л.С.		Лошадиные силы.	19
МВтЧАС		Мегаватт-часы.	20
КУБ МЕТ ВЧАС		Кубические метры в час.	21
ЛИТРОВ В СЕК		Литры в секунду.	22
бары		Бары.	23
кПАСКАЛЬ		Килопаскали.	24
ГАЛ В МИНУТУ		Галлоны в минуту.	25
ФТ НА КВ ДМ		Фунты на квадратный дюйм.	26
КБ ФУТ В МИН		Кубические футы в минуту.	27
ФУТ		Футы.	28
МЛ ГАЛ ВДЕНЬ		Миллионы галлонов в день.	29
ММ РТУТ СТЛБ		Дюймы ртутного столба.	30
ФУТ В МИН		Футы в минуту.	31
Lbs		Фунт.	32
34.03	ВЫБОР ПЕРЕМ ПРОЦ	Выбор переменной привода для преобразования в требуемую переменную технологического процесса. См. раздел 34.01 .	
	0 – 9999	Индекс параметра.	0 – 9999
34.04	ВР ФИЛЬТ СКОР АД	<p>Определяет постоянную времени фильтра текущего сигнала 01.02 СКОРОСТЬ. Постоянная времени влияет на все функции, в которых используется сигнал СКОРОСТЬ.</p> <p>Значение текущей скорости используется, например, при контроле скорости (группа параметров 32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ в качестве аналогового выходного значения (группа 15 АНАЛОГ ВЫХОДЫ) или в качестве текущего сигнала, показываемого на дисплее панели управления или на экране ПК.</p>	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	0 – 20000 мс	Постоянная времени фильтра  $O = I \cdot (1 - e^{-t/T})$ I = сигнал на входе фильтра (перепад) O = сигнал на выходе фильтра t = время T = постоянная времени фильтра	0 – 20000
34.05	ВР ФИЛЬТ МОМ АД	Постоянная времени фильтра для текущего сигнала крутящего момента (текущий сигнал 01.05). Влияет также на функцию контроля крутящего момента (параметры 32.07 и 32.09) и значение крутящего момента, считываемое с аналогового выхода.	
	0 – 20000 мс	Постоянная времени фильтра  $O = I \cdot (1 - e^{-t/T})$ I = сигнал на входе фильтра (перепад) O = сигнал на выходе фильтра t = время T = постоянная времени фильтра	0 – 20000
34.06	СБРОС ВРЕМ РАБОТЫ	Сброс счетчика времени работы двигателя (текущий сигнал 01.43).	
	НЕТ	Сброс не выполняется.	0
	ДА	Сброс счетчика (продолжение отсчета от нулевого значения).	65535
35 СБЦ О ТЕМ-РЕ АД		Изменение температуры двигателя. Описание функции приведено в разделах <i>Измерение температуры двигателя через стандартные входы/выходы</i> на стр. 75 и <i>Измерение температуры двигателя через дополнительный модуль аналоговых входов/выходов</i> на стр. 77.	
35.01	Ф 1 СБ ТЕМ-РЫ АД	Включение функции измерения температуры двигателя 1 и выбор типа датчика. Примечание. Если для измерения температуры используется дополнительный модуль аналоговых входов/выходов. RAIO и параметры 35.01 MOT 1 TEMP AI1 SEL и/или 35.04 MOT 2 TEMP AI2 SEL имеют значение 1хРТ100, диапазон входных сигналов этого дополнительного модуля должен быть установлен с помощью DIP-переключателей равным 0 – 2 В (вместо 0 – 10 В).	
	НЕТ	Функция не активна.	1
	ДТ 1хРТ100	Функция активна. Температура измеряется одним датчиком Pt 100. С аналогового выхода 1 на датчик подается постоянный ток. Сопротивление датчика, а следовательно, и напряжение на датчике, возрастает вместе с температурой двигателя. Функция измерения температуры считывает напряжение через аналоговый вход 1 и преобразует его в градусы Цельсия.	2
	ДТ 2хРТ100	Функция активна. Температура измеряется двумя датчиками Pt 100. См. значение ДТ 1хРТ100.	3
	ДТ 3хРТ100	Функция активна. Температура измеряется тремя датчиками Pt 100. См. значение ДТ 1хРТ100.	4

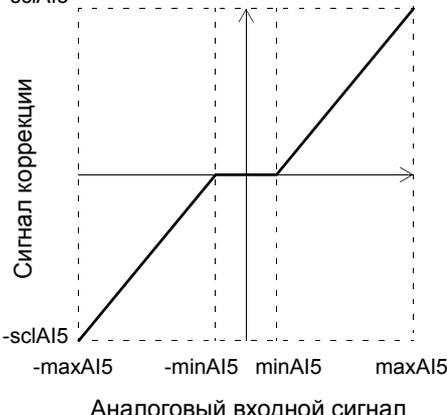
№	Название/значения	Описание	FbEq						
	1 – 3 РТС	<p>Функция активна. Температура контролируется с помощью 1 - 3 датчиков РТС или 1 - 3 кремниевых датчиков температуры КТУ84-1хх. Аналоговый выход АО1 обеспечивает питание датчика (датчиков) постоянным током. Сопротивление датчика резко увеличивается, т.к. температура двигателя возрастает выше температуры установки (T_{ref}), то же происходит с напряжением на резисторе. Функция измерения температуры считывает напряжение, поступающее на аналоговый вход АВХ1, и преобразует его в сопротивление (Омы). На рисунке ниже показано изменение сопротивления датчика РТС в зависимости от рабочей температуры двигателя.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Температура</th> <th>Сопротивление</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Норма</td> <td>0 – 1,5 кОм</td> </tr> <tr> <td>Перегрев</td> <td>≥ 4 кОм</td> </tr> </tbody> </table>	Температура	Сопротивление	Норма	0 – 1,5 кОм	Перегрев	≥ 4 кОм	5
Температура	Сопротивление								
Норма	0 – 1,5 кОм								
Перегрев	≥ 4 кОм								
35.02	НЕТ ОГР 1 ПРД ТЕМ-РЫ	Порог аварийной сигнализации для функции измерения температуры двигателя 1. В случае превышения этого значения подается аварийный сигнал.							
	-10 – 5000 Ом/°C (РТС/Pt100)	Предельное значение в градусах Цельсия или Омах. °C: параметр 35.01 = ДТ 1хРТ100, ДТ 2хРТ100 или ДТ 3хРТ100. Ом: параметр 35.01 = 1 – 3 РТС.	-10 – 5000						
35.03	ОГР 1 ОШ ТЕМ-РЫ	Порог аварийной сигнализации для функции измерения температуры двигателя 1. В случае превышения этого значения генерируется сообщение об отказе.							
	-10 – 5000 Ом/°C (РТС/Pt100)	Предельное значение в градусах Цельсия или Омах. °C: параметр 35.01 – ДТ 1хРТ100, ДТ 2хРТ100, ДТ 3хРТ100. Ом: параметр 35.01 – 1 – 3 РТС.	-10 – 5000						
35.04	Ф 2 СБ ТЕМ-РЫ АД	<p>Включение функции измерения температуры двигателя 2 и выбор типа датчика. Для защиты двух двигателей требуется дополнительный модуль аналоговых входов/выходов. Параметр 98.12 должен быть включен.</p> <p>Примечание. Если параметр 98.12 включен, измерение температуры двигателя 1 также выполняется в помощью дополнительного модуля аналоговых входов/выходов (стандартные входы/выходы не используются).</p> <p>Примечание. Если для измерения температуры используется дополнительный модуль аналоговых входов/выходов. RAIO и параметры 35.01 MOT 1 TEMP AI1 SEL и/или 35.04 MOT 2 TEMP AI2 SEL имеют значение 1хРТ100, диапазон входных сигналов этого дополнительного модуля должен быть установлен с помощью DIP-переключателей равным 0 – 2 В (вместо 0 – 10 В).</p>							
	НЕТ	См. раздел 35.01.	1						
	ДТ 1хРТ100	См. раздел 35.01.	2						
	ДТ 2хРТ100	См. раздел 35.01.	3						
	ДТ 3хРТ100	См. раздел 35.01.	4						
	ДТ 1 – 3 РТС	См. раздел 35.01.	5						

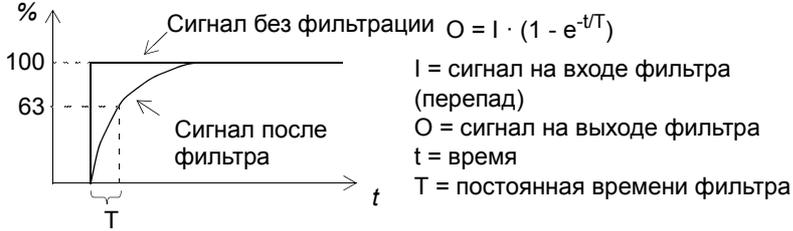
№	Название/значения	Описание	FbEq												
35.05	НЕТ ОГР 2 ПРД ТЕМ-РЫ	Порог аварийной сигнализации для функции измерения температуры двигателя 2. В случае превышения этого значения подается аварийный сигнал.													
	-10 – 5000 Ом/°C (PTC/Pt100)	См. раздел 35.02.	-10 – 5000												
35.06	ОГР 2 ОШ ТЕМ-РЫ	Порог аварийной сигнализации для функции измерения температуры двигателя 2. В случае превышения этого значения генерируется сообщение об отказе.													
	-10 – 5000 Ом/°C (PTC/Pt100)	См. раздел 35.03.	-10 – 5000												
35.07	МД КОМП ТЕМ-РЫ	Использование измеренной температуры двигателя 1 для коррекции модели двигателя.													
	НЕТ	Функция не активна.	1												
	ДА	Значение температуры используется для коррекции модели двигателя. Примечание. Выбор возможен только в случае применения одного или нескольких датчиков температуры Pt 100.	2												
	YES PAR35.08	Температура двигателя передается от системы автоматизации к приводу.	3												
35.08	МОТ MOD COMP PTR	Источник для датчика обратной связи температуры двигателя при параметре 35.07, установленном в значение YES PAR35.08.													
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Пример. Точка соединения по 85.01 CONSTANT1: 35.08 МОТ MOD COMP PTR = +.085,001,00.	-												
40 ПИД-РЕГУЛЯТОР		- ПИД-управление технологическим процессом (99.02 = ПИД-РЕГУЛИР) - функция коррекции задания скорости или момента (значение параметра 99.02 не равно ПИД-РЕГУЛИР) - функция отключения ПИД-управления процессом (99.02 = ПИД-РЕГУЛИР) Дополнительная информация приведена в разделе <i>ПИД-управление процессом</i> на стр. 72.													
40.01	КФ УСИЛЕНИЯ	Коэффициент усиления ПИД-регулятора.													
	0,1 – 100,0	Значение коэффициента усиления. В качестве примера в таблице приведены значения коэффициента усиления и получаемые изменения скорости в случае, когда: - на регулятор подается значение ошибки 10 % или 50 % (ошибка = значение задания процесса – текущее значение процесса); - максимальная скорость двигателя равна 1500 об./мин. (параметр 20.02)	10 – 10000												
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Усиление регулятора</th> <th>Изменение скорости Ошибка 10 %</th> <th>Изменение скорости Ошибка 50 %</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0.5</td> <td>75 об./мин.</td> <td>375 об./мин.</td> </tr> <tr> <td>1.0</td> <td>150 об./мин.</td> <td>750 об./мин.</td> </tr> <tr> <td>3.0</td> <td>450 об./мин.</td> <td>1500 об./мин (ограничено)</td> </tr> </tbody> </table>	Усиление регулятора	Изменение скорости Ошибка 10 %	Изменение скорости Ошибка 50 %	0.5	75 об./мин.	375 об./мин.	1.0	150 об./мин.	750 об./мин.	3.0	450 об./мин.	1500 об./мин (ограничено)	
Усиление регулятора	Изменение скорости Ошибка 10 %	Изменение скорости Ошибка 50 %													
0.5	75 об./мин.	375 об./мин.													
1.0	150 об./мин.	750 об./мин.													
3.0	450 об./мин.	1500 об./мин (ограничено)													

№	Название/значения	Описание	FbEq
40.02	Т ИНТЕГРИРОВАНИЯ	<p>Время интегрирования для ПИД-регулятора.</p> <p>I = сигнал на входе регулятора (ошибка)</p>  <p>Ошибка/выходной сигнал регулятора O = сигнал на выходе регулятора G = коэффициент усиления t = время T_i = время интегрирования</p>	
	0,02 – 320,00 с.	Значение времени интегрирования.	2 – 32000
40.03	Т ДИФФЕРЕНЦИРОВ	<p>Время дифференцирования для ПИД-регулятора. Дифференциальная составляющая выходного сигнала регулятора вычисляется из двух последовательных значений ошибки (E_{k-1} и E_k) по следующей формуле: PID DERIV TIME (τ дифференциров) $\cdot (E_k - E_{k-1})/T_s$, где $T_s = 12$ мс (период дискретизации). E = ошибка = значение задания процесса - текущее значение процесса.</p>	
	0,00 – 10,00 с	Время дифференцирования.	0 – 1000
40.04	Т ФИЛЬТРА ДИФ	Постоянная времени однополюсного фильтра, который предназначен для сглаживания дифференциальной составляющей выходного сигнала ПИД-регулятора.	
	0,04 – 10,00 с.	Постоянная времени фильтра.	4 – 1000
		 <p>I = сигнал на входе фильтра (перепад) O = сигнал на выходе фильтра t = время T = постоянная времени</p>	
40.05	ИНВЕРТ ВЫХ ПИД	Инвертирование значения ошибки на входе ПИД-регулятора (ошибка = значение задания процесса – текущее значение процесса).	
	НЕТ	Без инвертирования	0
	ДА	<p>Инвертирование</p> <p>При активной функции ожидания привод действует следующим образом: Привод переходит в режим ожидания, если скорость двигателя ниже уровня ожидания (02.02 < 40.21) и если текущее значение сигнала ПИД-регулирования процесса меньше уровня выхода из режима ожидания (01.34 < 40.23).</p> <p>Привод выходит из режима ожидания, когда текущее значение сигнала ПИД-регулирования процесса становится больше уровня выхода из режима ожидания (01.34 > 40.23).</p> <p>См. также раздел Функция отключения ПИД-управления процессом на стр. 73.</p>	65535
40.06	ДЕЙСТВ ЗНАЧЕН ТП	Выбор текущего значения технологического процесса для ПИД-регулятора. Два источника (ТП1 и ТП2) дополнительно определяются параметрами 40.07 и 40.08.	
	ТП1	ТП1	1
	ТП1-ТП2	Разность ТП1 и ТП2.	2

№	Название/значения	Описание	FbEq						
	ТП1+ТП2	Сумма ТП1 и ТП2.	3						
	ТП1*ТП2	Произведение ТП1 и ТП2.	4						
	ТП1/ТП2	Отношение ТП1 и ТП2.	5						
	МН (ТП1,ТП2)	Меньшее из значений ТП1 и ТП2.	6						
	МК (ТП1,ТП2)	Большее из значений ТП1 и ТП2.	7						
	КР (ТП1-ТП2)	Квадратный корень из разности ТП1 и ТП2.	8						
	КРТП1+КРТП2	Сумма квадратных корней из ТП1 и ТП2.	9						
40.07	ВЫБОР ВХОДА ТП 1	Выбор источника сигнала для переменной ТП1. См. параметр 40.06.							
	АВХ 1	Аналоговый вход 1.	1						
	АВХ 2	Аналоговый вход 2.	2						
	АВХ 3	Аналоговый вход 3.	3						
	АВХ 5	Аналоговый вход 5.	4						
	АВХ 6	Аналоговый вход 6.	5						
	ПАР 40.25	Источник, заданный параметром 40.25.	6						
40.08	ВЫБОР ВХОДА ТП 2	Выбор источника сигнала для переменной ТП2. См. параметр 40.06.							
	АВХ 1	Аналоговый вход 1.	1						
	АВХ 2	Аналоговый вход 2.	2						
	АВХ 3	Аналоговый вход 3.	3						
	АВХ 5	Аналоговый вход 5.	4						
	АВХ 6	Аналоговый вход 6.	5						
40.09	ТП 1 МИН	Минимальное значение переменной ТП1, когда в качестве источника сигнала выбран аналоговый вход. См. параметр 40.07. Минимальное и максимальное (40.10) значения переменной ТП1 определяют, каким образом сигнал, полученный от измерительного устройства, преобразуется в процентное значение, подаваемое на ПИД-регулятор.							
	-1000 – 1000 %	<p>Минимальное значение в процентах от диапазона, установленного для входного аналогового сигнала. Ниже приведена формула для вычисления значения, когда в качестве источника сигнала для переменной ТП1 выбран аналоговый вход 1.</p> $\text{ТП 1 МИН} = \frac{\text{AI1min} - 13.01}{13.02 - 13.01} \cdot 100 \%$ <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 15%;">AI1min</td> <td>Напряжение сигнала, полученного от измерительного устройства, когда текущее значение переменной технологического процесса равно требуемому минимальному значению.</td> </tr> <tr> <td>13.01</td> <td>Минимальное значение на аналоговом входе 1 (значение параметра)</td> </tr> <tr> <td>13.02</td> <td>Максимальное значение на аналоговом входе 1 (значение параметра)</td> </tr> </table>	AI1min	Напряжение сигнала, полученного от измерительного устройства, когда текущее значение переменной технологического процесса равно требуемому минимальному значению.	13.01	Минимальное значение на аналоговом входе 1 (значение параметра)	13.02	Максимальное значение на аналоговом входе 1 (значение параметра)	-10000 – 10000
AI1min	Напряжение сигнала, полученного от измерительного устройства, когда текущее значение переменной технологического процесса равно требуемому минимальному значению.								
13.01	Минимальное значение на аналоговом входе 1 (значение параметра)								
13.02	Максимальное значение на аналоговом входе 1 (значение параметра)								

№	Название/значения	Описание	FbEq						
40.10	ТП 1 МАКС	Максимальное значение переменной ТП1, когда в качестве источника сигнала выбран аналоговый вход. См. параметр 40.07. Минимальное (40.09) и максимальное значения переменной ТП1 определяют, каким образом сигнал, полученный от измерительного устройства, преобразуется в процентное значение, подаваемое на ПИД-регулятор.							
	-1000 – 1000 %	<p>Максимальное значение в процентах от диапазона, установленного для входного аналогового сигнала. Ниже приведена формула для вычисления значения, когда в качестве источника сигнала для переменной ТП1 выбран аналоговый вход 1.</p> $\text{ТП 1 МАКС} = \frac{A11_{\max} - 13.01}{13.02 - 13.01} \cdot 100 \%$ <table border="1" data-bbox="549 707 1345 976"> <tr> <td>A11max</td> <td>Напряжение сигнала, полученного от измерительного устройства, когда текущее значение переменной технологического процесса равно требуемому максимальному значению.</td> </tr> <tr> <td>13.01</td> <td>Минимальное значение на аналоговом входе АВХ 1 (значение параметра)</td> </tr> <tr> <td>13.02</td> <td>Максимальное значение на аналоговом входе 1 (значение параметра)</td> </tr> </table>	A11max	Напряжение сигнала, полученного от измерительного устройства, когда текущее значение переменной технологического процесса равно требуемому максимальному значению.	13.01	Минимальное значение на аналоговом входе АВХ 1 (значение параметра)	13.02	Максимальное значение на аналоговом входе 1 (значение параметра)	-10000 – 10000
A11max	Напряжение сигнала, полученного от измерительного устройства, когда текущее значение переменной технологического процесса равно требуемому максимальному значению.								
13.01	Минимальное значение на аналоговом входе АВХ 1 (значение параметра)								
13.02	Максимальное значение на аналоговом входе 1 (значение параметра)								
40.11	ТП 2 МИН	См. параметр 40.09.							
	-1000 – 1000 %	См. параметр 40.09.	-10000 – 10000						
40.12	ТП 2 МАКС	См. параметр 40.10.							
	-1000 – 1000 %	См. параметр 40.10.	-10000 – 10000						
40.13	ПИД ИНТЕГРАТОР	Включение интегратора ПИД-регулятора.							
	ОТКЛ	Не активен.	1						
	ВКЛ	Активен.	2						
40.14	РЕЖ ОТСЛЖ	<p>Включение функции коррекции и выбор прямого или пропорционального метода коррекции. Функция коррекции позволяет ввести поправочный коэффициент в сигнал задания привода. См. раздел <i>Коррекция задания</i> на стр. 48.</p> <p>Пример. Конвейер с регулируемой скоростью и учетом натяжения ленты: Задание скорости незначительно изменяется (корректируется) в зависимости от измеренного натяжения ленты конвейера.</p> <p>Недоступен, когда параметр 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.</p>							
	ОТКЛ	Функция коррекции не используется.	1						
	ПРОПОРЦ	Функция коррекции включена. Коэффициент коррекции связан с внешним -процентным значением задания (ВНЕШНИЙ 2). См. параметр 11.06.	2						
	ПРЯМОЙ	Функция коррекции включена. Коэффициент коррекции связан с фиксированным минимальным пределом, используемым в цикле управления заданием (скорость, частота или момент).	3						

№	Название/значения	Описание	FbEq
40.15	ОТСЛ ПЕРЕМ	<p>Выбор источника сигнала для функции коррекции. Недоступен, когда параметр 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.</p> <p>Пример. Источник сигнала коррекции – аналоговый вход 5. sclAI5</p>  <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>minAI5 = параметр 13.16 maxAI5 = параметр 13.17 sclAI5 = параметр 13.18</p> <p>Аналоговый вход 5 можно использовать только при наличии дополнительного модуля входов/выходов.</p> </div>	
	ABX 1	Аналоговый вход 1.	1
	ABX 2	Аналоговый вход 2.	2
	ABX 3	Аналоговый вход 3.	3
	ABX 5	Аналоговый вход 5.	4
	ABX 6	Аналоговый вход 5.	5
	ПАР 40.16	Величина коррекции определяется значением параметра 40.16 .	6
	PAR 40.28	Величина коррекции определяется значением параметра 40.28 .	7
40.16	ОТСЛ ЗНАЧ	Значение сигнала коррекции, когда для параметра 40.15 установлено значение ПАР 40.16 . Недоступен, когда параметр 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.	
	-100,0 – 100,0 %	Сигнал коррекции	- 10000 – 10000
40.17	РГ ДАП ОТСЛ	Множитель для выходного сигнала ПИД-регулятора, используемый в качестве коэффициента коррекции. Недоступен, когда параметр 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.	
	-100,0 – 100,0 %	Множитель	- 10000 – 10000
40.18	ВЫБ ОТСЛ ПР	Выбор коррекции сигнала задания скорости или крутящего момента. Недоступен, когда параметр 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.	
	ОТСЛ СКОРОС	Коррекция задания скорости.	1
	ОТСЛ МОМЕНТ	Коррекция задания крутящего момента.	2
	DIRECT SPD T	Коррекция задания скорости. Корректирующее значение добавляется к заданию скорости после вычисления изменения скорости. Коррекция не действует при останове с замедлением, аварийном останове или при скорости, заданной параметром 30.18 во время нарушения связи по шине Fieldbus.	3

№	Название/значения	Описание	FbEq
40.19	ВР ФИЛ ПЕРЕМ	Постоянная времени фильтра, через который текущий сигнал подается на вход ПИД-регулятора.	
	0,04 – 10,00 с.	<p>Постоянная времени фильтра.</p>  <p>$O = I \cdot (1 - e^{-t/T})$</p> <p>I = сигнал на входе фильтра (перепад) O = сигнал на выходе фильтра t = время T = постоянная времени фильтра</p>	4 – 1000
40.20	РЕЖИМ СНА	<p>Активизация функции отключения ПИД-регулятора и выбор источника сигнала активизации.</p> <p>Этот параметр доступен только в том случае, когда 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.</p> <p>См. раздел <i>Функция отключения ПИД-управления процессом</i> на стр. 73.</p>	
	ОТКЛ	Не активен	1
	INTERNAL	Активизация функции выполняется автоматически в соответствии со значениями параметров 40.21 и 40.23.	2
	ЦВХ 1	<p>Активизация функции выполняется с помощью цифрового входа 1.</p> <p>Активизация: цифровой вход ЦВХ 1 = 1. Деактивизация: ЦВХ 1 = 0.</p> <p>Значения параметров 40.21 и 40.23 игнорируются. Используются значения задержки пуска и останова режима ожидания (параметры 40.22 и 40.24).</p>	3
	ЦВХ 2	См. значение ЦВХ 1.	4
	ЦВХ 3	См. значение ЦВХ 1.	5
	ЦВХ 4	См. значение ЦВХ 1.	6
	ЦВХ 5	См. значение ЦВХ 1.	7
	ЦВХ 6	См. значение ЦВХ 1.	8
	ЦВХ 7	См. значение ЦВХ 1.	9
	ЦВХ 8	См. значение ЦВХ 1.	10
	ЦВХ 9	См. значение ЦВХ 1.	11
	ЦВХ 10	См. значение ЦВХ 1.	12
	ЦВХ 11	См. значение ЦВХ 1.	13
	ЦВХ 12	См. значение ЦВХ 1.	14
40.21	УРОВНЬ ЗАСЫПАНИЯ	<p>Уровень отключения ПИД-регулятора. Если скорость вращения двигателя меньше установленного значения (40.21) в течение времени, превышающего соответствующую задержку режима ожидания (40.22), привод переходит в режим ожидания: двигатель останавливается, а на дисплей панели управления выводится сообщение "РЕЖИМ СНА".</p> <p>Этот параметр доступен только в том случае, когда параметр 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.</p>	
	0,0 – 7200,0 об./мин.	Уровень отключения ПИД-регулятора.	0 – 7200

№	Название/значения	Описание	FbEq
40.22	ЗАД ЗАСЫП	Задержка отключения ПИД-регулятора. См. параметр 40.21. При уменьшении скорости двигателя ниже уровня отключения запускается счетчик задержки отключения. Когда скорость двигателя становится выше уровня отключения, счетчик сбрасывается. Этот параметр доступен только в том случае, когда параметр 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.	
	0,0 – 3600,0 с.	Задержка отключения ПИД-регулятора.	0 – 36000
40.23	УРОВ ПРОБУЖДЕНИЯ	Уровень включения ПИД-регулятора. Привод запускается, если текущее значение переменной технологического процесса остается ниже установленного уровня (40.23) в течение времени, превышающего значение задержки выхода из режима ожидания (40.24). Этот параметр доступен только в том случае, когда параметр 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.	
	0,0 – 100,0 %	Уровень включения определяется в процентах от текущего задания переменной технологического процесса.	0 – 10000
40.24	ЗАД ПРОБУЖ	Задержка включения ПИД-регулятора. См. параметр 40.23. При уменьшении текущего значения переменной технологического процесса ниже уровня включения запускается счетчик задержки включения. Когда текущее значение переменной технологического процесса становится выше уровня включения, счетчик сбрасывается. Этот параметр доступен только в том случае, когда параметр 99.02 = ПИД-РЕГУЛИР.	
	0,0 – 3600,0 с.	Задержка включения ПИД-регулятора.	0 – 36000
40.25	ИСТ 1 КН УПР	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 40.25 для параметра 40.07.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	100 = 1 %
40.26	MIN ПИД ВЫХ	Минимально допустимое выходное значение ПИД-регулятора. Минимально и максимальное предельные значения позволяют ограничить работу привода определенным диапазоном скоростей. Пример. Для того, чтобы запретить обратное направление вращения двигателя, можно установить минимальное и максимальное предельные значения равными соответственно 0 % и 100 %.	
	-100 – 100 %	Предельное значение в процентах от абсолютной максимальной скорости двигателя.	100 = 1 %
40.27	MAX ПИД ВЫХ	Максимально допустимое выходное значение ПИД-регулятора. Минимально и максимальное предельные значения позволяют ограничить работу привода определенным диапазоном скоростей. См. параметр 40.26.	
	-100 – 100 %	Предельное значение в процентах от абсолютной максимальной скорости двигателя.	100 = 1 %
40.28	ПАР ЗАД СМЕЩЕНИЯ	Определяет значение задания коррекции, когда параметр 40.15 имеет значение PAR 40.28.	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение: - Указатель параметра: поля инверсии, группы, индекса и бита. Номер бита используется только для блоков, обрабатывающих логические входные данные. - Постоянное значение: поля инверсии и константы. Для установки постоянного значения (константы) поле инверсии должно содержать значение "С".	100 = 1 %
42 КОНТРОЛЬ ТОРМ		Управление механическим тормозом. Эта функция работает с циклом 100 мс. Описание функции приведено в разделе <i>Управление механическим тормозом</i> на стр. 79.	
42.01	КОНТРОЛЬ ТОРМ	Включение функции управления тормозом.	
	ОТКЛ	Не активен.	1
	ВКЛ	Активен.	2
42.02	ИСТ СИГН ТОРМ	Включение контроля состояния внешнего тормоза и выбор источника сигнала. Использование внешнего сигнала контроля не является обязательным.	
	ОТКЛ	Не активен.	1
	ЦВХ 5	Функция активна. Сигнал подается на цифровой вход 5. ЦВХ 5 = 1: Тормоз отпущен. ЦВХ 5 = 0: Тормоз включен.	2
	ЦВХ 6	См. выбор ЦВХ 5.	3
	ЦВХ 11	См. выбор ЦВХ 5.	4
	ЦВХ 12	См. выбор ЦВХ 5.	5
42.03	ОТК ЗАД ТОРМ	Задержка отпущения тормоза (т. е. задержка между внутренней командой отпущения тормоза и включением функции управления скоростью). Счетчик запускается, когда двигатель намагничен и крутящий момент двигателя достиг уровня, необходимого при отпущении тормоза (параметры 42.07 и 42.08). Одновременно с запуском счетчика функция управления тормозом включает заданный релейный выход и начинается освобождение тормоза.	
	0,0 – 5,0 с.	Задержка. Установите значение задержки равным времени отпущения тормоза, указанному изготовителем тормоза.	0 – 500
42.04	ЗАК ЗАД ТОРМ	Задержка включения тормоза. Счетчик запускается, когда текущая скорость двигателя падает ниже установленного уровня (параметр 42.05) после поступления команды останова. Одновременно с запуском счетчика функция управления тормозом обесточивает заданный релейный выход и начинается торможение. Во время отсчета задержки функция управления тормозом поддерживает напряжение на двигателе для предотвращения падения значения скорости ниже нуля.	
	0,0 – 60,0 с.	Задержка. Установите значение задержки равным времени включения тормоза (задержке срабатывания), указанному изготовителем тормоза.	0 – 6000
42.05	СКР ЗАКР ТОРМ	Скорость при включении тормоза. См. параметр 42.04.	
	0 – 1000 об./мин.	Скорость (абсолютное значение).	0 – 100000
42.06	ФУНК ОШ ТОРМ	Определяет реакцию привода в случае, когда состояние внешнего сигнала подтверждения тормоза не соответствует состоянию, ожидаемому функцией управления тормозом.	
	АВАРИЯ	Привод отключается по отказу: индикация отказа и привод останавливает двигатель.	1
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	Привод генерирует предупреждение.	2

№	Название/значения	Описание	FbEq
42.07	ВБ ИС УП МОМ	Выбор источника задания пускового момента двигателя в момент освобождения тормоза. Значение отсчитывается в процентах от номинального крутящего момента двигателя.	
	НЕТ	Источник не выбран. Это значение установлено по умолчанию.	1
	АВХ 1	Аналоговый вход 1.	2
	АВХ 2	Аналоговый вход 2.	3
	АВХ 3	Аналоговый вход 3.	4
	АВХ 5	Аналоговый вход 5.	5
	АВХ 6	Аналоговый вход 6.	6
	РАР 42.08	Определен параметром 42.08.	7
	ПАМЯТЬ	Значение момента, сохраненное при выполнении предыдущей команды торможения.	8
42.08	ИСТ УПР МОМ	Пусковой момент двигателя в момент отпускания тормоза в случае, если параметр 42.07 = РАР 40.28.	
	-300 – 300 %	Значение момента в процентах от номинального крутящего момента двигателя.	-30000 – 30000
42.09	РАСШ ВР ПУСКА	Дополнительное время для функции управления тормозом при остановке. В течение этого времени двигатель поддерживается в намагниченном состоянии и готов к немедленному запуску.	
	0,0 – 60,0 с.	<p>0,0 с = обычная программа остановки для функции управления тормозом: намагничивание двигателя прекращается сразу же по истечении задержки включения тормоза.</p> <p>0,1 – 60,0 с = растянутая программа остановки для функции управления тормозом: намагничивание двигателя прекращается по истечении задержки включения тормоза плюс заданное дополнительное время. В течение дополнительного времени задание момента поддерживается на нулевом уровне и двигатель готов к немедленному запуску.</p> <p>1 = скорость включения тормоза 2 = задержка включения тормоза 3 = дополнительное время</p>	100=1 с
42.10	НИЗ ИСТ ТОРМ	Включение функции удержания тормоза и определение задержки удержания. Эта функция позволяет стабилизировать работу функции управления тормозом при малых скоростях вращения двигателя, когда отсутствует обратная связь по скорости (импульсный датчик).	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	0,0 – 60,0 с.	0,0 с = функция не активна. 0,1 – 60,0 с = функция активна. Когда задание скорости по абсолютной величине становится меньше скорости включения тормоза: - включается счетчик задержки удержания; - функция управления тормозом включает тормоз по обычной программе остановки. Во время отсчета задержки тормоз остается включенным независимо от величины задания скорости и состояния команды пуска. По истечении времени задержки возобновляется нормальная работа привода.	100=1 с
45 ENERGY OPT		Настройки оптимизации энергосбережения	
45.02	ENERGY TARIFF1	Цена киловатта электроэнергии в час. Используется в качестве основы при расчете расходов. См. параметры 01.46 SAVED KWH, 01.48 SAVED AMOUNT и 01.50 SAVED CO2.	
	0,0000–1024,0000	Цена киловатта электроэнергии в час.	1 = 0,001
45.06	E TARIFF UNIT	Указание валюты, используемой при расчете расходов.	
	LOCAL	Валюта устанавливается согласно настройкам параметра 99.01 Language (Язык).	0
	EUR	евро	1
	USD	Доллары США	2
45.08	PUMP REF POWER	Мощность насоса при прямом подключении к питающей сети. Используется в качестве основы при расчете расходов на электроэнергию. См. параметры 01.46 SAVED KWH, 01.48 SAVED AMOUNT и 01.50 SAVED CO2.	
	0– 950 %	Мощность насоса в процентах от номинальной мощности двигателя. Примечание. Максимальное значение зависит от двигателя и вычисляется при включении или переключении двигателя.	1000 = 100 %
45.09	ENERGY RESET	Сбрасывает счетчики электроэнергии 01.46 SAVED KWH, 01.47 SAVED GWH, 01.48 SAVED AMOUNT, 01.49 SAVED AMOUNT M, 01.50 SAVED CO2 и 01.51 SAVED CO2 KTON.	
	ЗАВЕРШЕН	Нет запроса на сброс (стандартное функционирование).	0
	RESET	Сброс счетчиков электроэнергии Автоматически устанавливается значение ЗАВЕРШЕН.	1
50 МОД ИМП ДАТЧ		Подключение энкодера. Эта группа доступна только в том случае, когда в системе установлен дополнительный модуль интерфейса импульсного энкодера и этот модуль активизирован с помощью параметра 98.01. Значения этих параметров сохраняются при переключении прикладных макросов.	
50.01	ИМП НА ПВРТ	Количество импульсов энкодера на один оборот.	
	0 – 29999 имп/об	Количество импульсов на один оборот (имп/об).	0 – 29999
50.02	РЕЖИМ ВЫЧИСЛ СКОР	Способ подсчета импульсов энкодера.	
	A _ B DIR	Канал А: подсчет положительных перепадов дает скорость. Канал В: направление.	0
	A _ _	Канал А: подсчет положительных и отрицательных перепадов дает скорость. Канал В: не используется.	1
	A _ _ B DIR	Канал А: подсчет положительных и отрицательных перепадов дает скорость. Канал В: направление.	2
	A _ _ B _ _	Подсчитываются все перепады сигналов.	3

№	Название/значения	Описание	FbEq
50.03	ОШ ИМП ДАТЧ	Выбор режима работы привода в случае отказа линии связи между импульсным энкодером и интерфейсным модулем импульсного энкодера или между модулем и приводом. Активизация функции контроля энкодера происходит в следующих случаях: - Разница между вычисленной и измеренной скоростью превышает 20 % от номинальной скорости двигателя. - Импульсы от энкодера отсутствуют в течение заданного времени (см. параметр 50.04); при этом привод работает на пределе тока или крутящего момента.	
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	Привод генерирует предупреждение.	0
	АВАРИЯ	Привод генерирует сообщение об отказе и останавливает двигатель.	65535
50.04	ЗАД ИМ ДАТЧ	Определяет время задержки для функции контроля энкодера (см. параметр 50.03).	
	0 – 50000 мс	Задержка	0 – 50000
50.05	МОД DDCS	Выбор волоконно-оптического канала на плате управления, через который считываются сигналы от интерфейсного модуля импульсного энкодера. Этот параметр используется только в том случае, когда модуль подсоединен к приводу по каналу связи DDCS (а не через слот для опций привода).	
	КАНАЛ 1	Сигналы считываются по каналу 1 (CH1). В приложениях, в которых канал 2 зарезервирован для ведущей станции (например, приложения типа ведущий/ведомый), для подключения модуля импульсного энкодера вместо канала 2 следует использовать канал 1. См. также параметр 70.03.	1
	КАНАЛ 2	Сигналы считываются по каналу 2 (CH2). Этот вариант пригоден в большинстве случаев.	2
50.06	В СК СГ ОБ СВ	Значение обратной связи по скорости, используемое для управления.	
	INTERNAL	Вычисленное значение скорости.	65535
	ИМП ЭНКОДЕРА	Фактическое значение скорости, измеренное импульсным энкодером.	0
50.07	ПРОВ. КАБ. ЭНК.	Выбор режима работы привода при потере сигнала импульсного датчика. Примечание. Контроль возможен только для RTAC-03. Дополнительная информация приведена в Руководстве пользователя по интерфейсному модулю импульсного датчика RTAC-03 [3AFE68650500 (на англ. яз.)]	
	НЕТ	Восстановление не выполняется.	0
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	Привод выдает предупреждение КАБЕЛЬ ЭНК.	1
	АВАРИЯ	Привод формирует сигнал отключения при неисправности кабеля импульсного датчика.	2
51 ДН МОД ШИН		Эти параметры доступны (и их необходимо устанавливать) только в том случае, когда в системе установлен дополнительный интерфейсный модуль Fieldbus и этот модуль активизирован с помощью параметра 98.02. Дополнительная информация о параметрах приведена в руководстве по интерфейсному модулю Fieldbus, а также в главе Управление по шине fieldbus . Значения этих параметров сохраняются при переключении прикладных макросов.	
52 СТ MODBUS		Параметры стандартной линии связи Modbus. См. главу Управление по шине fieldbus .	
52.01	НОМЕР СТАНЦИИ	Адрес устройства. К линии не могут быть подключены два устройства с одинаковыми адресами.	
	1 – 247	Адрес.	1 = 1

№	Название/значения	Описание	FbEq
52.02	ОЦ СКОР ПРД	Скорость передачи данных по линии связи.	
	600	600 бит/с.	1
	1200	1200 бит/с.	2
	2400	2400 бит/с.	3
	4800	4800 бит/с.	4
	9600	9600 бит/с.	5
	19200	19200 бит/с.	6
52.03	ПАРИТЕТ	Использование битов четности и стоповых битов. Во всех подключенных к линии связи станциях должны быть установлены одинаковые значения.	
	БЗ ПА 1 СТОП	Битов четности нет, один стоповый бит.	1
	БЗ ПА 2 СТОП	Битов четности нет, два стоповых бита.	2
	1 ПА 1 СТОП	Бит четности (проверка на нечетность), один стоповый бит.	3
	ЧТ ПА, 1СТОП	Бит четности (проверка на четность), один стоповый бит.	4
60 ВЕДУЩИЙ/ ВЕДОМЫЙ		Приложение типа "ведущий/ведомый". Более подробная информация приведена в разделе <i>Использование нескольких приводов в режиме ведущий/ведомый</i> на стр. 82, а также в <i>Руководстве по прикладному программированию системы "ведущий/ведомый"</i> (код английской версии ЗАФЕ64590430).	
60.01	Р ПДКЛ ВДУЩ	Роль привода на линии связи ведущий/ведомый. Примечание. Не допускается одновременная работа двух приводов (станций) в режиме ведущего. Если с помощью этого параметра ведомый привод превращается в ведущий (и наоборот), то для правильной работы линии ведущий/ведомый необходимо снова подать питание на плату RMIO.	
	НЕТ	Линия связи ведущий/ведомый не используется.	1
	ВЕДУЩИЙ	Привод является ведущим устройством.	2
	ВЕДОМЫЙ	Привод является ведомым устройством.	3
	РЕЗЕРВ	Ведомый привод считывает управляющие сигналы через интерфейс fieldbus, а не по линии связи ведущий/ведомый.	4
60.02	ВЫБ УПР МОМ	Выбор сигнала задания для управления крутящим моментом двигателя. Обычно значение этого параметра необходимо изменять только в ведомой станции (станциях). Под станцией понимается устройство, подключённое в систему, т.е. привод либо другое исполнительное устройство. Этот параметр доступен только при условии, что параметр 99.02 = РЕГ МОМЕНТА. Выбор сигнала задания момента возможен только в том случае, когда активно внешнее устройство управления 2 (ВНЕШНИЙ 2).	
	ОБНУЛЕНИЕ	В этом случае на выходе селектора задания момента поддерживается нулевой сигнал.	1
	СКОРОСТЬ	В качестве сигнала задания для управления крутящим моментом используется выходной сигнал регулятора скорости ведомой станции. Привод работает в режиме управления скоростью. Значение СКОРОСТЬ может быть выбрано и в ведущей, и в ведомой станции в том случае, если - валы ведущего и в ведомого двигателей не имеют жесткого соединения. (Небольшая разница скорости двигателей возможна и допускается.) - применяется снижение скорости (см. параметр 60.06).	2

№	Название/значения	Описание	FbEq
	МОМЕНТ	Привод работает в режиме управления моментом. Это значение используется в ведомой станции, когда валы ведущего и в ведомого двигателей жестко соединены друг с другом через редукторы, цепные передачи или иные механические трансмиссии, и различие скоростей приводов невозможно и не допускается. Примечание. При выборе значения МОМЕНТ привод не ограничивает изменений скорости до тех пор, пока скорость находится в диапазоне, заданном параметрами 20.01 и 20.02. Однако часто требуется более жесткий контроль скорости. В этом случае вместо значения МОМЕНТ следует выбрать значение ADD.	3
	MINIMUM	Выполняется сравнение задания момента и выходного сигнала регулятора скорости; в качестве задания для управления крутящим моментом используется меньшее из этих значений. Значение MINIMUM предназначено только для специальных случаев.	4
	MAXIMUM	Выполняется сравнение задания момента и выходного сигнала регулятора скорости; в качестве сигнала задания для управления крутящим моментом используется большее из этих значений. Значение MAXIMUM предназначено только для специальных случаев.	5
	ADD	Выполняется сложение задания момента и выходного сигнала регулятора скорости. В нормальных условиях привод работает в режиме управления моментом. Значение ADD совместно с функцией оконного управления позволяет реализовать функцию контроля скорости для ведомого привода с управлением моментом. См. параметр 60.03.	6
60.03	ФУН УПР ОКНА	Включение функции оконного управления. Оконное управление в случае выбора значения ADD для параметра 60.02 позволяет реализовать функцию контроля скорости для привода с управлением моментом. Этот параметр доступен только при условии, что параметр 99.02 = РЕГ МОМЕНТА. Включение функции оконного управления возможно только в том случае, когда активно внешнее устройство управления 2 (ВНЕШНИЙ 2).	
	НЕТ	Не активен	0
	ДА	Функция оконного управления активна. Значение ДА используется только в том случае, когда параметр 60.02 имеет значение ADD. Функция оконного управления контролирует величину ошибки скорости (значение задания скорости – текущее значение скорости). В нормальных условиях на входе регулятора скорости поддерживается нулевой сигнал. Регулятор скорости активизируется в случае, когда: - ошибка скорости превышает значение параметра 60.04 или - абсолютное значение отрицательной ошибки скорости превышает значение параметра 60.05. Когда ошибка скорости выходит за пределы окна, избыточная величина ошибки подается на вход регулятора скорости. Выходной сигнал регулятора скорости, равный входному сигналу, умноженному на коэффициент усиления регулятора (параметр 23.01), добавляется к заданию момента. Результат используется в качестве внутреннего задания момента. Пример. В ситуации сброса нагрузки внутреннее задание момента уменьшается для предотвращения чрезмерного возрастания скорости двигателя. Если функция оконного управления выключена, скорость двигателя будет расти вплоть до максимальной скорости, заданной в приводе.	65535
60.04	Ш У О ВЫШ СК	Ширина окна в области выше задания скорости. См. параметр 60.03. Этот параметр доступен только при условии, что параметр 99.02 = РЕГ МОМЕНТА.	

№	Название/значения	Описание	FbEq
	0 – 1500 об./мин.	Ширина окна (положительная ошибка)	0– 20000
60.05	Ш У О НИЖ СК	Ширина окна в области ниже задания скорости. См. параметр 60.03. Этот параметр доступен только при условии, что параметр 99.02 = РЕГ МОМЕНТА.	
	0 – 1500 об./мин.	Ширина окна (отрицательная ошибка).	0– 20000
60.06	ГЛ СП ОЦЕНКИ	<p>Коэффициент снижения скорости. Значение этого параметра необходимо изменять только в том случае, когда и ведущий, и ведомый привод работают в режиме управления скоростью:</p> <ul style="list-style-type: none"> - выбрано внешнее устройство управления ВНЕШНИЙ 1 (см. параметр 11.02) или - выбрано внешнее устройство управления ВНЕШНИЙ 2 (см. параметр 11.02) и параметр 60.02 = SPEED. <p>Коэффициент снижения скорости устанавливается и в ведущем, и в ведомом приводе. Правильный коэффициент снижения скорости необходимо подобрать опытным путем.</p> <p>Функция снижения скорости позволяет устранить конфликт между ведущим и ведомым приводом, допуская небольшое различие скоростей приводов. Функция снижения скорости немного уменьшает скорость двигателя с ростом нагрузки привода. Снижение скорости в определенной рабочей точке зависит от значения коэффициента снижения скорости и нагрузки привода (= значение задания момента / выходной сигнал регулятора скорости). При 100 % значении на выходе регулятора скорости достигается номинальное значение снижения скорости (равное значению параметра ГЛ СП ОЦЕНКИ). При уменьшении нагрузки величина снижения скорости линейно падает до нуля.</p> <p style="text-align: center;">Снижение скорости = Вых. сигнал регулятора скорости · Коэфф. снижения скорости · Номинальная скорость</p> <p>Пример. Выходной сигнал регулятора скорости = 50 %, СНИЖ СКОРОСТИ = 1 %, ном. скорость привода = 1500 об/мин. Снижение скорости = 0,50 · 0,01 · 1500 об./мин = 7,5 об./мин</p>	
	0 – 100 %	Коэффициент снижения скорости в процентах от номинальной скорости двигателя.	0 – 1000
60.07	СИГ 2 ВЕДУЩ	Выбор сигнала, который передается от ведущего к ведомому приводу (ведомым приводам) в качестве <i>Задания 1</i> (задания скорости).	
	0000 – 9999	Индекс параметра.	0000 – 9999
60.08	СИГ 3 ВЕДУЩ	Выбор сигнала, который передается от ведущего к ведомому приводу (ведомым приводам) в качестве <i>Задания 2</i> (задания крутящего момента).	
	0000 – 9999	Индекс параметра.	0000 – 9999

№	Название/значения	Описание	FbEq
70 СИГН ОПТИЧ КАН			
70.01	АДРЕС КАНАЛА 0	Адрес узла для канала 0. К линии связи не могут быть подключены два узла с одинаковыми адресами. Данное значение необходимо изменить, если к каналу 0 подключена ведущая станция, которая не может автоматически изменить адрес ведомого устройства. Примерами таких ведущих устройств являются контроллер ABB Advant Controller или другой привод.	
	1 – 125	Адрес.	1 – 125
70.02	АДРЕС КАНАЛА 3	Адрес узла для канала 3. К линии связи не могут быть подключены два узла с одинаковыми адресами. Обычно этот параметр требуется изменить, когда привод включен в кольцевую линию связи, содержащую несколько приводов и компьютер с программой DriveWindow.	
	1 – 254	Адрес.	1 – 254
70.03	КАН 1 СК СВЗ	Скорость передачи данных в канале 1. Обычно этот параметр требуется изменять только тогда, когда интерфейсный модуль импульсного энкодера подключен к каналу 1 вместо канала 2. В этом случае необходимо установить значение 4 Мбит/с. См. также параметр 50.05.	
	8 Мбит/с	8 мегабит в секунду.	0
	2 Мбит/с	4 мегабит в секунду.	1
	2 Мбит/с	2 мегабит в секунду.	2
	1 Мбит/с	1 мегабит в секунду.	3
70.04	КАН 0 ТОП СВ	Выбор топологии линии связи для канала 0.	
	КОЛЬЦО	Подключение устройств выполняется по схеме “кольцо”.	0
	ЗВЕЗДА	Подключение устройств выполняется по схеме “звезда”.	65535
70.05	ПОДКЛ.	Выбор топологии схемы связи КАН. 2 DDCS.	1 = 1
	0 = КОЛЬЦО	Устройства соединены в кольцо. Передача сообщений разрешена.	
	1 = ЗВЕЗДА	Устройства соединены по схеме звезды. Передача сообщений запрещена. Такой выбор используется с блоками разветвления NDBU.	
72 КРИВ.НАГР.ПОЛЬЗ.			
72.01	ФУНКЦ.ПЕРЕГР	Включает кривую нагрузки, задаваемую пользователем, и выбирает, как будет реагировать привод в случае превышения этой кривой.	
	НЕТ	Кривая нагрузки, задаваемая пользователем, не действует.	0
	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	Привод формирует предупреждение КРИВ.НАГР.П.. Выходной ток привода не ограничивается.	1
	АВАРИЯ	Привод отключается вследствие отказа КРИВ.НАГР.П..	2
	LIMIT	Выходной ток привода ограничивается значением $I_{\text{кривая пользователя}}$.	3
	ОГР/ ПРЕДУПР	Выходной ток привода ограничивается значением $I_{\text{кривая пользователя}}$ и привод формирует предупреждение КРИВ.НАГР.ПОЛЬЗ.	4
72.02	LOAD CURRENT 1	Определяет первую точку тока на кривой нагрузки при частоте, определяемой параметром 72.10 ЧАСТ НАГР 1.	
	0 – 800 %	Значение в процентах от номинального тока двигателя.	1 = 1
72.03	LOAD CURRENT 2	Определяет вторую точку тока на кривой нагрузки при частоте, определяемой параметром 72.11 ЧАСТ НАГР 2.	
	0 – 800 %	Значение в процентах от номинального тока двигателя.	1 = 1
72.04	LOAD CURRENT 3	Определяет третью точку тока на кривой нагрузки при частоте, определяемой параметром 72.12 ЧАСТ НАГР 3.	
	0 – 800 %	Значение в процентах от номинального тока двигателя.	1 = 1

№	Название/значения	Описание	FbEq
72.05	LOAD CURRENT 4	Определяет четвертую точку тока на кривой нагрузки при частоте, определяемой параметром 72.13 ЧАСТ НАГР 4.	
	0 – 800 %	Значение в процентах от номинального тока двигателя.	1 = 1
72.06	LOAD CURRENT 5	Определяет пятую точку тока на кривой нагрузки при частоте, определяемой параметром 72.14 ЧАСТ НАГР 5.	
	0 – 800 %	Значение в процентах от номинального тока двигателя.	1 = 1
72.07	LOAD CURRENT 6	Определяет шестую точку тока на кривой нагрузки при частоте, определяемой параметром 72.15 ЧАСТ НАГР 6.	
	0 – 800 %	Значение в процентах от номинального тока двигателя.	1 = 1
72.08	LOAD CURRENT 7	Определяет седьмую точку тока на кривой нагрузки при частоте, определяемой параметром 72.16 ЧАСТ НАГР 7.	
	0 – 800 %	Значение в процентах от номинального тока двигателя.	1 = 1
72.09	ТОК НАГРУЗКИ 8	Определяет восьмую точку тока на кривой нагрузки при частоте, определяемой параметром 72.17 ЧАСТ НАГР 8.	
	0 – 800 %	Значение в процентах от номинального тока двигателя.	1 = 1
72.10	LOAD FREQ 1	Определяет первую точку частоты на кривой нагрузки.	
	0 – пар. 72.11 %	Значение в процентах от номинальной частоты двигателя.	1 = 1
72.11	LOAD FREQ 2	Определяет вторую точку частоты на кривой нагрузки. пар.	
	пар. 72.10 – пар. 72.12 %	Значение в процентах от номинальной частоты двигателя.	1 = 1
72.12	LOAD FREQ 3	Определяет третью точку частоты на кривой нагрузки. пар.	
	пар. 72.11 – пар. 72.13 %	Значение в процентах от номинальной частоты двигателя.	1 = 1
72.13	LOAD FREQ 4	Определяет четвертую точку частоты на кривой нагрузки.	
	пар. 72.12 – пар. 72.14 %	Значение в процентах от номинальной частоты двигателя.	1 = 1
72.14	LOAD FREQ 5	Определяет пятую точку частоты на кривой нагрузки.	
	пар. 72.13 – пар. 72.15 %	Значение в процентах от номинальной частоты двигателя.	1 = 1
72.15	LOAD FREQ 6	Определяет шестую точку частоты на кривой нагрузки.	
	пар. 72.14 – пар. 72.16 %	Значение в процентах от номинальной частоты двигателя.	1 = 1
72.16	LOAD FREQ 7	Определяет седьмую точку частоты на кривой нагрузки.	
	пар. 72.15 – пар. 72.17 %	Значение в процентах от номинальной частоты двигателя.	1 = 1
72.17	ЧАСТ НАГР 8	Определяет восьмую точку частоты на кривой нагрузки.	
	пар. – 600 %	Значение в процентах от номинальной частоты двигателя.	1 = 1

№	Название/значения	Описание	FbEq
72.18	ПРЕД.ТОК НАГРУЗКИ	<p>Определяет ток перегрузки. Значение используется интегратором перегрузки (I^2dt).</p> <p>Если долговременная нагрузочная способность двигателя (т.е. кривая нагрузки, определяемая пользователем) на номинальной частоте не равна 100 %, вычислите ток перегрузки по следующей формуле:</p> $72.18 \text{ LOAD CURRENT LIMIT} = \sqrt{I_{\text{overload}}^2 - I_{\text{user curve}}^2 + 100^2}$ <p>где $I_{\text{перегрузки}}$ – ток перегрузки, а $I_{\text{крив. польз.}}$ – ток, определяемый кривой нагрузки, задаваемой пользователем, на номинальной частоте. Кривая нагрузки, задаваемая пользователем, определяется параметрами 72.02 – 72.17.</p> <p>Пример. Перегрузочная способность двигателя равна 150 % от значения номинального тока для 10 с / 10 мин, а долговременная нагрузочная способность составляет 80 % (на номинальной частоте):</p> $72.18 \text{ LOAD CURRENT LIMIT} = \sqrt{150^2 - 80^2 + 100^2} = 162\%$ $72.19 \text{ LOAD THERMAL TIME} = 10 \text{ s}$ $72.20 \text{ LOAD COOLING TIME} = 590 \text{ s}$	
	100 – 800 %	Значение в процентах от номинального тока двигателя (99.06 I НОМ АД)	10 = 1 %
72.19	ВРЕМЯ НАГРЕВА	Определяет время перегрузки. Значение используется интегратором перегрузки (I^2dt). См. пример к пар. 72.18 ПРЕД.ТОК НАГРУЗКИ	10 = 1 с
	0,0 – 9999,9 с	Время. Если значение установлено равным нулю, выходной ток привода ограничивается кривой нагрузки, задаваемой пользователем с помощью параметров 72.02 – 72.17.	
72.20	ВРЕМЯ ОХЛАЖДЕНИЯ	Определяет время охлаждения. Если ток остается ниже кривой нагрузки, задаваемой пользователем, непрерывно в течение заданного времени охлаждения, выход интегратора перегрузки сбрасывается на ноль. См. пример, приведенный для параметра. См. пример к пар. 72.18 ПРЕД.ТОК НАГРУЗКИ	
	0 – 9999 с	Время	1 = 1 с
83 УПР АД ПРОГР		Управление выполнением адаптивной программы. Дополнительная информация приведена в <i>Руководстве по прикладному программированию – адаптивная программа</i> (код английской версии ZAFE64527274).	
83.01	ВБ РЖ АД ПР	Выбор режима работы адаптивной программы.	
	СТОП	Останов. Редактирование программы невозможно.	1
	СТАРТ	Выполнение. Редактирование программы невозможно.	2
	РЕДАКЦИЯ	Останов и переход в режим редактирования. Редактирование программы возможно.	3
83.02	КОМАНДЫ РЕДАКЦИИ	Выбор команды для блока, который находится в позиции, заданной параметром 83.03. Программа должна находиться в режиме редактирования (см. параметр 83.01).	
	НЕТ	Исходное значение. После выполнения команды редактирования автоматически восстанавливается значение НЕТ.	1

№	Название/значения	Описание	FbEq
	СДВ ПАРАМЕТ	<p>Перемещение блока в позицию, заданную параметром 83.03 , а последующих блоков – на одну позицию вверх. Новый блок можно поместить в освободившуюся позицию путем обычного программирования набора параметров блока.</p> <p>Пример. Допустим, требуется поместить новый блок между блоками четыре (параметры 84.20 – 84.25) и пять (параметры 84.25 – 84.29).</p> <p>Для этого:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Переключите программу в режим редактирования (параметр 83.01.). - Выберите требуемый номер позиции (5) для нового блока с помощью параметра 83.03). - Переместите блок в позицию 5, а все последующие блоки – на одну позицию вверх с помощью параметра 83.02 значение СДВ ПАРАМЕТ). - Запрограммируйте освободившуюся позицию 5 с помощью параметров 84.25 – 84.29 как обычно. 	2
	УДАЛЕНИЕ	Удаление блока в позици, заданной параметром 83.03, и перемещение последующих блоков на одну позицию вниз.	3
	ЗАЩИТА	<p>Активизация защиты адаптивной программы. Для этого:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Убедитесь, что адаптивная программа работает в режиме СТАРТ или СТОП (параметр 83.01). - Введите код защиты (параметр 83.05). - Установите для параметра 83.02 значение ЗАЩИТА. <p>При включенной функции защиты:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Все параметры группы 84 (за исключением выходных параметров блока) скрыты. - Переключение программы в режим редактирования (параметр 83.01) невозможно. - Параметр 83.05 = 0. 	4
	СНЯТЬ ЗАЩИТУ	<p>Отключение защиты адаптивной программы. Для этого:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Убедитесь, что адаптивная программа работает в режиме СТАРТ или СТОП (параметр 83.01). - Введите код защиты (параметр 83.05). - Установите значение СНЯТЬ ЗАЩИТУ для параметра 83.02. <p>Примечание. Для отключения защиты в случае утраты кода можно изменить используемый прикладной макрос (параметр 99.02).</p>	5
83.03	РЕДАКТ БЛОК	Номер позиции блока для команды, заданной параметром 83.02.	
	1 – 15	Номер позиции блока.	1 = 1
83.04	УСТ УР ВРЕМ	Выбор длительности цикла выполнения адаптивной программы. Значение действительно для всех блоков.	
	12 мс	12 миллисекунд	1
	100 мс	100 миллисекунд	2
	1000 мс	1000 миллисекунд	3
83.05	КОД ЗАЩИТЫ	Установка кода защиты адаптивной программы. Этот код требуется для включения и отключения функции защиты. См. параметр 83.02.	
	0 ...	Код защиты. После включения и отключения функции защиты для этого параметра устанавливается значение 0. Примечание. При включении защиты запишите код и сохраните его в надежном месте.	

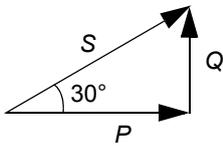
№	Название/значения	Описание	FbEq																											
84 АДАП ПРОГР		- выбор функциональных блоков и подключение входных сигналов; - диагностика. Дополнительная информация приведена в <i>Руководстве по прикладному программированию – адаптивная программа</i> (код английской версии 3AFE64527274).																												
84.01	СТАТУС	Отображение слова состояния адаптивной программы. В таблице приведены различные комбинации битов и соответствующие значения на дисплее панели управления. <table border="1"> <thead> <tr> <th>Бит</th> <th>Дисплей</th> <th>Значение</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Останов</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>2</td> <td>Работает</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>4</td> <td>Сбой</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>8</td> <td>Редактирование</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>10</td> <td>Проверка</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>20</td> <td>Запись в стек</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>40</td> <td>Извлечение из стека</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>100</td> <td>Инициализация</td> </tr> </tbody> </table>	Бит	Дисплей	Значение	0	1	Останов	1	2	Работает	2	4	Сбой	3	8	Редактирование	4	10	Проверка	5	20	Запись в стек	6	40	Извлечение из стека	8	100	Инициализация	
Бит	Дисплей	Значение																												
0	1	Останов																												
1	2	Работает																												
2	4	Сбой																												
3	8	Редактирование																												
4	10	Проверка																												
5	20	Запись в стек																												
6	40	Извлечение из стека																												
8	100	Инициализация																												
84.02	ПАРАМЕТР ОШИБОК	Указатель на ошибочный параметр адаптивной программы.	-																											
84.05	БЛОК 1	Выбор функционального блока для набора параметров блока 1. См. <i>Руководство по прикладному программированию –</i> (код английской версии 3AFE64527274).																												
	ABS		11																											
	ADD		10																											
	И		2																											
	BITWISE		26																											
	COMPARE		16																											
	COUNT		21																											
	DPOT		23																											
	EVENT		20																											
	FILTER		13																											
	MASK-SET		24																											
	MAX		17																											
	MIN		18																											
	MULDIV		12																											
	HET		1																											
	OR		3																											
	PI		14																											
	PI-BAL		15																											
	PI BIPOLAR		25																											
	КОНТР ЗАМЕДЛ		22																											
	SR		5																											
	SWITCH-B		7																											
	SWITCH-I		19																											

№	Название/значения	Описание	FbEq
	TOFF		9
	TON		8
	TRIGG		6
	XOR		4
84.06	ВХОД 1	Выбор источника для входа I1 в наборе параметров блока 1.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.- 32768 – С.32767	<p>Указатель параметра или постоянное значение:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Указатель параметра: поля инверсии, группы, индекса и бита. Номер бита используется только для блоков, обрабатывающих логические входные данные. - Постоянное значение: поля инверсии и константы. Для установки постоянного значения (константы) поле инверсии должно содержать значение "С". <p>Пример. Подключение состояния цифрового входа ЦВХ 2 ко входу 1.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Установите значение +.01.17.01 для параметра выбора источника (84.06). (Для хранения состояния цифрового входа DI2 прикладная программа использует бит 1 текущего сигнала 01.17.) - Если требуется инвертированное значение, измените знак значения указателя (-01.17.01). 	-
84.07	ВХОД 2	См. параметр 84.06.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	См. параметр 84.06.	-
84.08	ВХОД 3	См. параметр 84.06.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	См. параметр 84.06.	-
84.09	OUTPUT	Хранение и отображение выходного значения для набора параметров блока 1.	
-	-		
84.79	OUTPUT	Хранение выходного значения для набора параметров блока 15.	-
85 КОНСТ ПОЛЬЗ		Хранение констант и сообщений адаптивной программы. Дополнительная информация приведена в <i>Руководстве по прикладному программированию – адаптивная программа</i> (код английской версии 3AFE64527274).	
85.01	КОНСТАНТА 1	Определение константы адаптивной программы.	
	-от 8388608 до 8388607	Целое число.	1 = 1
85.02	КОНСТАНТА 2	Определение константы адаптивной программы.	
	-от 8388608 до 8388607	Целое число.	1 = 1
85.03	КОНСТАНТА 3	Определение константы адаптивной программы.	
	-от 8388608 до 8388607	Целое число.	1 = 1
85.04	КОНСТАНТА 4	Определение константы адаптивной программы.	
	-от 8388608 до 8388607	Целое число.	1 = 1
85.05	КОНСТАНТА 5	Определение константы адаптивной программы.	

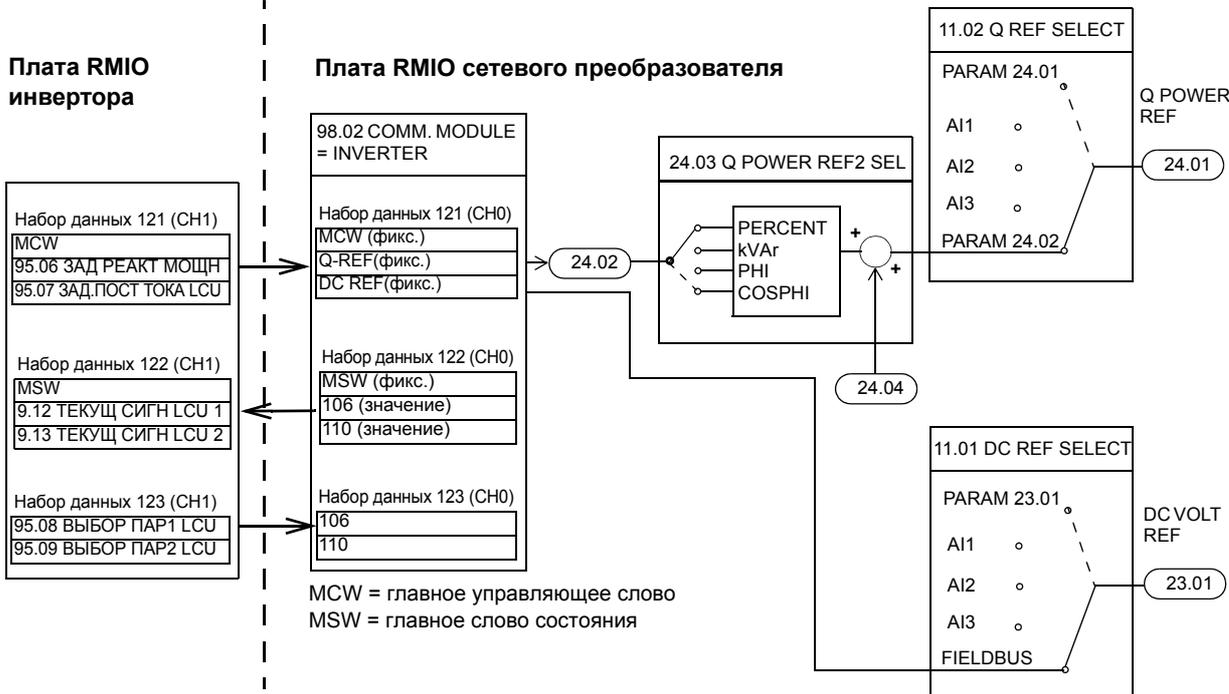
№	Название/значения	Описание	FbEq
	-от 8388608 до 8388607	Целое число.	1 = 1
85.06	КОНСТАНТА 6	Определение константы адаптивной программы.	
	-от 8388608 до 8388607	Целое число.	1 = 1
85.07	КОНСТАНТА 7	Определение константы адаптивной программы.	
	-от 8388608 до 8388607	Целое число.	1 = 1
85.08	КОНСТАНТА 8	Определение константы адаптивной программы.	
	-от 8388608 до 8388607	Целое число.	1 = 1
85.09	КОНСТАНТА 9	Определение константы адаптивной программы.	
	-от 8388608 до 8388607	Целое число.	1 = 1
85.10	КОНСТАНТА 10	Определение константы адаптивной программы.	
	-от 8388608 до 8388607	Целое число.	1 = 1
85.11	СТРОКА 1	Хранение сообщения, используемого в адаптивной программе (блок EVENT).	
	СООБЩЕНИЕ 1	Сообщение	-
85.12	СТРОКА 2	Хранение сообщения, используемого в адаптивной программе (блок EVENT).	
	СООБЩЕНИЕ 2	Сообщение	-
85.13	СТРОКА 3	Хранение сообщения, используемого в адаптивной программе (блок EVENT).	
	СООБЩЕНИЕ 3	Сообщение	-
85.14	СТРОКА 4	Хранение сообщения, используемого в адаптивной программе (блок EVENT).	
	СООБЩЕНИЕ 4	Сообщение	-
85.15	СТРОКА 5	Хранение сообщения, используемого в адаптивной программе (блок EVENT).	
	СООБЩЕНИЕ 5	Сообщение	-
90	АДР ЧТ/ЗАП ДАННЫХ	- Адреса, по которым записываются принятые наборы данных fieldbus. - Номера главного и вспомогательного наборов данных. Эти параметры доступны только после того, как активизирована связь по шине Fieldbus с помощью параметра 98.02. Дополнительная информация приведена в главе Управление по шине fieldbus .	
90.01	ВЫБОР АДР ЗАДАЧ 3	Адрес, по которому записывается ЗАДАНИЕ 3, принятое через интерфейс fieldbus.	
	0 – 8999	Индекс параметра.	
90.02	ВЫБОР АДР ЗАДАЧ 4	Адрес, по которому записывается ЗАДАНИЕ 4, принятое через интерфейс fieldbus.	
	0 – 8999	Индекс параметра.	
90.03	ВЫБОР АДР ЗАДАЧ 5	Адрес, по которому записывается ЗАДАНИЕ 5, принятое через интерфейс fieldbus.	
	0 – 8999	Индекс параметра.	

№	Название/значения	Описание	FbEq
90.04	3 ОС ДН ИС УП	Номер набора данных, из которого привод считывает управляющее слово, ЗАДАНИЕ 1 и ЗАДАНИЕ 2.	
	1 – 255	Номер набора данных.	
90.05	3 ПО ДН ИС УП	Определяет номер набора данных, из которого привод считывает значения ЗАДАНИЕ 3, ЗАДАНИЕ 4 и ЗАДАНИЕ 5.	
	1 – 255	Номер набора данных.	
92 ДАННЫЕ ДЛЯ ВЕДУЩ		Главный и вспомогательный наборы данных, которые привод передает в ведущую станцию на шине fieldbus. Эти параметры доступны только после того, как активизирована связь по шине Fieldbus с помощью параметра 98.02. Дополнительная информация приведена в главе <i>Управление по шине fieldbus</i> .	
92.01	ОСН СЛВ СОСТ ДН	Адрес, по которому считывается главное слово состояния. Фиксированное значение, не доступно.	
	302 (фиксировано)	Индекс параметра.	
92.02	ОС НБ 1 ДА СТ	Адрес, по которому текущий сигнал 1 считывается в главный набор данных.	
	0 – 9999	Индекс параметра.	
92.03	ОС НБ 2 ДА СТ	Адрес, по которому текущий сигнал 2 считывается в главный набор данных.	
	0 – 9999	Индекс параметра.	
92.04	ПЛ 3 НБ ДН СТ	Выбирает адрес, по которому текущий сигнал 3 считывается во вспомогательный набор данных.	
	0 – 9999	Индекс параметра.	
92.05	ПЛ 4 НБ ДН СТ	Выбирает адрес, по которому текущий сигнал 4 считывается во вспомогательный набор данных.	
	0 – 9999	Индекс параметра.	
92.06	ПЛ 5 НБ ДН СТ	Выбирает адрес, по которому текущий сигнал 5 считывается во вспомогательный набор данных.	
	0 – 9999	Индекс параметра.	
92.07	БИТ14 ОСН СЛ СОСТ	Выбирает адрес, по которому считывается бит 10 главного слова состояния 03.02.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение: - Указатель параметра: поля инверсии, группы, индекса и бита. Номер бита используется только для блоков, обрабатывающих логические входные данные. - Постоянное значение: поля инверсии и константы. Для установки постоянного значения (константы) поле инверсии должно содержать значение "С".	
92.08	БИТ13 ОСН СЛ СОСТ	Выбирает адрес, по которому считывается бит 13 главного слова состояния 03.02.	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	Индекс параметра или постоянное значение: - Указатель параметра: поля инверсии, группы, индекса и бита. Номер бита используется только для блоков, обрабатывающих логические входные данные. - Постоянное значение: поля инверсии и константы. Чтобы была возможна установка постоянного значения (константы), поле инверсии должно содержать значение "С".	

№	Название/значения	Описание	FbEq
92.09	БИТ14 ОСН СЛ СОСТ	Выбирает адрес, по которому считывается бит 14 главного слова состояния 03.02 .	
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение: - Указатель параметра: поля инверсии, группы, индекса и бита. Номер бита используется только для блоков, обрабатывающих логические входные данные. - Постоянное значение: поля инверсии и константы. Для установки постоянного значения (константы) поле инверсии должно содержать значение "С".	
95 АППАРАТНАЯ ЧАСТЬ		Управление скоростью вентилятора, применение синусного фильтра и т.п.	
95.01	РЕЖ.ВЕНТ.ОХЛЖД	Выбирает управление скоростью дополнительного вентилятора охлаждения инвертора.	
	ФИКС 50 Гц	При подаче питания вентилятор работает на постоянной частоте 50 Гц.	0
	ПУСК/СТОП	Привод остановлен: вентилятор работает на постоянной частоте 10 Гц. Привод работает: вентилятор работает на постоянной частоте 50 Гц.	1
	УПР.ТЕМПЕР.	Скорость вентилятора определяется кривой зависимости температуры силовых транзисторов от скорости вентилятора.	2
95.02	СОСТ.ВЫКЛ- ПРЕДОХР	Приводит в действие функцию контроля выключателя постоянного тока инвертора (выключателя с предохранителями). Эта функция контроля должна действовать, когда используется блок контроллера выключателя с предохранителем (ASFC) и он подключён к силовой плате инвертора AINT, т.е. во всех инверторах типоразмеров R8i, снабженных выключателем постоянного тока. Функция не должна быть активизирована в приводах, в которых не используется блок контроллера выключателя с предохранителем – ASFC, т.е. в случае инверторов типоразмеров R2i–R7i и всех одиночных приводов, не имеющих выключателя постоянного тока. Настройка по умолчанию (ВКЛЮЧЕНО или ВЫКЛЮЧЕНО) для каждого привода используется в качестве заводской установки по умолчанию. Импульсы управления силовыми транзисторами привода ACS800 всегда блокируются, когда программа обнаруживает, что разомкнут выключатель постоянного тока или происходит заряд инвертора (при включении питания). Если выключатель постоянного тока оказывается разомкнутым, когда инвертор остановлен, прикладная программа формирует аварийный сигнал ИНВЕР.ЗАБЛОК. Если выключатель постоянного тока замыкается, когда инвертор работает, происходит защитное отключение с сообщением ИНВЕР.ЗАБЛОК.	
	ОТКЛ	Не активен.	0
	ВКЛ	Активен.	1
95.03	КОНФИГ.ИНВЕР- ТОРОВ	Число параллельно включенных инверторных модулей. Включает функцию работы с пониженной мощностью. См. раздел <i>Резервирование – возможность работы с пониженной мощностью</i> на стр. 84.	
	1 – 12	Число параллельно включенных инверторных модулей.	
95.04	ВЫБОР EX/SIN	Включается при использовании синусного фильтра или управлении взрывозащищённым двигателем.	
	НЕТ	Не активен.	1
	EX	Управление взрывозащищённым двигателем. Используется с двигателями, которые соответствуют директиве ATEX.	2

№	Название/значения	Описание	FbEq
	SIN	Использование синусного фильтра. См. <i>Руководство пользователя для приводов ACS800 с синусными фильтрами</i> (код английской версии 3AFE68389178).	3
	EX&SIN	Применение взрывозащищенного двигателя и синусного фильтра. См. <i>Руководство пользователя для приводов ACS800 с синусными фильтрами</i> (код английской версии 3AFE68389178). Примечание. Начиная с версии AS7R7363 микропрограммного обеспечения и далее этот вариант выбора не поддерживается.	4
95.05	ВКЛ.МИН.ЧАСТЬ. КОММ.	Включает ограничение минимальной частоты коммутации при использовании взрывозащищенных двигателей. Параметр становится доступным, если параметр 95.04 ВЫБОР EX/SIN имеет значение EX.	
	НЕТ	Не активен	0
	ДА	Функция активна. Минимальный предел частоты коммутации установлен равным 2 кГц. Используется с двигателями, имеющими сертификацию ATEX, основанную на минимальной частоте коммутации 2 кГц.	1
95.06	ЗАД РЕДАКТ МОЩН	<p>Определяет значение задания для генерирования реактивной мощности преобразователем на стороне сети (т.е. силовым блоком IGBT). Преобразователь может подавать в сеть питания реактивную мощность. Это задание записывается в параметр 24.02 Q POWER REF2 преобразовательного блока на стороне сети. Дополнительную информацию см. в <i>Руководстве по микропрограммному обеспечению управления выпрямителями на транзисторах IGBT версии 7.x</i> (код английской версии 3AFE68315735).</p> <p>Пример 1. Когда параметр 24.03 Q POWER REF2 SEL имеет значение PERCENT, значение 10000 параметра 24.02 Q POWER REF2 соответствует 100 % параметра 24.01 Q POWER REF (т.е. 100 % номинальной мощности преобразователя, заданной в параметре 04.06 CONV NOM POWER).</p> <p>Пример 2. Когда параметр 24.03 Q POWER REF2 SEL имеет значение kVA_r, значение 1000 параметра 24.02 Q POWER REF2 соответствует значению параметра 24.01 Q POWER REF, вычисленному по следующей формуле: $100 \cdot (1000 \text{ кВАр, деленные на номинальную мощность преобразователя в кВАр}) \%$.</p> <p>Пример 3. Когда параметр 24.03 Q POWER REF2 SEL имеет значение PNI, значение 3000 параметра 24.02 Q POWER REF2 соответствует значению параметра 24.01 Q POWER REF, вычисленному по следующей формуле:</p> $\cos(30) = \frac{P}{S} = \frac{P}{\sqrt{P^2 + Q^2}}$  <p>Положительное значение 30° соответствует емкостной нагрузке Отрицательное значение 30° соответствует индуктивной нагрузке P = значение сигнала 01.09 МОЩНОСТЬ</p> <p>Значения параметра 24.03 преобразуются в градусы прикладной программой преобразователя на стороны сети: -3000 – 30000 $\hat{=}$ -30° – 30°. Значение -10000/10000 равно -30°/30°, поскольку диапазон ограничен пределами -3000/3000.</p>	
	-10000 – 10000	Значение задания	См. описание пар.

№	Название/значения	Описание	FbEq
95.07	ЗАД.ПОСТ ТОКА LCU	Определяет задание напряжения промежуточной цепи постоянного тока для преобразователя на стороне сети (т.е. силовым блоком IGBT). Это задание записывается в параметр преобразователя на стороне сети 23.01 DC VOLT REF. См. <i>Руководство по микропрограммному обеспечению программы управления GBT-источником питания 7.x</i> (код англ. версии [3AFE68315735]).	
	0–1100 В	Напряжение на входе	1 = 1 В
95.08	ВЫБОР ПАР1 LCU	Выбирает адрес преобразователя на стороне сети, по которому считывается текущий сигнал 09.12 ТЕКУЩ СИГНАЛ LCU 1.	
	0–9999	Индекс параметра преобразователя на стороне сети. Значение по умолчанию 106 = параметр для характеристики преобразователя на стороне сети ТОК СЕТИ. Дополнительную информацию см. в <i>Руководстве по микропрограммному обеспечению управления выпрямителями на транзисторах IGBT версии 7.x</i> код английской версии 3AFE68315735).	0–9999
95.09	ВЫБОР ПАР2 LCU	Выбирает адрес преобразователя на стороне сети, по которому считывается текущий сигнал 09.13 ТЕКУЩ СИГН LCU 2.	
	0–9999	Индекс параметра преобразователя на стороне сети. Значение по умолчанию 110 = параметр для характеристики преобразователя на стороне сети НАПРЯЖЕНИЕ ПОСТ. ТОКА. Более подробная информация приведена в документации Питание с IGBT Дополнительную информацию см. в <i>Руководстве по микропрограммному обеспечению управления выпрямителями на транзисторах IGBT версии 7.x</i> (код английской версии 3AFE68315735).	0–9999
95.10	TEMP INV AMBIENT	Определяет температуру окружающей среды для функции расширенного контроля температуры привода. См. раздел <i>Усовершенствованный температурный контроль для приводов ACS800, типоразмеры R7 и R8</i> на стр. 68. Примечание. Если температура окружающей среды превышает 40°C, нагрузочная способность привода снижается. См. указания по снижению номинальных параметров привода в руководстве по соответствующим аппаратным средствам.	
	20–50 °C	Температура	10 = 1°C
95.11	SUPPLY CTRL MODE	Запрещает/разрешает передачу сигналов управления и данных преобразователя на стороне сети (LSU) инверторным блоком (INU). Параметр 98.02 COMM.MODULE блока LSU должен иметь значение INU COM LIM.	
	NONE	Управление преобразователя на стороне сети запрещено.	0
	LINE CONV	Ограниченное управление со стороны канала CH1 системы DDCS платы RMIO.	65535

№	Название/значения	Описание	FbEq
<div style="display: flex; justify-content: space-between;"> <div style="width: 30%;"> <p>Плата RMIO инвертора</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-bottom: 5px;"> <p>Набор данных 121 (CH1)</p> <p>MCW</p> <p>95.06 ЗАД РЕАКТ МОЩН</p> <p>95.07 ЗАД.ПОСТ ТОКА LCU</p> </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-bottom: 5px;"> <p>Набор данных 122 (CH1)</p> <p>MSW</p> <p>9.12 ТЕКУЩ СИГН LCU 1</p> <p>9.13 ТЕКУЩ СИГН LCU 2</p> </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>Набор данных 123 (CH1)</p> <p>95.08 ВЫБОР ПАР1 LCU</p> <p>95.09 ВЫБОР ПАР2 LCU</p> </div> </div> <div style="width: 65%;"> <p>Плата RMIO сетевого преобразователя</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-bottom: 5px;"> <p>98.02 COMM. MODULE = INVERTER</p> <p>Набор данных 121 (CH0)</p> <p>MCW (фикс.)</p> <p>Q-REF(фикс.)</p> <p>DC REF(фикс.)</p> </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-bottom: 5px;"> <p>Набор данных 122 (CH0)</p> <p>MSW (фикс.)</p> <p>106 (значение)</p> <p>110 (значение)</p> </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>Набор данных 123 (CH0)</p> <p>106</p> <p>110</p> </div> <p style="font-size: small;">MCW = главное управляющее слово MSW = главное слово состояния</p> </div> </div> 			
95.12	LCU RUN PTR	<p>Выбор команды Пуска для преобразователя на стороне сети. Если для параметра 95.11 SUPPLY CTRL MODE установлено значение LINE CONV, запуск модуляции может быть передан какому-либо параметру или указателю бита, использующему сигнал.</p> <p>Примечание. Этот параметр предусмотрен только в версии микропрограммного обеспечения AS7R.</p>	
	<p>-255.255.31 – +255.255.31 / C.- 32768 – C.32767</p>	<p>Индекс параметра или постоянное значение:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Указатель параметра: поля инверсии, группы, индекса и бита. Номер бита используется только для блоков, обрабатывающих логические входные данные. - Постоянное значение: поля инверсии и константы. Чтобы была возможна установка постоянного значения (константы), поле инверсии должно содержать значение "C". 	-
<p>96 ВНЕШНИЕ АВЫХ</p> <p>Выбор и обработка выходного сигнала для дополнительного модуля расширения аналоговых входов/выходов.</p> <p>Эти параметры доступны только в том случае, когда в системе установлен дополнительный модуль и этот модуль активизирован с помощью параметра 98.06.</p>			
96.01	ВН АВЫХ 1	Выбор сигнала, подаваемого на аналоговый выход 1 модуля расширения аналоговых входов/выходов.	
	НЕ ИСПОЛЬЗ	См. параметр 15.01.	1
	СКОР ПР	См. параметр 15.01.	2
	СКОРОСТЬ	См. параметр 15.01.	3
	ЧАСТОТА	См. параметр 15.01.	4
	ТОК	См. параметр 15.01.	5
	МОМЕНТ	См. параметр 15.01.	6

№	Название/значения	Описание	FbEq
	МОЩНОСТЬ	См. параметр 15.01.	7
	U ЗВ ПОС ТОК	См. параметр 15.01.	8
	U ВЫХ ПЧ	См. параметр 15.01.	9
	ВЫХ БЛОК РЕГ	См. параметр 15.01.	10
	ЗАДАНИЕ	См. параметр 15.01.	11
	РАССОГЛАСОВ	См. параметр 15.01.	12
	ТЕХНОЛ ПАР 1	См. параметр 15.01.	13
	ТЕХНОЛ ПАР 2	См. параметр 15.01.	14
	ШИН СВ ЗД 4	См. параметр 15.01.	15
	ПАР 96.11	Источник, заданный параметром 96.11.	16
96.02	ИНВЕРТ ВН АВЫХ	Включает инвертирование сигнала, подаваемого на аналоговый выход АВЫХ 1 модуля расширения аналоговых входов/выходов.	
	НЕТ	Не активен.	0
	ДА	Функция активна. Минимальный уровень сигнала на аналоговом выходе соответствует максимальному уровню сигнала привода и наоборот.	65535
96.03	MIN ВН АВЫХ 1	<p>Минимальное значение сигнала, подаваемого на аналоговый выход 1 дополнительного модуля аналоговых входов/выходов.</p> <p>Примечание. На самом деле значения 10 мА и 12 мА устанавливают не минимальное значение выходного сигнала, а значение выходного сигнала (10/12 мА), при котором текущий сигнал равен нулю.</p> <p>Пример. На аналоговый выход выводится значение скорости двигателя.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Номинальная скорость вращения двигателя равна 1000 об./мин (параметр 99.08). - 96.02 = НЕТ. - 96.05 = 100 %. <p>На рисунке показана зависимость сигнала на аналоговом выходе от скорости вращения.</p>	
		<p style="text-align: center;">Аналоговый выход мА</p> <p style="text-align: center;">Скорость/об./мин.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: fit-content; margin-left: auto; margin-right: auto;"> <p>Аналоговый выход максимальное значение сигнала</p> <ul style="list-style-type: none"> ① 0 мА ② 4 мА ③ 10 мА ④ 12 мА </div>	
	0 мА	0 мА.	1
	4 мА	4 мА.	2
	10 мА	10 мА.	3
	12 мА	12 мА.	4
96.04	Ф ВН А ВЫХ 1	Постоянная времени фильтра для аналогового выхода 1 дополнительного модуля аналоговых входов/выходов. См. параметр 15.04.	
	0,00 – 10,00 с	Постоянная времени фильтра.	0 – 1000

№	Название/значения	Описание	FbEq
96.05	МСШБ ВН А ВЫХ 1	Коэффициент масштабирования для аналогового выхода 1 дополнительного модуля аналоговых входов/выходов. См. параметр 15.05.	
	10 – 1000 %	Коэффициент масштабирования.	100 – 10000
96.06	ВН АВЫХ 2	Выбор сигнала, подаваемого на аналоговый выход 2 дополнительного модуля аналоговых входов/выходов.	
	НЕ ИСПОЛЬЗ	См. параметр 15.01.	1
	СКОР ПР	См. параметр 15.01.	2
	СКОРОСТЬ	См. параметр 15.01.	3
	ЧАСТОТА	См. параметр 15.01.	4
	ТОК	См. параметр 15.01.	5
	МОМЕНТ	См. параметр 15.01.	6
	МОЩНОСТЬ	См. параметр 15.01.	7
	U ЗВ ПОС ТОК	См. параметр 15.01.	8
	U ВЫХ ПЧ	См. параметр 15.01.	9
	ПРИК ВЫХОД	См. параметр 15.01.	10
	ЗАДАНИЕ	См. параметр 15.01.	11
	РАССОГЛАСОВ	См. параметр 15.01.	12
	ТЕХНОЛ ПАР 1	См. параметр 15.01.	13
	ТЕХНОЛ ПАР 2	См. параметр 15.01.	14
	СВ ШИН С5	См. параметр 15.06.	15
	ПАР 96.12	Источник, заданный параметром 96.12.	16
96.07	ИВЕРТ ВН АВЫХ	Инверсия сигнала, подаваемого на аналоговый выход 2 дополнительного модуля аналоговых входов/выходов. Минимальный уровень сигнала на аналоговом выходе соответствует максимальному уровню сигнала в приводе и наоборот.	
	НЕТ	Не активен.	0
	ДА	Активен.	65535
96.08	MIN В АВЫХ 1	Минимальное значение сигнала, подаваемого на аналоговый выход 2 дополнительного модуля аналоговых входов/выходов. См. параметр 96.03.	
	0 мА	0 мА.	1
	4 мА	4 мА.	2
	10 мА	10 мА.	3
	12 мА	12 мА.	4
96.09	Ф ВН А ВЫХ 2	Постоянная времени фильтра для аналогового выхода 2 дополнительного модуля аналоговых входов/выходов. См. параметр 15.04.	
	0,00 – 10,00 с	Постоянная времени фильтра	0 – 1000
96.10	МС ВН АВЫХ 2	Коэффициент масштабирования для аналогового выхода 2 дополнительного модуля аналоговых входов/выходов. См. параметр 15.05.	
	10 – 1000 %	Коэффициент масштабирования.	100 – 10000
96.11	И К АВЫХ 1	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 96.11 для параметра 96.01.	1000 = 1 мА

№	Название/значения	Описание	FbEq
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	-
96.12	И К АВЫХ 2	Определяет источник команд или константу при использовании значения PAR 96.12 для параметра 96.06.	1000 = 1 мА
	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	Указатель параметра или постоянное значение. Информацию о различиях см. в параметре 10.04	-
98 ДОП МОДУЛИ		Активизация дополнительных модулей. Значения этих параметров сохраняются при переключении прикладных макросов (параметр 99.02).	
98.01	МОДУЛЬ ЭНКОДЕРА	Активизация связи с дополнительным модулем импульсного энкодера. См. также группу параметров 50 МОД ИМП ДАТЧ.	
	NTAC МОДУЛЬ	Связь активна. Тип модуля: модуль NTAC. Интерфейс: волоконно-оптическая линия связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть установлен равным 16. Указания см. в <i>Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию модуля -NTAC 0x/NDIO-0x/NAIO-0x</i> (код английской версии 3AFY58919730).	0
	НЕТ	Не активен.	1
	RTAC-SLOT1	Связь активна. Тип модуля: RTAC. Интерфейс: Гнездо 1 дополнительного модуля привода.	2
	RTAC-SLOT2	Связь активна. Тип модуля: RTAC. Интерфейс: гнездо дополнительного модуля гнездо 2.	3
	RTAC-DDCS	Связь активна. Тип модуля: RTAC. Интерфейс: дополнительный адаптер ввода/вывода (AIMA), который соединен с приводом по волоконно-оптической линии связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть равен 16. Указания см. в <i>Руководстве пользователя модуля интерфейса импульсного энкодера RTAC-01</i> (код английской версии 3AFE64486853).	4
	RRIA-ГНЕЗДО1	Связь активна. Тип модуля: RRIA. Интерфейс: гнездо дополнительного модуля 1.	5
	RRIA-ГНЕЗДО2	Связь активна. Тип модуля: RRIA. Интерфейс: гнездо дополнительного модуля 2.	6
	RRIA-DDCS	Связь активна. Тип модуля: RRIA. Интерфейс: дополнительный адаптер ввода/вывода (AIMA), который соединен с приводом по волоконно-оптической линии связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть равен 16. См. указания в <i>Руководстве пользователя модуля интерфейса резолвера RRIA-01</i> (код английской версии 3AFE68570760).	7
	RTAC03-ГНЕЗДО1	Связь активна. Тип модуля: RTAC-03. Интерфейс: Гнездо 1 дополнительного модуля привода.	
	RTAC03-ГНЕЗДО2	Связь активна. Тип модуля: RTAC-03. Интерфейс: гнездо дополнительного модуля гнездо 2.	
	RTAC03-DDCS	Связь активна. Тип модуля: RTAC-03. Интерфейс: дополнительный адаптер ввода/вывода (AIMA), который соединен с приводом по волоконно-оптической линии связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть равен 16. См. указания в <i>Руководстве пользователя модуля интерфейса импульсного энкодера RTAC-03</i> (код английской версии 3AFE68650500).	

№	Название/значения	Описание	FbEq
98.02	МОДУЛЬ СВЯЗИ	Активизация последовательной связи с внешними устройствами и выбор интерфейса. См. главу <i>Управление по шине fieldbus</i> .	
	НЕТ	Связь не используется.	1
	FIELDBUS	Связь привода осуществляется через интерфейсный модуль fieldbus типа Rxxx, подключенный к гнезду 1, или через интерфейсный модуль fieldbus типа Nxxx, соединенный с КАН.0 платы RMIO. См. также группу параметров 51 ДН МОД ШИН .	2
	ADVANT	Обмен данными между приводом и системой ABB Advant OCS по каналу 0 (СН0) дополнительной платы RDCO. См. также группу параметров 70 СИГН ОПТИЧ КАН .	3
	STD MODBUS	Обмен данными между приводом и контроллером Modbus через интерфейсный модуль Modbus (RMBA), установленный в гнездо 1 привода. См. также параметр 52 СТ MODBUS .	4
	ПЛ КАНАЛ 0	Связь осуществляется по линии связи, заданной пользователем. Источники управляющих сигналов определяются параметрами 90.04 и 90.05 .	5
98.03	МОД РАСШ ЦВХ/ ВЫХ1	Активизация связи с дополнительным модулем цифровых входов/ выходов 1, а также выбор типа и интерфейса модуля. Входы модуля: информация по использованию входов в прикладной программе привода приведена в описании параметра 98.09 . Выходы модуля: информация по выбору состояний привода для вывода через релейные выходы приведена в описании параметров 14.10 и 14.11 .	
	NDIO	Связь активна. Тип модуля: модуль NDIO. Интерфейс: волоконно-оптическая линия связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть равен 2. Указания см. в <i>Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию модуля NTAC-0x/ NDIO-0x/NAIO-0x</i> (код английской версии 3AFY58919730).	1
	НЕТ	Не активен	2
	RDIO-SLOT1	Связь активна. Тип модуля: RDIO. Интерфейс: Дополнительное гнездо 1 привода.	3
	RDIO-SLOT2	Связь активна. Тип модуля: RDIO. Интерфейс: Дополнительное гнездо 2 привода.	4
	RDIO-DDCS	Связь активна. Тип модуля: RDIO. Интерфейс: дополнительный адаптер ввода/вывода (AIMA), который соединен с приводом по волоконно-оптической линии связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть равен 2. Указания см. в <i>Руководстве пользователя модуля RDIO</i> (код английской версии 3AFE64485733).	5
98.04	DI/O EXT MODULE 2	Активизация связи с дополнительным модулем цифровых входов/ выходов 2, а также выбор типа и интерфейса модуля. Входы модуля: информация по использованию входов в прикладной программе привода приведена в описании параметра 98.10 . Выходы модуля: информация по выбору состояний привода для вывода через релейные выходы приведена в описании параметров 14.12 и 14.13 .	
	NDIO	Связь активна. Тип модуля: модуль NDIO. Интерфейс: волоконно-оптическая линия связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть равен 3. Указания см. в <i>Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию модуля NTAC-0x/ NDIO-0x/NAIO-0x</i> (код английской версии 3AFY58919730).	1
	НЕТ	Не активен.	2

№	Название/значения	Описание	FbEq
	RDIO-SLOT1	Связь активна. Тип модуля: RDIO. Интерфейс: Дополнительное гнездо 1 привода.	3
	RDIO-SLOT2	Связь активна. Тип модуля: RDIO. Интерфейс: Дополнительное гнездо 2 привода.	4
	RDIO-DDCS	Связь активна. Тип модуля: RDIO. Интерфейс: дополнительный адаптер ввода/вывода (AIMA), который соединен с приводом по волоконно-оптической линии связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть равен 3. Указания см. в <i>Руководстве пользователя модуля RDIO</i> (код английской версии 3AFE64485733).	5
98.05	МОД РАСШ ЦВХ/ ВЫХ3	Активизация связи с дополнительным модулем цифровых входов/выходов 3, а также выбор типа и интерфейса модуля. Входы модуля: информация по использованию входов в прикладной программе привода приведена в описании параметра 98.11. Выходы модуля: информация по выбору состояний привода для вывода через релейные выходы приведена в описании параметров 14.14 и 14.15 .	
	NDIO	Связь активна. Тип модуля: модуль NDIO. Интерфейс: волоконно-оптическая линия связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть равен 4. Указания см. в <i>Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию модуля NTAC-0x/NDIO-0x/NAIO-0x</i> (код английской версии 3AFY58919730).	1
	НЕТ	Не активен.	2
	RDIO-SLOT1	Связь активна. Тип модуля: RDIO. Интерфейс: Дополнительное гнездо 1 привода.	3
	RDIO-SLOT2	Связь активна. Тип модуля: RDIO. Интерфейс: Дополнительное гнездо 2 привода.	4
	RDIO-DDCS	Связь активна. Тип модуля: RDIO. Интерфейс: дополнительный адаптер ввода/вывода (AIMA), который соединен с приводом по волоконно-оптической линии связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть равен 4. Указания см. в <i>Руководстве пользователя модуля RDIO</i> (код английской версии 3AFE64485733).	5
98.06	МОД РАСШ АВХ/ ВЫХ	Активизация связи с дополнительным модулем аналогового ввода/вывода, а также выбор типа и интерфейса модуля. Входы модуля: - Сигналы аналоговых входов 5 и 6 прикладной программы привода подключаются ко входам 1 и 2 модуля. - Определение типов сигналов – см. параметры 98.13 и 98.14 . Выходы модуля: - Информация по выбору состояний привода для вывода через выходы 1 и 2 модуля – см. параметры 96.01 и 96.06.	
	NAIO	Связь активна. Тип модуля: NAIO. Интерфейс: волоконно-оптическая линия связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть равен 5. Указания см. в <i>Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию модуля NTAC-0x/NDIO-0x/NAIO-0x</i> (код английской версии 3AFY58919730).	1
	НЕТ	Связь не активна.	2
	RAIO-SLOT1	Связь активна. Тип модуля: RAIO. Интерфейс: Дополнительное гнездо 1 привода.	3

№	Название/значения	Описание	FbEq
	RAIO-SLOT2	Связь активна. Тип модуля: RAIO. Интерфейс: Дополнительное гнездо 2 привода.	4
	RAIO-DDCS	Связь активна. Тип модуля: RAIO. Интерфейс: дополнительный адаптер ввода/вывода (AIMA), который соединен с приводом по волоконно-оптической линии связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть равен 5. Указания см. в <i>Руководстве пользователя модуля RAIO</i> (код английской версии ЗАФЕ64484567).	5
98.07	ПАРАМЕТРЫ СВЯЗИ	Профиль, на базе которого осуществляется связь через интерфейс fieldbus или с другим приводом. Эти параметры доступны только после того, как с помощью параметра 98.02 активизирована связь по шине Fieldbus.	
	ПАР АBB	Профиль ABB Drives.	1
	НОМЕР	Общий профиль привода. Обычно используется с интерфейсными модулями fieldbus, код типа которых имеет вид R xxx (установлены в гнездо дополнительных модулей привода).	2
	CSA 2.8/3.0	Коммуникационный профиль, используемый прикладной программой версии 2.8 и 3.0.	3
98.09	ЦВХ/ВЫХ ДП МОД 1	Наименование входов дополнительного модуля цифровых входов/выходов 3 в прикладной программе привода. См. параметр 98.03 .	
	ЦВХ 7,8	Цифровые входы 1 и 2 модуля добавляются к общему числу входных каналов. Входам модуля присваиваются названия ЦВХ 7 и ЦВХ 8.	1
	ПЕР ЦВХ 1,2	Цифровые входы 1 и 2 модуля замещают стандартные входные каналы ЦВХ 1 и ЦВХ 2. Входам модуля присваиваются названия ЦВХ 1 и ЦВХ 2.	2
	ЦВХ 7,8,9	Цифровые входы 1, 2 и 3 модуля добавляются к общему числу входных каналов. Входам модуля присваиваются названия ЦВХ 7, ЦВХ 8 и ЦВХ 9.	3
	ПЕР ЦВХ1,2,3	Цифровые входы 1, 2 и 3 модуля замещают стандартные входные каналы ЦВХ 1, ЦВХ 2 и ЦВХ 3. Входам модуля присваиваются названия ЦВХ 1, ЦВХ 2 и ЦВХ 3.	4
98.10	О Ф ДП МОД 2	Наименование входов дополнительного модуля цифровых входов/выходов 2 в прикладной программе привода. См. параметр 98.04 .	
	ЦВХ 9,10	Цифровые входы 1 и 2 модуля добавляются к общему числу входных каналов. Входам модуля присваиваются названия ЦВХ 9 и ЦВХ 10.	1
	ПЕР ЦВХ 3,4	Цифровые входы 1 и 2 модуля замещают стандартные входные каналы ЦВХ 3 и ЦВХ 4. Входам модуля присваиваются названия ЦВХ 3 и ЦВХ 4.	2
	ЦВХ 10,11,12	Цифровые входы 1, 2 и 3 модуля добавляются к общему числу входных каналов. Входам модуля присваиваются названия ЦВХ 10, ЦВХ 11 и ЦВХ 12.	3
	ПЕР ЦВХ4,5,6	Цифровые входы 1, 2 и 3 модуля замещают стандартные входные каналы ЦВХ 1, ЦВХ 2 и ЦВХ 3. Входам модуля присваиваются названия ЦВХ 4, ЦВХ 5 и ЦВХ 6.	4
98.11	О Ф ДП МОД 3	Наименование входов дополнительного модуля цифровых входов/выходов 3 в прикладной программе привода. См. параметр 98.05 .	
	ЦВХ 11,12	Цифровые входы 1 и 2 модуля добавляются к общему числу входных каналов. Входам модуля присваиваются названия ЦВХ 11 и ЦВХ 12.	1
	ПЕР ЦВХ 5,6	Цифровые входы 1 и 2 модуля замещают стандартные входные каналы ЦВХ 5 и ЦВХ 6. Входам модуля присваиваются названия ЦВХ 5 и ЦВХ 6.	2

№	Название/значения	Описание	FbEq												
98.12	ABX/ВЫХ ТЕМ-РЕ АД	<p>Активизация связи с дополнительным модулем аналоговых входов/ выходов и выделение модуля для функции измерения температуры двигателя, а также выбор типа и интерфейса модуля. Также в данном параметре указывается тип и интерфейс связи модуля.</p> <p>Дополнительная информация о функции измерения температуры приведена в описании группы параметров 35 СБЩ О ТЕМ-РЕ АД и разделе Измерение температуры двигателя через дополнительный модуль аналоговых входов/выходов на стр. 77.</p> <p>Назначение аналоговых входов и выходов модуля приведено в таблице.</p> <table border="1" data-bbox="440 611 1262 1059"> <thead> <tr> <th colspan="2">Измерение температуры двигателя 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="440 651 544 683">ABYX 1</td> <td data-bbox="552 651 1262 790"> Подача постоянного тока на датчик температуры двигателя 1. Величина тока определяется значением параметра 35.01: - ABYX 1 = 9,1 мА, если параметр имеет значение ДТ 1хРТ100 - ABYX 1 = 1,6 мА при значении 1 – 3 РТС </td> </tr> <tr> <td data-bbox="440 797 544 828">ABX 1</td> <td data-bbox="552 797 1262 828">Измерение напряжения на датчике температуры двигателя 1.</td> </tr> <tr> <th colspan="2">Измерение температуры двигателя 2</th> </tr> <tr> <td data-bbox="440 880 544 911">ABYX 2</td> <td data-bbox="552 880 1262 1019"> Подача постоянного тока на датчик температуры двигателя 2. Величина тока определяется значением параметра 35.04: - ABYX 2 = 9,1 мА при значении ДТ 1хРТ100 - ABYX 2 = 1,6 мА при значении 1 – 3 РТС </td> </tr> <tr> <td data-bbox="440 1025 544 1057">ABX 2</td> <td data-bbox="552 1025 1262 1057">Измерение напряжения на датчике температуры двигателя 2.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Перед установкой параметров привода убедитесь в том, что аппаратные переключатели модуля установлены правильно для функции измерения температуры:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Номер узла модуля равен 9. 2. Установлены следующие параметры входного сигнала: - для одного датчика Pt 100 установите диапазон 0 – 2 В; - для двух или трех датчиков Pt 100 либо одного-трех датчиков РТС установите диапазон 0 – 10 В. 3. Режим работы – однополярный. 	Измерение температуры двигателя 1		ABYX 1	Подача постоянного тока на датчик температуры двигателя 1. Величина тока определяется значением параметра 35.01 : - ABYX 1 = 9,1 мА, если параметр имеет значение ДТ 1хРТ100 - ABYX 1 = 1,6 мА при значении 1 – 3 РТС	ABX 1	Измерение напряжения на датчике температуры двигателя 1.	Измерение температуры двигателя 2		ABYX 2	Подача постоянного тока на датчик температуры двигателя 2. Величина тока определяется значением параметра 35.04 : - ABYX 2 = 9,1 мА при значении ДТ 1хРТ100 - ABYX 2 = 1,6 мА при значении 1 – 3 РТС	ABX 2	Измерение напряжения на датчике температуры двигателя 2.	
Измерение температуры двигателя 1															
ABYX 1	Подача постоянного тока на датчик температуры двигателя 1. Величина тока определяется значением параметра 35.01 : - ABYX 1 = 9,1 мА, если параметр имеет значение ДТ 1хРТ100 - ABYX 1 = 1,6 мА при значении 1 – 3 РТС														
ABX 1	Измерение напряжения на датчике температуры двигателя 1.														
Измерение температуры двигателя 2															
ABYX 2	Подача постоянного тока на датчик температуры двигателя 2. Величина тока определяется значением параметра 35.04 : - ABYX 2 = 9,1 мА при значении ДТ 1хРТ100 - ABYX 2 = 1,6 мА при значении 1 – 3 РТС														
ABX 2	Измерение напряжения на датчике температуры двигателя 2.														
	NAIO	<p>Связь активна. Тип модуля: NAIO. Интерфейс: волоконно-оптическая линия связи DDCS.</p> <p>Примечание. Аппаратные установки модуля должны соответствовать изложенному выше. Указания см. в <i>Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию модуля NTAC-0x/NDIO-0x/NAIO-0x</i> (код английской версии 3AFY58919730).</p>	1												
	HET	Не активен	2												
	RAIO-SLOT1	<p>Связь активна. Тип модуля: RAIO. Интерфейс: Дополнительное гнездо 1 привода.</p> <p>Примечание. Аппаратные установки модуля должны соответствовать изложенному выше. Номер узла не требуется. Указания см. в <i>Руководстве пользователя модуля RAIO</i> (код английской версии 3AFE64484567).</p>	3												

№	Название/значения	Описание	FbEq
	RAIO-SLOT2	Связь активна. Тип модуля: RAIO. Интерфейс: Дополнительное гнездо 2 привода. Примечание. Аппаратные установки модуля должны соответствовать изложенному выше. Номер узла не требуется. Указания см. в <i>Руководстве пользователя модуля RAIO</i> (код английской версии 3AFE64484567).	4
	RAIO-DDCS	Связь активна. Тип модуля: RAIO. Интерфейс: дополнительный адаптер ввода/вывода (AIMA), который соединен с приводом по волоконно-оптической линии связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть равен 9. Указания см. в <i>Руководстве пользователя модуля RAIO</i> (код английской версии 3AFE64484567).	5
98.13	ABX/ВЫХ Ф Д МОД 1	Тип сигналов для входа 1 дополнительного модуля аналогового ввода/вывода (ABX 5 в прикладной программе привода). Значение параметра должно соответствовать типу сигнала, поданного на вход модуля. Примечание. Связь с модулем должна быть активизирована с помощью параметра 98.06.	
	О П АН ВХ 5	Однополярный.	1
	Д П АН ВХ 5	Биполярный.	2
98.14	ABX/ВЫХ Ф Д МОД 2	Тип сигналов для входа 2 дополнительного модуля аналогового ввода/вывода (ABX 6 в прикладной программе привода). Значение параметра должно соответствовать типу сигнала, поданного на вход модуля. Примечание. Связь с модулем должна быть активизирована с помощью параметра 98.06.	
	О П АН ВХ 6	Однополярный.	1
	Д П АН ВХ 6	Биполярный.	2
98.16	КОНТР.СИН.ФИЛЬТРА	Включает связь с модулем расширения цифровых входов/выходов и резервирует модуль для использования результатов измерения температуры синусного фильтра. Параметр становится доступным, если параметр 95.04 имеет значение SIN или EX&SIN. Параметр автоматически устанавливается равным НЕТ, когда изменяется значение параметра 95.04. Примечание. Этот параметр используется только в специальных применениях.	
	NDIO	Тип модуля: модуль NDIO. Интерфейс: волоконно-оптическая линия связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть установлен равным 8. Указания см. в <i>Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию модуля NTAC-0x/NDIO-0x/NAIO-0x</i> (код английской версии 3AFY58919730).	1
	НЕТ	Контроль выключен.	2
	RDIO-SLOT1	Тип модуля: RDIO. Интерфейс: Дополнительное гнездо 1 привода.	3
	RDIO-SLOT2	Тип модуля: RDIO. Интерфейс: Дополнительное гнездо 2 привода.	4
	RDIO-DDCS	Тип модуля: RDIO. Интерфейс: дополнительный адаптер ввода/вывода (AIMA), который соединен с приводом по волоконно-оптической линии связи DDCS. Примечание. Номер узла модуля должен быть установлен равным 8. Указания см. в <i>Руководстве пользователя модуля RDIO</i> (код английской версии 3AFE64485733).	5

№	Название/значения	Описание	FbEq
99	НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ	Выбор языка. Выбор языка, ввод данных двигателя.	
99.01	ЯЗЫК	Выбор языка для отображения информации на дисплее.	
	ENGLISH	Английский (Великобритания).	0
	ENGLISH(AM)	Английский (США). При выборе этого языка мощность измеряется не в киловаттах, а в лошадиных силах.	1
	DEUTSCH	Немецкий.	2
	ITALIANO	Итальянский.	3
	ESPANOL	Испанский.	4
	PORTUGUES	Португальский.	5
	NEDERLANDS	Голландский.	6
	FRANCAIS	Французский.	7
	DANSK	Датский.	8
	SUOMI	Финский.	9
	SVENSKA	Шведский.	10
	CESKY	Чешский.	11
	POLSKI/LOC1	Польский .	12
	PO-RUS/LOC2	Русский.	13
99.02	APPLICATION MACRO	Выбор прикладного макроса. Дополнительную информацию можно найти в главе <i>Прикладные макросы</i> . Примечание. При изменении стандартных значений параметров макроса новые значения вступают в силу немедленно и сохраняются при выключении питания привода. Однако при этом заводские значения параметров всех стандартных макросов остаются доступными. См. параметр 99.03 .	
	ЗАВОД УСТ-КИ	Стандартный макрос для обычных приложений.	1
	РУЧНОЕ/АВТ	К приводу подключено два устройства управления: - связь с устройством 1 осуществляется через интерфейс, заданный для внешнего устройства управления ВНЕШНИЙ 1; - связь с устройством 2 осуществляется через интерфейс, заданный для внешнего устройства управления ВНЕШНИЙ 2; - активным может быть либо устройство ВНЕШНИЙ 1, либо устройство ВНЕШНИЙ 2. Переключение выполняется с помощью цифрового входа.	2
	ПИД-РЕГУЛИР	ПИД-управление. Для приложений, в которых привод управляет переменной технологического процесса, например, поддержание заданного давления, когда двигатель подсоединен к насосу. На привод подаются сигнал с датчика давления и уставка давления. См. разделы <i>ПИД-управление процессом</i> на стр. 72 и <i>Функция отключения ПИД-управления процессом</i> на стр. 73.	3
	РЕГ МОМЕНТА	Макрос “Управление крутящим моментом”.	4
	ПОСЛЕД УПРАВ	Макрос “Последовательное управление”. Для приложений в которых выполняется циклическое изменение скорости по определенной схеме (постоянные скорости и ускорение/замедление).	5
	МП1-ЗАГРУЗКА	Загрузка в привод макроса пользователя 1. Перед загрузкой необходимо убедиться в том, что сохраненные значения параметров привода и модель двигателя пригодны для приложения.	6

№	Название/значения	Описание	FbEq
	МП1-СОХРАНЕН	Сохранение макроса пользователя 1. Команда сохраняет текущие значения параметров привода и модель двигателя. Примечание. Некоторые параметры не включаются в макросы. См. параметр 99.03.	7
	МП2-ЗАГРУЗКА	Загрузка в привод макроса пользователя 2. Перед загрузкой необходимо убедиться в том, что сохраненные значения параметров привода и модель двигателя пригодны для приложения.	8
	МП2-СОХРАНЕН	Сохранение макроса пользователя 2. Команда сохраняет текущие значения параметров привода и модель двигателя. Примечание. Некоторые параметры не включаются в макросы. См. параметр 99.03.	9
99.03	ВОЗВРАТ УСТАНОВОК	Восстанавливает исходные значения параметров прикладных макросов (99.02). - Если выбран один из стандартных макросов (Заводские установки, – , Последовательное управление), восстанавливаются значения параметров, заданные изготовителем. Исключения: не изменяются значения параметров группы 99 и параметры модели двигателя. Модель двигателя не изменяется. - Если выбран макрос пользователя 1 или 2, восстанавливаются значения параметров привода, а также параметры модели двигателя, которые были сохранены последний раз. Также восстанавливаются модели двигателя, сохраненные последними. Исключения: не изменяются значения параметров 16.05 и 99.02. Примечание. Значения параметров привода и параметры модели двигателя восстанавливаются по тем же правилам, что и при переходе от одного макроса к другому.	
	НЕТ	Восстановление не выполняется.	0
	ДА	Восстановление значений параметров.	65535
99.04	РЕЖИМ УПР АД	Выбор режима управления двигателем.	
	DTC	Режим прямого управления крутящим моментом (DTC) пригоден для большинства приложений.	0

№	Название/значения	Описание	FbEq
	СКАЛЯРНОЕ	<p>Режим скалярного управления применяется в специальных случаях, когда режим прямого управления крутящим моментом не применим. Режим скалярного управления рекомендуется выбрать:</p> <ul style="list-style-type: none"> - для приводов с несколькими двигателями, когда число двигателей изменяется; - когда номинальный ток двигателя составляет менее 1/6 от номинального тока привода (преобразователя); - при испытаниях привода, когда к нему не подключен двигатель. <p>Примечание. В скалярном режиме управления невозможно получить такую же высокую точность управления, как в режиме DTC. Различия этих двух режимов управления рассматриваются в данном руководстве при обсуждении соответствующих параметров. Имеется несколько стандартных функций, которые не доступны в режиме скалярного управления: Идентификационный прогон двигателя (группа 99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ), ограничение скорости (группа 20 ПРЕДЕЛЫ), ограничение крутящего момента (группа 20 ПРЕДЕЛЫ), удержание постоянным током (группа 21 ПУСК/СТОП), намагничивание постоянным током (группа 21 ПУСК/СТОП), настройка регулятора скорости (группа 23 УПРАВЛ СКОРОСТЬЮ), управление крутящим моментом (группа 24 КОНТРОЛЬ МОМЕНТА), оптимизация магнитного потока (группа 26 УПР ПОЛЕМ АД), торможение магнитным потоком (группа 26 УПР ПОЛЕМ АД), защита от недогрузки (группа 30 ФУНКЦ ПРИ АВАРИИ), защита от обрыва фазы двигателя (группа 30 ФУНКЦ ПРИ АВАРИИ), защита от блокировки двигателя (группа 30 ФУНКЦ ПРИ АВАРИИ).</p> <p>Дополнительная информация приведена в разделе <i>Скалярное управление</i> на стр. 63.</p>	65535
99.05	U НОМ АД	Номинальное напряжение двигателя – должна соответствовать значению, указанному на шильдике двигателя.	
	$1/2 - 2 \cdot U_N$	<p>Напряжение. Допустимый диапазон значений: U_N привода.</p> <p>Примечание. Требуемая прочность изоляции двигателя зависит от напряжения питания привода. Это также относится к случаю, когда номинальное напряжение двигателя меньше номинального напряжения привода и напряжения питания привода.</p>	$1 = 1 \text{ В}$
99.06	I НОМ АД	Номинальный ток двигателя – должна соответствовать значению, указанному на шильдике двигателя. При подключении нескольких двигателей к инверторному модулю необходимо вводить суммарный ток всех двигателей.	
	$0 - 2 \cdot I_{2hd}$	<p>Допустимый диапазон: $1/6 - 2 \cdot I_{2hd}$ привода ACS800 (параметр 99.04 = DTC).</p> <p>Допустимый диапазон: $0 - 2 \cdot I_{2hd}$ привода ACS800 (параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ).</p>	$1 = 0,1 \text{ А}$
99.07	F НОМ АД	Номинальная частота двигателя.	
	8 – 300 Гц	Номинальная частота (обычно 50 или 60 Гц).	800 – 30000

№	Название/значения	Описание	FbEq
99.08	N НОМ АД	Номинальная скорость вращения двигателя – должна соответствовать значению, указанному на шильдике двигателя. В качестве значения параметра не следует указывать синхронную скорость двигателя или какую-либо другую приблизительную величину! Примечание. При изменении значения параметра 99.08 автоматически изменяются и предельные значения скорости (группа параметров 20 ПРЕДЕЛЫ).	
	1 – 18000 об./мин.	Номинальная скорость вращения двигателя	1 – 18000
99.09	P НОМ АД	Номинальная мощность двигателя – должна соответствовать значению, указанному на шильдике двигателя. При подключении нескольких двигателей к инверторному модулю необходимо вводить суммарную мощность всех двигателей.	
	0 – 9000 кВт	Номинальная мощность двигателя	0 – 90000
99.10	ИД-ПУСК АД	Выбор типа идентификации двигателя. При выполнении идентификации привод определяет характеристики двигателя для обеспечения оптимального управления. Описание процедуры идентификационного прогона приведено в главе <i>Запуск и управление через интерфейс ввода/вывода</i> . Примечание. Идентификационный прогон (СТАНДАРТНЫЙ или УПРОЩЕННЫЙ) требуется выполнять в следующих случаях: - рабочая скорость близка к нулю и/или - требуемый крутящий момент превышает номинальный крутящий момент двигателя в широком диапазоне скоростей при отсутствии датчика скорости (т. е. система работает без обратной связи по скорости). Примечание. Выполнение идентификационного прогона (СТАНДАРТНЫЙ или УПРОЩЕННЫЙ) невозможно, если параметр 99.04 = СКАЛЯРНОЕ. См. раздел <i>Идентификация двигателя</i> на стр. 54.	
	ИДЕНТ НАМАГН	Идентификационный прогон не выполняется. Характеристики двигателя вычисляются при первом запуске путем намагничивания двигателя в течение 20 – 60 с при нулевой скорости. Это значение можно выбрать в большинстве приложений.	1
	СТАНДАРТНЫЙ	Стандартный идентификационный прогон. Обеспечивает максимально возможную точность управления. Идентификационный прогон длится примерно одну минуту. Примечание. Двигатель должен быть отсоединен от механической нагрузки. Примечание. Перед началом идентификационного прогона проверьте направление вращения двигателя. Во время идентификационного прогона двигатель вращается вперед.  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Во время идентификационного прогона двигатель вращается со скоростью 50 % – 80 % от номинальной. ПЕРЕД ВЫПОЛНЕНИЕМ ИДЕНТИФИКАЦИОННОГО ПРОГОНА НЕОБХОДИМО УБЕДИТЬСЯ В БЕЗОПАСНОСТИ ЭТОЙ ОПЕРАЦИИ!	2

№	Название/значения	Описание	FbEq
	УПРОЩЕННЫЙ	<p>Упрощенный идентификационный прогон. Выполняется вместо стандартного идентификационного прогона в следующих случаях:</p> <ul style="list-style-type: none"> - если механические потери превышают 20 % (например, двигатель нельзя отсоединить от механической нагрузки); - если уменьшение магнитного потока во вращающемся двигателе не допустимо (например, для двигателя со встроенным тормозом, если питание тормоза снимется с выводов двигателя). <p>Примечание. Перед началом идентификационного прогона проверьте направление вращения двигателя. Во время идентификационного прогона двигатель вращается вперед.</p> <p> ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ! Во время идентификационного прогона двигатель вращается со скоростью 50 % – 80 % от номинальной. ПЕРЕД ВЫПОЛНЕНИЕМ ИДЕНТИФИКАЦИОННОГО ПРОГОНА НЕОБХОДИМО УБЕДИТЬСЯ В БЕЗОПАСНОСТИ ЭТОЙ ОПЕРАЦИИ!</p>	3
99.11	НАЗВАН УСТР-ВА	<p>Название привода или приложения. Это название отображается на дисплее в режиме выбора привода. Примечание. Ввод названия возможен только из компьютерной программы.</p>	

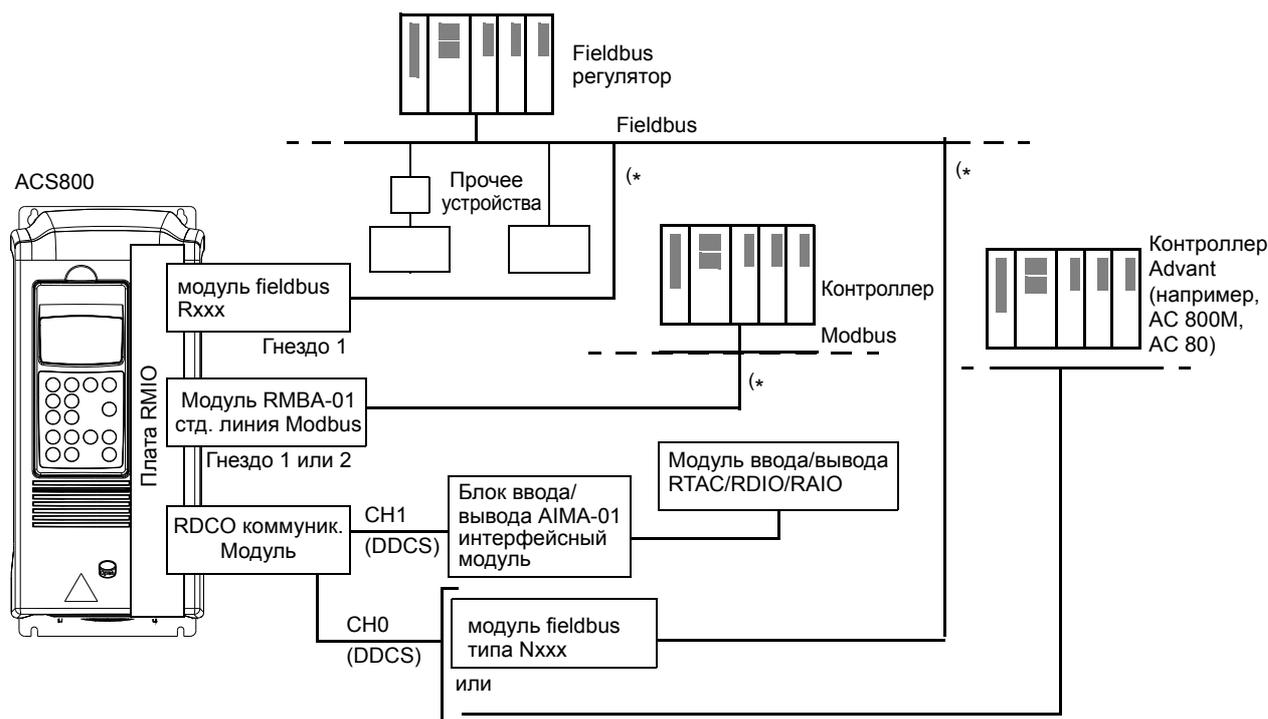
Управление по шине fieldbus

Обзор содержания главы

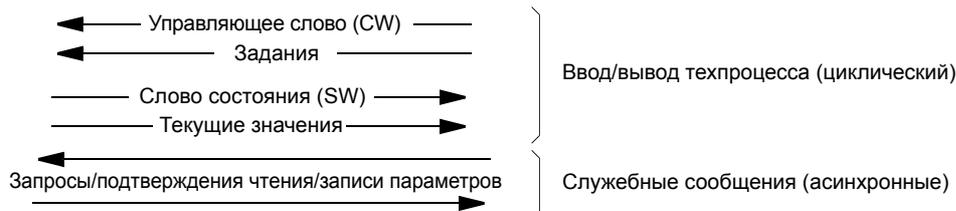
В этой главе рассматривается управление приводом по сети связи с помощью внешних устройств.

Общие сведения

Привод может быть подключен к внешней системе управления – обычно это внешний программируемый логический контроллер – через интерфейсный модуль fieldbus. Привод можно настроить на прием всей управляющей информации через интерфейс fieldbus внешнего управления, либо управление может быть распределено между интерфейсом внешнего управления и другими доступными источниками сигналов (например, цифровыми и аналоговыми входами). На приведенном ниже рисунке показаны интерфейсы управления и подключение входов/выходов привода.



Поток данных

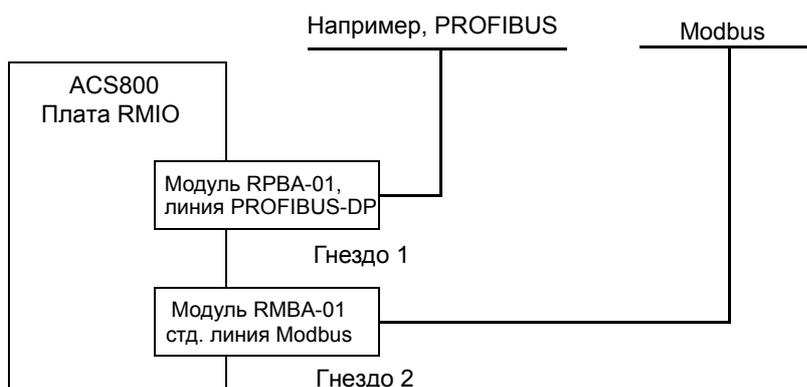


(* Одновременно к приводу может быть подключен интерфейсный модуль Rxxx или Nxxx и интерфейсный модуль RMBA-01.

Резервирование управления по шине Fieldbus

С помощью показанной ниже конфигурации интерфейсных модулей к приводу можно подключить две шины fieldbus.

- В гнездо 1 вставляется интерфейсный модуль fieldbus типа Rxxx (кроме RMBA-01).
- В гнездо 2 вставляется интерфейсный модуль Modbus RMBA-01.



Система управления (т.е. главный набор сигналов задания, см. раздел [Интерфейс управления Fieldbus](#) на стр. 215) активизируется установкой для параметра 98.02 значения FIELDBUS или MODBUS.

В случае отказа связи по одной шине fieldbus управление может быть переключено на другую шину fieldbus. Переключение с одной шины на другую может происходить под управлением, например системы адаптивного программирования. Параметры и сигналы могут считываться обеими шинами fieldbus, но одновременная циклическая запись в тот же параметр запрещена.

Организация связи через интерфейсный модуль Fieldbus

Предусмотрены интерфейсные модули Fieldbus для нескольких протоколов связи (например, PROFIBUS и Modbus®). Интерфейсные модули fieldbus типа Rxxx монтируются в гнезде расширения 1 привода. Интерфейсные модули fieldbus типа Nxxx type подключаются к каналу CH0 модуля RDCO.

Примечание. Указания по настройке модуля RMBA-01 приведены в разделе [Организация связи по стандартной линии связи Modbus](#) на стр. 207.

Прежде чем приступать к конфигурированию управления привода по шине fieldbus, необходимо смонтировать и подключить интерфейсный модуль в соответствии с инструкциями, приведенными в руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода и в руководстве по эксплуатации модуля.

В приведенной ниже таблице перечислены параметры, которые необходимо определить при организации связи через интерфейсный модуль Fieldbus.

Параметр	Возможные значения	Значения для управления по шине fieldbus	Функция/информация
ИНИЦИАЛИЗАЦИЯ ЛИНИИ СВЯЗИ			
98.02	NET FIELDBUS ADVANT MODBUS НАСТРАИВАЕМ	FIELDBUS	Инициализация связи между приводом и интерфейсным модулем fieldbus. Открывает доступ к параметрам модуля (группа 51).
98.07	ПАР ABB GENERIC CSA 2.8/3.0	ПАР ABB, GENERIC или CSA 2.8/3.0	Выбор используемого приводом профиля связи. См. раздел Профили связи на стр. 223.
КОНФИГУРАЦИЯ ИНТЕРФЕЙСНОГО МОДУЛЯ			
51.01 ТИП МОДУЛЯ	–	–	Отображение типа интерфейсного модуля fieldbus.
51.02 (ПАРАМЕТР 2 FIELDBUS)	Назначение этих параметров зависит от интерфейсного модуля. Дополнительная информация приведена в руководстве по эксплуатации модуля. Следует иметь в виду, что доступными могут быть не все из этих параметров.		
...			
51.26 (ПАРАМЕТР 26 FIELDBUS)			
51.27 FBA PAR REFRESH*	(0) DONE (1) REFRESH	–	Подтверждение изменения значений параметров конфигурации интерфейсного модуля. После обновления автоматически устанавливается значение DONE.
51.28 FBA CPI FW REV*	хyz (двоично-десятичное число)	–	Отображение требуемой версии микропрограммного обеспечения CPI интерфейсного модуля Fieldbus, определяемой в конфигурационном файле, хранящемся в памяти привода. Чтобы обеспечить совместимость, версия микропрограммного обеспечения CPI интерфейсного модуля (см. параметр 51.32) должна содержать ту же или более позднюю версию CPI. x = главный номер версии; y = дополнительный номер версии; z = номер модификации. Пример: 107 = версия 1.07.

Параметр	Возможные значения	Значения для управления по шине fieldbus	Функция/информация
51.29 FILE CONFIG ID*	xyz (двоично-десятичное число)	–	Отображение идентификатора файла конфигурации интерфейсного модуля, сохраненного в памяти привода. Эта информация зависит от прикладной программы привода.
51.30 FILE CONFIG REV*	xyz (двоично-десятичное число)	–	Отображение версии файла конфигурации интерфейсного модуля, сохраненного в памяти привода. x = главный номер версии; y = дополнительный номер версии; z = номер модификации. Пример. 1 = версия 0.01.
51.31 FBA STATUS*	(0) IDLE (1) EXEC. INIT (2) TIME OUT (3) CONFIG ERROR (4) OFF-LINE (5) ON-LINE (6) RESET	–	Отображение состояния интерфейсного модуля. IDLE = модуль не сконфигурирован. EXEC. INIT = инициализация модуля. TIME OUT = истекло время ожидания при передаче данных между модулем и приводом. CONFIG ERROR = ошибка конфигурации модуля. Главный и дополнительный номер версии микропрограммного обеспечения СРІ привода не совпадают с версией, необходимой для модуля (см. параметр 51.32), или считывание конфигурационного файла не удалось пять раз. OFF-LINE = модуль в автономном режиме. ON-LINE = модуль в интерактивном режиме. RESET = выполняется аппаратный сброс модуля.
51.32 FBA СРІ FW REV*	–	–	Отображение версии программы СРІ модуля, вставленного в гнездо 1. x = главный номер версии; y = дополнительный номер версии; z = номер модификации. Пример. 107 = версия 1.07.
51.33 FBA APPL FW REV*	–	–	Отображение версии прикладной программы модуля, вставленного в гнездо 1. x = главный номер версии; y = дополнительный номер версии; z = номер модификации. Пример. 107 = версия 1.07.

*Параметры 51.27 – 51.33 отображаются только в том случае если установлен интерфейсный модуль Fieldbus типа Rxxx.

После установки параметров конфигурации модуля в группе 51 следует проверить и, в случае необходимости, установить параметры управления приводом (раздел [Параметры управления приводом](#) на стр. 211).

Новые значения вступают в силу при очередном включении питания привода или при активизации параметра 51.27.

Организация связи по стандартной линии связи Modbus

Модуль Modbus RMBA-01, установленный в гнездо 1 или 2 привода, выполняет функции интерфейса, называемого стандартной линией связи Modbus. Стандартную линию связи Modbus можно использовать для внешнего управления приводом с помощью контроллера Modbus (только протокол RTU).

Прежде чем приступать к конфигурированию управления приводом по шине Modbus, необходимо смонтировать и подключить интерфейсный модуль в соответствии с инструкциями, приведенными в руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию привода и в руководстве по эксплуатации модуля.

В приведенной ниже таблице перечислены параметры, которые необходимо определить при организации связи по стандартной линии связи Modbus.

Параметр	Возможные значения	Значение для управления по стандартной линии связи Modbus	Функция/информация
ИНИЦИАЛИЗАЦИЯ ЛИНИИ СВЯЗИ			
98.02	НЕТ FIELDBUS ADVANT MODBUS НАСТРАИВАЕМ	STD MODBUS	Инициализация связи между приводом (стандартная линия связи Modbus) и контроллером Modbus. Это значение открывает доступ к параметрам группы 52.
98.07	ПАР АВВ GENERIC CSA 2.8/3.0	ПАР АВВ	Выбор используемого приводом профиля связи. См. раздел <i>Профили связи</i> на стр. 223.
ПАРАМЕТРЫ СВЯЗИ			
52.01	от 1 до 247	–	Определяет номер станции для привода на стандартной линии связи Modbus.
52.02	600 1200 2400 4800 9600 19200	–	Определяет скорость передачи данных по стандартной линии связи Modbus.
52.03	НЕЧТН ЧТН БЗЧТН 1СТОП БЗЧТН 2СТОП	–	Выбирает контроль четности при передаче данных по стандартной линии связи Modbus.

После установки параметров связи в группе 52 следует проверить и, в случае необходимости, установить параметры управления приводом (раздел *Параметры управления приводом* на стр. 211).

Адресация Modbus

Управляющее слово, слово состояния, значения задания и текущие сигналы расположены в памяти контроллера Modbus следующим образом:

Данные, передаваемые из контроллера fieldbus в привод		Данные, передаваемые из привода в контроллер Fieldbus	
Адрес	Содержимое	Адрес	Содержимое
40001	Управляющее слово	40004	Слово состояния
40002	Задание 1	40005	Текущее значение 1
40003	Задание 2	40006	Текущее значение 2
40007	Задание 3	40010	Текущее значение 3
40008	Задание 4	40011	Текущее значение 4
40009	Задание 5	40012	Текущее значение 5

Дополнительную информацию о линии связи Modbus можно найти на Web-сервере Modicon (<http://www.modicon.com>).

Организация связи через контроллер Advant

Контроллер Advant подключается через линию связи DDCS к каналу СНО модуля RDCO.

- **Контролер AC 800M Advant**

Подключение DriveBus: Необходим интерфейс связи CI858 DriveBus. См. Руководство пользователя по интерфейсу связи DriveBus CI858 [3AFE 68237432 (на англ. яз.)].

Соединение Optical ModuleBus Требуется интерфейс порта Optical ModuleBus TB811 (5 Мбод) или TB810 (10 Мбод). См. раздел [Соединение Optical ModuleBus](#) ниже.

Дополнительные сведения можно найти в *Руководстве по монтажу и вводу в эксплуатацию контроллера AC 800M* (код английской версии 3BSE027941), *Руководстве по связи, протоколам и проектированию AC 800M/C* (код английской версии 3BSE028811) (Промышленные системы ABB, Вестерос, Швеция).

- **Контроллер Advant 80**

Соединение Optical ModuleBus Требуется интерфейс порта Optical ModuleBus TB811 (5 Мбод) или TB810 (10 Мбод). См. раздел [Соединение Optical ModuleBus](#) ниже.

- **Коммуникационный интерфейс fieldbus CI810A (FCI)**

Соединение Optical ModuleBus

Требуется интерфейс порта Optical ModuleBus TB811 (5 Мбод) или TB810 (10 Мбод).

Интерфейс порта Optical ModuleBus TB811 содержит оптические компоненты на 5 Мбод, а TB810 – компоненты на 10 Мбод. Все оптические компоненты оптоволоконной линии связи должны быть одного типа, поскольку компоненты на 5 Мбод не совместимы с компонентами на 10 Мбод. Выбор между TB810 и TB811 определяется соединяемым оборудованием. В случае дополнительного модуля связи RDCO интерфейс выбирается следующим образом:

Дополнительный интерфейс порта ModuleBus	Дополнительный модуль связи DDCS		
	RDCO-01	RDCO-02	RDCO-03
TB811		x	x
TB810	x		

Если блок разветвления оптических сигналов NDBU-85/95 используется с интерфейсом CI810A, то должен использоваться интерфейс порта Optical ModuleBus TB810.

В приведенной ниже таблице перечислены параметры, которые необходимо определить при организации связи между приводом и контроллером Advant.

Параметр	Возможные значения	Значение при управлении по каналу CH0	Функция/информация
ИНИЦИАЛИЗАЦИЯ ЛИНИИ СВЯЗИ			
98.02	HET FIELDBUS ADVANT MODBUS НАСТРАИВАЕМ	ADVANT	Инициализация линии связи между приводом (оптоволоконный канал связи CH0) и контроллером Advant. Скорость передачи данных составляет 4 Мбит/с.
98.07	ПАР ABB GENERIC CSA 2.8/3.0	ПАР ABB	Выбор используемого приводом профиля связи. См. раздел Профили связи на стр. 223.
70.01	0-254	AC 800M ModuleBus $\hat{=}$ 1 – 125 AC 80 ModuleBus $\hat{=}$ 17-125 FCI (CI810A) $\hat{=}$ 17-125	Определяет адрес узла для канала CH0 линии связи DDCS.
70.04	КОЛЬЦО ЗВЕЗДА		Выбор топологии линии связи для канала 0.

После установки параметров инициализации связи следует проверить и, в случае необходимости, установить параметры управления приводом (раздел [Параметры управления приводом](#) на стр. 211).

Для соединения Optical ModuleBus адрес канала 0 (параметр 70.01) вычисляется исходя из значения параметра POSITION соответствующего элемента базы данных (DRISTD для AC 80) следующим образом:

1. Число сотен значения POSITION умножается на 16.
2. К результату прибавляется число десятков и единиц значения POSITION.

Например, если параметр POSITION элемента базы данных DRISTD имеет значение 110 (десятый привод в кольце Optical ModuleBus), параметр 70.01 должен иметь значение $16 * 1 + 10 = 26$.

Параметры управления приводом

После установления связи по шине fieldbus следует проверить и, в случае необходимости, установить параметры управления приводом, перечисленные в таблице ниже.

Значения из столбца **Значения при управлении по шине Fieldbus** используются в случае, когда интерфейс Fieldbus является источником или приемником данного сигнала. Столбец **Функция/информация** содержит описание параметров.

Формирование маршрутов сигналов и сообщений шины Fieldbus рассматривается далее в разделе *Интерфейс управления Fieldbus* на стр. 215.

Параметр	Значения для управления по шине Fieldbus	Функция/информация
ВЫБОР ИСТОЧНИКА КОМАНД УПРАВЛЕНИЯ		
10.01	УПР СЛ ШИНЫ	Разрешает передачу управляющего слова Fieldbus (кроме 11 битов), если в качестве устройства управления выбрано ВНЕШНИЙ1. См. парам. 10.07.
10.02	УПР СЛ ШИНЫ	Разрешает передачу управляющего слова Fieldbus (кроме 11 битов), если в качестве устройства управления выбрано ВНЕШНИЙ 2.
10.03	ВПЕРЕД НАЗАД или ВПЕРЕД,НАЗАД	Разрешает управление направлением вращения в соответствии со значениями параметров 10.01 и 10.02. Управление направлением рассматривается в разделе <i>Обработка задания</i> на стр. 217.
10.07	0 или 1	Значение 1 позволяет отменить действие параметра 10.01, т. е. использовать управляющее слово Fieldbus (кроме бита 11 в главном управляющем слове 03.01), если в качестве устройства управления выбрано ВНЕШНИЙ 1. Примечание 1: Параметр доступен только в том случае, если выбран Общий коммуникационный профиль привода (см. параметр 98.07). Примечание 2. Настройка не сохраняется в постоянную память.
10.08	0 или 1	Значение 1 позволяет отменить действие параметра 11.03, т. е. использовать сигнал задания Fieldbus ЗАДАНИЕ 1, если в качестве устройства управления выбрано ВНЕШНИЙ 1. Примечание 1: Параметр доступен только в том случае, если выбран Общий коммуникационный профиль привода (см. параметр 98.07). Примечание 2. Настройка не сохраняется в постоянную память.
11.02	УПР СЛ ШИНЫ	Разрешает выбор ВНЕШНИЙ 1/ВНЕШНИЙ 2 с помощью управляющего слова Fieldbus (бит 11 EXT CTRL LOC).
11.03	СВ ПО ШИНЕ1 БЫСТР СВЯЗЬ СВ ШИН+АВХ1 СВ ШИН+АВХ5 СВ ШИН*АВХ1 или СВ ШИН*АВХ5	Заданное значение REF1 принимается через интерфейс fieldbus, если в качестве активного устройства управления выбран источник EXT1. Сведения о возможных настройках приведены в разделе <i>Сигналы задания</i> на стр. 216.

Параметр	Значения для управления по шине Fieldbus	Функция/информация
11.06	СВ ПО ШИНЕ2 БЫСТР СВЯЗЬ СВ 2 ШН+АВХ1 СВ 2 ШН+АВХ5 СВ 2 ШН*АВХ1 или СВ 2 ШН*АВХ5	Используется ЗАДАНИЕ 2, принимаемое через интерфейс Fieldbus, если в качестве активного устройства управления выбран источник ВНЕШНИЙ 2. Сведения о возможных настройках приведены в разделе Сигналы задания на стр. 216.

ВЫБОР ИСТОЧНИКА ВЫХОДНОГО СИГНАЛА

14.01	СВ ПО ШИНЕ3	Разрешает управление релейным выходом РВЫХ 1 с помощью бита 13 слова данных Fieldbus ЗАДАНИЕ 3.
14.02	СВ ПО ШИНЕ3	Разрешает управление релейным выходом РВЫХ 2 с помощью бита 14 слова данных Fieldbus ЗАДАНИЕ 3.
14.03	СВ ПО ШИНЕ3	Разрешает управление релейным выходом РВЫХ 3 с помощью бита 15 слова данных fieldbus ЗАДАНИЕ 3.
15.01	СВ ШИН С4	Направляет информацию, содержащуюся в задании Fieldbus ЗАДАНИЕ 4 на аналоговый выход АВЫХ 1. Масштабирование: 20000 = 20 мА.
15.06	СВ ШИН С5	Направляет информацию, содержащуюся в задании Fieldbus ЗАДАНИЕ 5 на аналоговый выход АВЫХ 2. Масштабирование: 20000 = 20 мА.

ВХОДЫ УПРАВЛЕНИЯ СИСТЕМОЙ

16.01	УПР СЛ ШИНЫ	Активизирует управление сигналом разрешения работы с помощью бита 3 управляющего слова fieldbus. Примечание. Должно быть установлено значение ДА, если выбран Общий коммуникационный профиль привода (см. параметр 98.07).
16.04	УПР СЛ ШИНЫ	Разрешает сброс отказа с помощью бита 7 управляющего слова fieldbus. Примечание. Если параметр 10.01 или 10.02 имеет значение УПР СЛ ШИНЫ, то сброс с помощью управляющего слова Fieldbus (бит 7) разрешается автоматически и независимо от установки параметра 16.04.
16.07	ЗАВЕРШЕН; СОХРАНЕН	Сохранение значений параметров (включая изменения, сделанные через интерфейс Fieldbus) в постоянной памяти.

ФУНКЦИИ ОБРАБОТКИ ОТКАЗОВ ЛИНИИ СВЯЗИ

30.18	АВАРИЯ НЕТ ФИКС СКОР 15 ПОСЛЕД СКОР	Определяет работу привода в случае нарушения связи по шине fieldbus. Примечание. Для обнаружения нарушения связи контролируется прием главного и вспомогательного наборов данных (источники которых заданы параметрами 90.04 и 90.05 соответственно).
30.19	0,1 – 60,0 с	Определяет задержку между обнаружением отсутствия главного набора сигналов задания и выполнением операции, заданной параметром 30.18.
30.20	ОБНУЛЕНИЕ ПОСЛЕД ЗНАЧ	Определяет состояния, в которые устанавливаются релейные выходы РВЫХ 1 – РВЫХ 3 и аналоговые выходы АВЫХ 1 и АВЫХ 2 при обнаружении отсутствия вспомогательного набора сигналов задания.

Параметр	Значения для управления по шине Fieldbus	Функция/информация
30.21	0,1 – 60,0 с	<p>Определяет задержку между обнаружением отсутствия вспомогательного набора сигналов задания и выполнением операции, заданной параметром 30.18.</p> <p>Примечание. Функция контроля отключается, если этот параметр или параметры 90.01, 90.02 и 90.03 равны 0.</p>

ВЫБОР ПРИЕМНИКА СИГНАЛА ЗАДАНИЯ, ПЕРЕДАВАЕМОГО ПО ШИНЕ FIELDBUS

90.01	0 – 8999	<p>Определяет параметр привода, в который записывается величина задания fieldbus ЗАДАНИЕ 3.</p> <p>Формат: Формат: xxуу, где xx = группа параметров (10 – 89), уу = номер параметра. Например, 3001 = параметр 30.01.</p>
90.02	0 – 8999	<p>Определяет параметр привода, в который записывается величина задания fieldbus ЗАДАНИЕ 4.</p> <p>Формат: См. параметр 90.01.</p>
90.03	0 – 8999	<p>Определяет параметр привода, в который записывается величина задания Fieldbus ЗАДАНИЕ 5.</p> <p>Формат: См. параметр 90.01.</p>
90.04	1 (управление по шине Fieldbus) или 81 (управление по стандартной линии связи Modbus)	<p>Если параметр 98.02 = НАСТРАИВАЕМ, данный параметр определяет источник, из которого привод считывает главный набор сигналов задания (содержащий управляющее слово Fieldbus, величину задания Fieldbus ЗАДАНИЕ 1 и величину задания ЗАДАНИЕ 2).</p>
90.05	3 (управление по шине Fieldbus) или 83 (управление по стандартной линии связи Modbus)	<p>Если параметр 98.02 = НАСТРАИВАЕМ, этот параметр определяет источник, из которого привод считывает вспомогательный набор сигналов задания (содержащий значения задания Fieldbus ЗАДАНИЕ 3, ЗАДАНИЕ 4 и ЗАДАНИЕ 5).</p>

ВЫБОР ТЕКУЩЕГО СИГНАЛА ДЛЯ ШИНЫ FIELDBUS

92.01	302 (фиксир.)	<p>Слово состояния передается в первом слове главного набора данных текущих сигналов.</p>
92.02	0 – 9999	<p>Выбор текущего сигнала или значения параметра, передаваемого во втором слове (ТП1) главного набора данных текущих сигналов.</p> <p>Формат: Формат: (x)хуу, где (x)х = группа текущих сигналов или группа параметров, уу = номер текущего сигнала или параметра. Например, 103 = текущий сигнал 1.03 ЧАСТОТА; 2202 = параметр 22.02 ВРЕМЯ УСКОРЕНИЯ 1.</p> <p>Примечание. Если выбран Общий коммуникационный профиль привода (параметр 98.07 = GENERIC), данный параметр имеет фиксированное значение 102 (текущий сигнал 1.02 СКОРОСТЬ в режиме управления крутящим моментом) или 103 (1.03 ЧАСТОТА в режиме скалярного управления).</p>
92.03	0 – 9999	<p>Выбор текущего сигнала или значения параметра, передаваемого в третьем слове (ТП2) главного набора данных текущих сигналов.</p> <p>Формат: См. параметр 92.02.</p>

Параметр	Значения для управления по шине Fieldbus	Функция/информация
92.04	0 – 9999	Выбор текущего сигнала или значения параметра, передаваемого в первом слове (ТП3) вспомогательного набора данных текущих сигналов. Формат: См. параметр 92.02.
92.05	0 – 9999	Выбор текущего сигнала или значения параметра, передаваемого во втором слове (ТП4) вспомогательного набора данных текущих сигналов. Формат: См. параметр 92.02.
92.06	0 – 9999	Выбор текущего сигнала или значения параметра, передаваемого в третьем слове (ТП5) вспомогательного набора данных текущих сигналов. Формат: См. параметр 92.02.
92.07	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	Выбор адреса, по которому считывается бит 10 главного слова состояния 03.02.
92.08	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	Выбор адреса, по которому считывается бит 13 главного слова состояния 03.02.
92.09	-255.255.31 – +255.255.31 / С.-32768 – С.32767	Выбор адреса, по которому считывается бит 14 главного слова состояния 03.02.

Интерфейс управления Fieldbus

Для связи между системой Fieldbus и приводом используются *наборы данных*. Один набор данных (DS) содержит три 16-битовых слова (слова данных – DW). Стандартная программа управления ACS800 поддерживает четыре набора данных, по два в каждом направлении.

Два набора данных, предназначенных для управления приводом, называются главным набором сигналов задания и вспомогательным набором сигналов задания. Источники, из которых привод считывает главный и вспомогательный набор сигналов задания, определяются параметрами 90.04 и 90.05 соответственно. Содержимое главного набора сигналов задания фиксировано. Содержимое вспомогательного набора сигналов задания можно установить с помощью параметров 90.01, 90.02 и 90.03.

Два набора данных, содержащих текущую информацию о приводе, называются главным набором данных текущих сигналов и вспомогательным набором данных текущих сигналов. Содержимое этих двух наборов данных частично задается параметрами группы 92.

Данные, передаваемые из контроллера fieldbus в привод		
Слово	Содержимое	Выбор

Данные, передаваемые из привода в контроллер Fieldbus		
Слово	Содержимое	Выбор

*Индекс	Главный набор сигналов задания DS1		
1	1-е слово	Управляющее слово	(Фиксировано)
2	2-е слово	Задание 1	(Фиксировано)
3	3-е слово	Задание 2	(Фиксировано)

*Индекс	Главный набор данных текущих сигналов DS2		
4	1-е слово	Слово состояния	(Фиксировано)
5	2-е слово	Текущее значение 1	**Пар.
6	3-е слово	Текущее значение 2	Пар.

*Индекс	Вспомогательный набор сигналов задания DS3		
7	1-е слово	Задание 3	Пар.
8	2-е слово	Задание 4	Пар.
9	3-е слово	Задание 5	Пар. 90.03

*Индекс	Вспом. Вспомогательный набор данных текущих сигналов DS4		
10	1-е слово	Текущее значение 3	Пар.
11	2-е слово	Текущее значение 4	Пар. 92.05
12	3-е слово	Текущее значение 5	Пар. 92.06

* Значение индекса требуется, когда размещение данных технологического процесса в словах данных определяется параметрами Fieldbus группы 51. Эта функция зависит от типа интерфейсного модуля Fieldbus.

** Если выбран Общий коммуникационный профиль привода, текущее значение 1 фиксировано и содержит текущий сигнал СКОРОСТЬ (в режиме управления крутящим моментом) или ЧАСТОТА (в режиме скалярного управления).

Период обновления для главных наборов данных (сигналов задания и текущих сигналов) составляет 6 мс; для вспомогательных наборов данных – 100 мс.

Управляющее слово и слово состояния

Управляющее слово (CW) является основным средством управления приводом по шине Fieldbus. Управляющее слово действует, когда в качестве активного устройства управления (ВНЕШНИЙ 1 или ВНЕШНИЙ 2, см. параметры 10.01 и 10.02) выбрано УПР СЛ ШИНЫ, либо когда параметр 10.07 = 1 (только для Общего коммуникационного профиля привода).

Управляющее слово передается в привод контроллером Fieldbus. Переключение состояний привода выполняется в соответствии с инструкциями, закодированными в битах управляющего слова.

Слово состояния (SW) – это слово, содержащее информацию о состоянии и передаваемое приводом в контроллер Fieldbus.

Информация о содержимом управляющего слова и слова состояния приведена в разделе [Профили связи](#) на стр. 223.

Сигналы задания

Сигналы задания (ЗАДАНИЯ) – это 16-битовые целые числа со знаком. Для представления отрицательного задания (соответствует обратному направлению вращения) вычисляется дополнение до 2 соответствующего положительного задания.

Выбор и коррекция величины задания fieldbus

Выбор величины задания Fieldbus (в контексте выбора сигнала обозначаемого как СВ ПО ШИНЕ) осуществляется путем присвоения параметру выбора сигнала задания 11.03 или 11.06 значений СВ ПО ШИНЕ, БЫСТР СВЯЗЬ, СВ ШИН+АВХ1, СВ ШИН+АВХ5, СВ ШИН*АВХ1 или СВ ШИН*АВХ5. (Для Общего коммуникационного профиля привода выбор задания Fieldbus также выполняется, когда параметр 10.08 = 1.) Последние четыре варианта позволяют корректировать задание Fieldbus, подавая сигнал на аналоговые входы, как показано ниже. (Для использования аналогового входа АВХ 5 требуется дополнительный модуль аналоговых входов/выходов RAIO-01.)

СВ ПО ШИНЕ 1 (параметр 11.03) или СВ ПО ШИНЕ 2 (параметр 11.06)
Задание Fieldbus передается без какой-либо коррекции.

БЫСТР СВЯЗЬ

Задание Fieldbus передается без какой-либо коррекции. В случае выполнения любого из перечисленных ниже условий сигнал задания считывается каждые 2 мс:

- В качестве устройства управления выбрано **ВНЕШНИЙ 1**, параметр 99.04 РЕЖИМ УПР АД = **ДТС**, параметр 40.14 РЕЖ ОТСЛЖ = **ОТКЛ**.
- В качестве устройства управления выбрано **ВНЕШНИЙ 2**, параметр 99.04 РЕЖИМ УПР АД = **ДТС**, параметр 40.14 РЕЖ ОТСЛЖ = **ОТКЛ**, используется **задание момента**.

Во всех остальных случаях задание Fieldbus считывается каждые 6 мс.

Примечание. При выборе значения БЫСТР СВЯЗЬ отключается функция критических скоростей.

СВ ШИН+ABX1; СВ ШИН+ABX5; СВ ШИН*ABX1; СВ ШИН*ABX5 (параметр 11.03)
 СВ 2 ШН+ABX1; СВ 2 ШН+ABX5; СВ 2 ШН*ABX1; СВ 2 ШН*ABX5 (параметр 11.06)
 Эти значения обеспечивают коррекцию задания Fieldbus по следующей схеме:

Значение параметра	Воздействие напряжения на аналоговом входе ABX 1/ABX 5 на задание Fieldbus
СВ ШИНх+ABX1 СВ ШИНх+ABX5	<p data-bbox="778 481 1013 526">Задание Fieldbus, коэффициент коррекции</p> <p data-bbox="869 571 1013 593">$(100 + 0,5 * [\text{пар.}])$</p> <p data-bbox="965 660 1013 683">100 %</p> <p data-bbox="869 750 1013 772">$(100 - 0,5 * [\text{пар.}])$</p> <p data-bbox="1029 772 1061 795">0</p> <p data-bbox="1109 772 1141 795">5 В</p> <p data-bbox="1189 772 1220 795">10 В</p> <p data-bbox="1268 772 1476 817">ABX 1/ABX 5 Напряжение на входе</p>
СВ ШИНх*ABX1 СВ ШИНх*ABX5	<p data-bbox="778 862 1013 907">Задание Fieldbus, коэффициент коррекции</p> <p data-bbox="965 952 1013 974">100 %</p> <p data-bbox="965 1041 1013 1064">50 %</p> <p data-bbox="981 1131 1013 1153">0 %</p> <p data-bbox="1029 1153 1061 1176">0</p> <p data-bbox="1109 1153 1141 1176">5 В</p> <p data-bbox="1189 1153 1220 1176">10 В</p> <p data-bbox="1268 1153 1476 1198">ABX 1/ABX 5 Напряжение на входе</p>

Обработка задания

Направление вращения определяется для каждого устройства управления (ВНЕШНИЙ 1 и ВНЕШНИЙ 2) с помощью параметров группы 10. Задания Fieldbus являются биполярными, т. е. могут быть как положительными, так и отрицательными. Приведенные ниже рисунки иллюстрируют воздействие параметров группы 10 и полярности задания Fieldbus на формирование сигнала задания ЗАДАНИЕ 1/ЗАДАНИЕ 2.

Примечания

- Для коммуникационного профиля ABB Drives полное (100 %) значение задания определяется параметрами [11.05](#) (ЗАДАНИЕ 1) и [11.08](#) (ЗАДАНИЕ 2).
- Для общего коммуникационного профиля привода полное (100 %) значение задания определяется параметром [99.08](#) в режиме управления крутящим моментом (ЗАДАНИЕ 1) или параметром [99.07](#) в режиме скалярного управления (ЗАДАНИЕ 1), а также параметром [11.08](#) (ЗАДАНИЕ 2).
- Также учитываются параметры масштабирования внешнего задания [11.04](#) и [11.07](#).

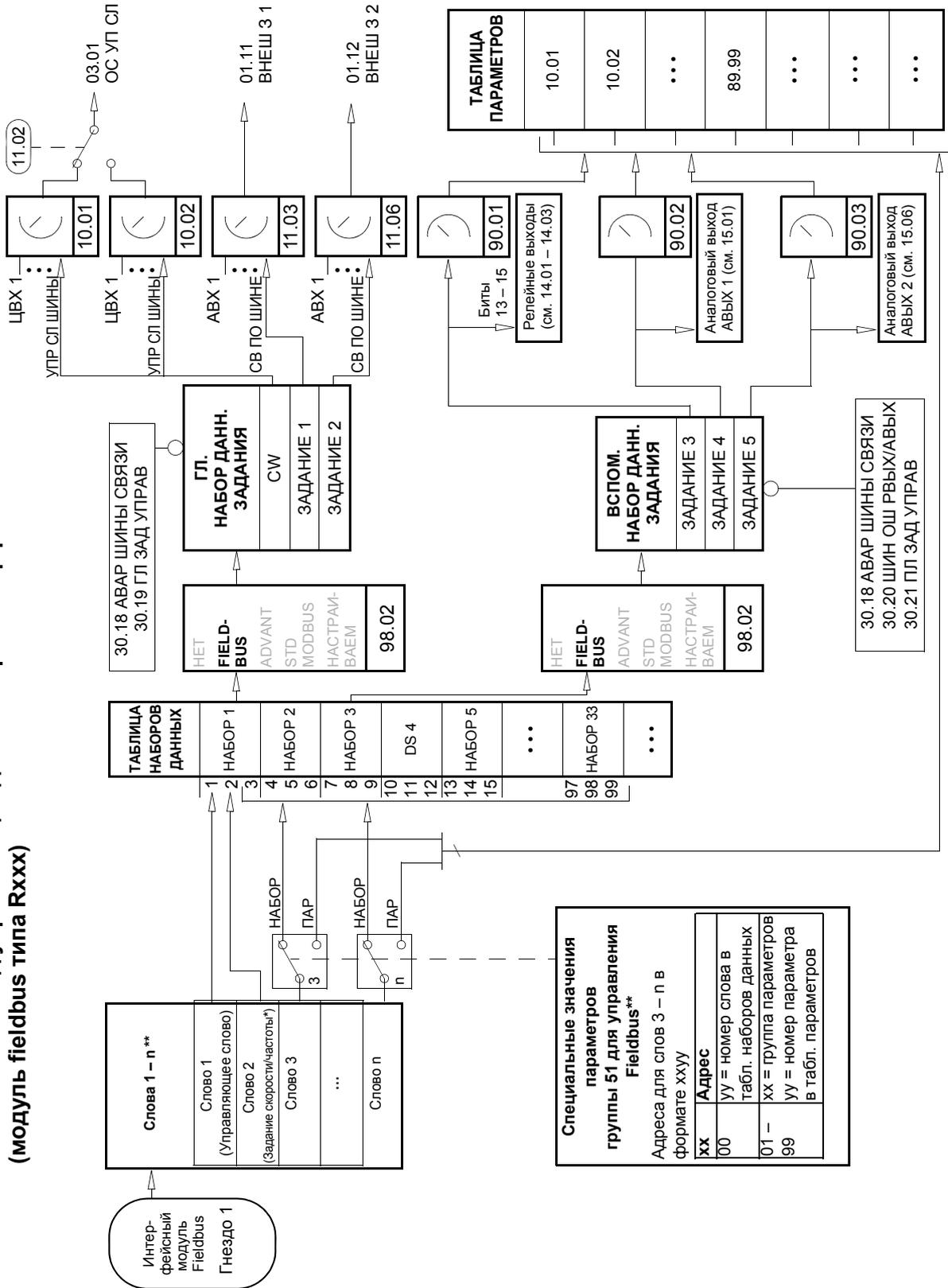
Масштабирование значений задания Fieldbus рассматривается в разделе [Масштабирование задания Fieldbus](#) на стр. [228](#) (профиль ABB Drives) и [Масштабирование задания Fieldbus](#) на стр. [231](#) (общий профиль привода).

	* Направление определяется знаком задания Fieldbus.	Направление определяется командой, принятой, например, через цифровой вход или от панели управления.
Пар. НАПРАВЛЕНИЕ = ВПЕРЕД		
Пар. НАПРАВЛЕНИЕ = НАЗАД		
Пар. НАПРАВЛЕНИЕ = ВПЕРЕД, НАЗАД		
* Направление определяется знаком задания Fieldbus, когда параметр 10.01/10.02 ВНЕШх ПУСК/СТОП/Н = УПР СЛ ШИНЫ ИЛИ параметр 11.03/11.06 ИСТОЧН ВНЕШ ЗАД x = БЫСТР СВЯЗЬ.		

Текущие значения

Текущие значения (ТП) – это 16-битовые слова, содержащие информацию о выбранных функциях привода. Контролируемые функции задаются параметрами группы 92. Масштабирование целых чисел, передаваемых в ведущее устройство в качестве текущих сигналов, зависит от выбранной функции, см. главу *Текущие сигналы и параметры*.

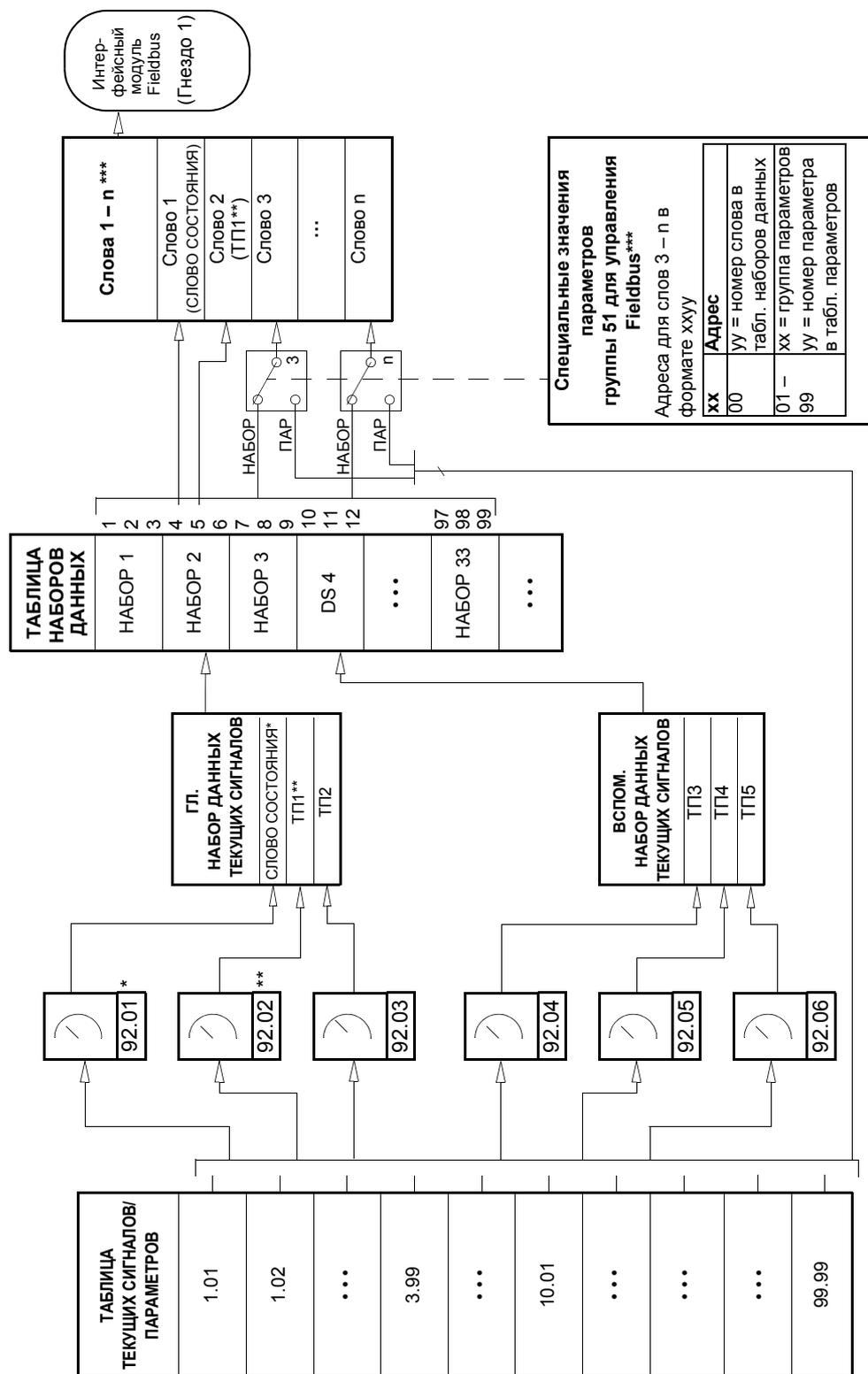
Блок-схема: Ввод управляющих данных через интерфейс fieldbus (модуль fieldbus типа Rxxx)



* Зависит от выбранного режима управления двигателем (параметр 99.04).

** Дополнительная информация приведена в руководстве по эксплуатации интерфейсного модуля Fieldbus.

Блок-схема: Выбор текущих значений для интерфейса fieldbus (модуль fieldbus типа Rxxx)

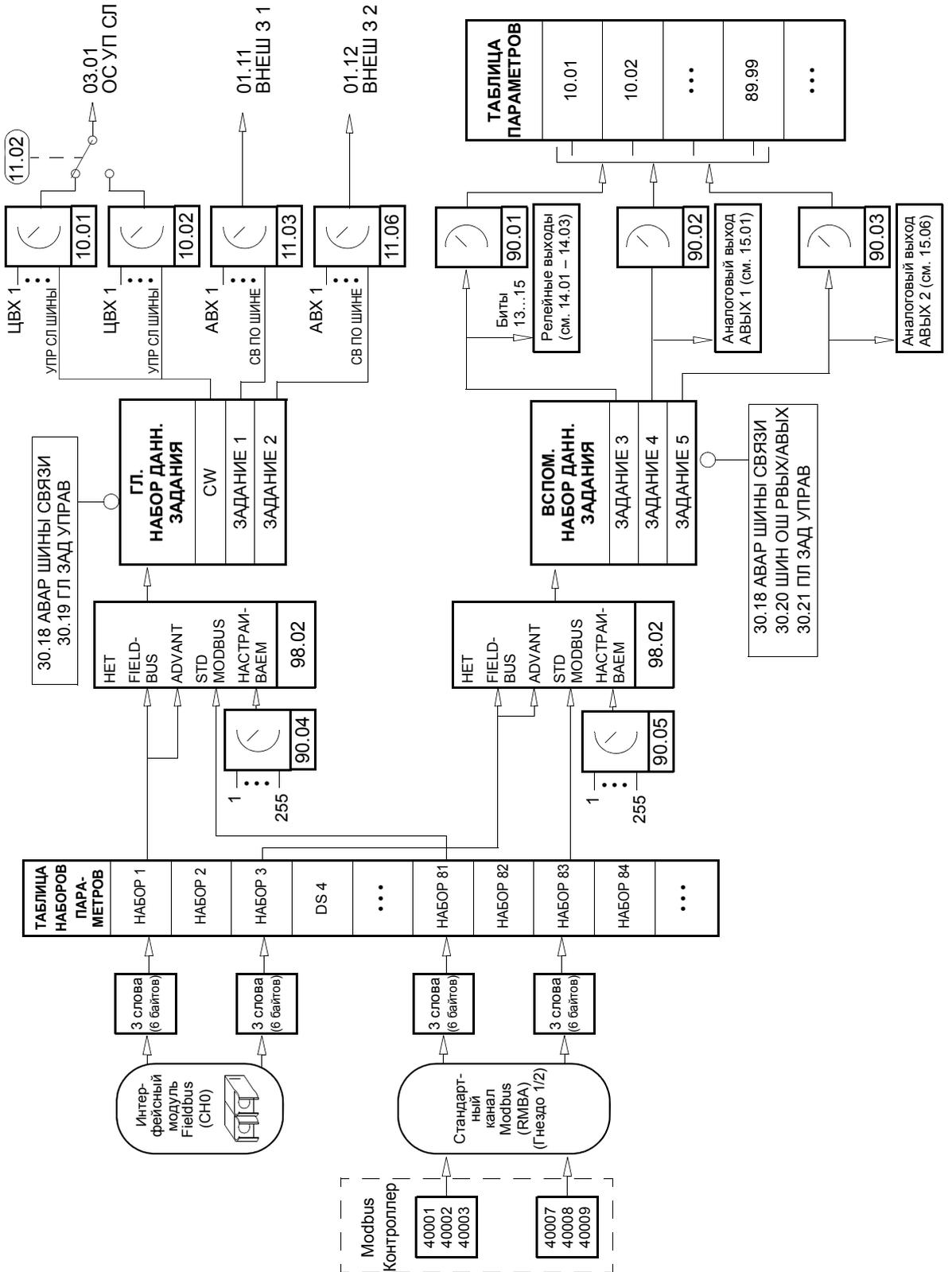


* Зафиксировано равным 03.02 ОСН СЛВ СОСТ (биты 10, 13 и 14 могут программироваться).

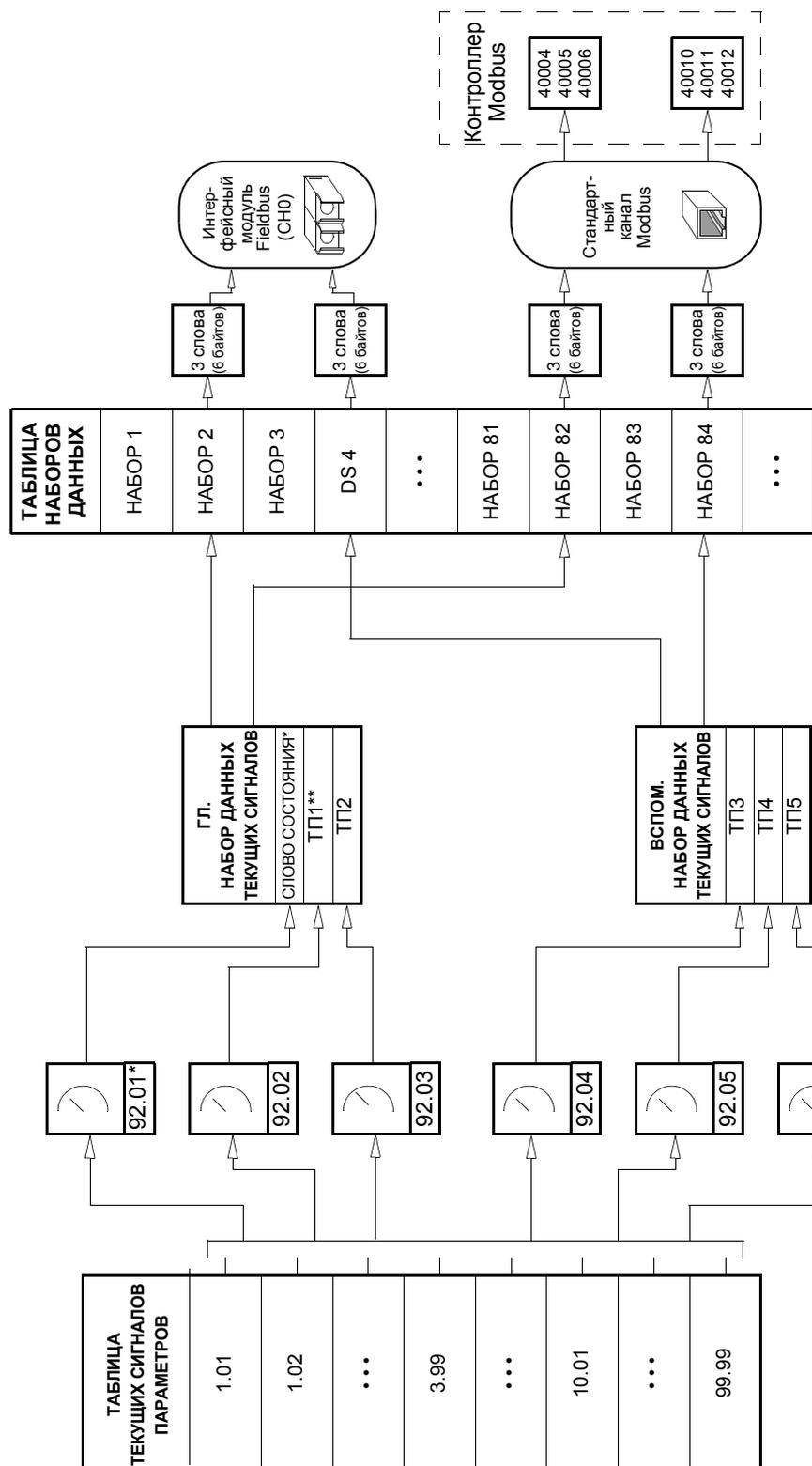
** Зафиксировано равным 01.02 СКОРОСТЬ (управление моментом) или 01.03 ЧАСТОТА (скалярное управление), если используется Общий коммуникационный профиль.

*** Дополнительная информация приведена в руководстве по эксплуатации интерфейсного модуля Fieldbus.

Блок-схема: Ввод управляющих данных через интерфейс Fieldbus (модуль Fieldbus типа Nxxx)



Блок-схема: выбор текущих значений для интерфейса Fieldbus (модуль Fieldbus типа Nxxx)



* Зафиксировано равным 03.02 ОСН СЛВ СОСТ (биты 10, 13 и 14 могут программироваться).

** Зафиксировано равным 01.02 СКОРОСТЬ (управление моментом) или 01.03 ЧАСТОТА (скалярное управление), если используется Общй коммуникационный профиль.

Профили связи

Привод ACS800 поддерживает три коммуникационных профиля:

- коммуникационный профиль ABB Drives;
- общий коммуникационный профиль привода;
- коммуникационный профиль CSA 2.8/3.0.

Коммуникационный профиль ABB Drives следует использовать с интерфейсными модулями fieldbus типа Nxxx, а также с интерфейсными модулями fieldbus типа Rxxx при выборе специального режима (с помощью программируемого логического контроллера).

Общий профиль привода поддерживается только интерфейсными модулями fieldbus типа Rxxx.

Коммуникационный профиль CSA 2.8/3.0 предусмотрен для совместимости с прикладными программами версий 2.8 и 3.0, что позволяет исключить процедуру перепрограммирования ПЛК при замене приводов с прикладными программами этих версий.

коммуникационный профиль ABB Drives;

Коммуникационный профиль ABB Drives активен, когда параметр **98.07** = ПАР АBB. Ниже приведено описание управляющего слова, слова состояния и масштабирования сигналов задания для этого профиля.

Профили связи ABB Drives можно использовать для любого из внешних устройств управления ВНЕШНИЙ 1 и ВНЕШНИЙ 2. Команды управляющего слова действуют, если значения пар. **10.01** или **10.02** (при любом активном расположении управления) = УПР СЛ ШИНЫ.

03.01 ОСНОВНОЕ УПРАВЛЯЮЩЕЕ СЛОВО

Текст, набранный прописными буквами жирным шрифтом, соответствует состояниям, показанным на Рис. 1 .

Бит	Название	Значение	Переход в СОСТОЯНИЕ/Описание
0	OFF1 CONTROL	1	Переход в состояние READY TO OPERATE (ГОТОВ К РАБОТЕ) .
		0	Останов в соответствии с заданным временем замедления (22.03/22.05). Переход в состояние OFF1 ACTIVE (ВЫКЛ.1 АКТИВЕН) ; затем переход в состояние READY TO SWITCH ON (ГОТОВ К ВКЛ.) в случае отсутствия других сигналов блокировки (OFF2, OFF3).
1	OFF2 CONTROL	1	Продолжение работы (OFF2 не активен).
		0	Аварийное отключение, останов выбегом. Переход в состояние OFF2 ACTIVE (ВЫКЛ.2 АКТИВЕН) ; затем переход в состояние SWITCH-ON INHIBITED (ВКЛЮЧЕНИЕ ЗАБЛОКИРОВАНО) .
2	OFF3 CONTROL	1	Продолжение работы (OFF3 не активен).
		0	Аварийное отключение, останов в течение времени, заданного параметром 22.07. Переход в состояние OFF3 ACTIVE (ВЫКЛ.2 АКТИВЕН) ; затем переход в состояние SWITCH-ON INHIBITED (ВКЛЮЧЕНИЕ ЗАБЛОКИРОВАНО) . Предупреждение. Убедитесь в возможности останова двигателя и присоединенного к нему механизма в таком режиме.
3	INHIBIT_ OPERATION	1	Переход в состояние OPERATION ENABLED (РАБОТА РАЗРЕШЕНА) . (Примечание. Сигнал разрешения работы должен быть активным, см. параметр 16.01. Если для параметра 16.01 установлено значение УПР СЛ ШИНЫ, этот бит также активизирует сигнал разрешения работы.)
		0	Запрет работы. Переход в состояние OPERATION INHIBITED (РАБОТА ЗАБЛОКИРОВАНА) .
4	RAMP_OUT_ ZERO	1	Нормальная работа. Переход в состояние RAMP FUNCTION GENERATOR: OUTPUT ENABLED (ГЕНЕРАТОР УСКОРЕНИЯ/ЗАМЕДЛЕНИЯ: РАБОТА РАЗРЕШЕНА) .
		0	Принудительная подача нулевого сигнала на выход генератора ускорения/замедления. Двигатель останавливается по инерции (контроль предельных значений тока и постоянного напряжения остается в силе).
5	RAMP_HOLD	1	Включена функция ускорения/замедления. Переход в состояние RAMP FUNCTION GENERATOR: ACCELERATOR ENABLED (ГЕНЕРАТОР УСКОРЕНИЯ/ЗАМЕДЛЕНИЯ: РАЗГОН РАЗРЕШЕН) .
		0	Прекращение ускорения/замедления (поддержание постоянного уровня на выходе генератора ускорения/замедления).
6	RAMP_IN_ ZERO	1	Нормальная работа. Переход в состояние OPERATING (РАБОТАЕТ) .
		0	Принудительная подача нулевого сигнала на вход генератора ускорения.
7	RESET	0 ⇒ 1	Сброс отказа (если имеется активный отказ). Переход в состояние SWITCH-ON INHIBITED (ВКЛЮЧЕНИЕ ЗАБЛОКИРОВАНО) .
		0	Продолжение нормальной работы.
8	INCHING_1	1	Не используется.
		1 ⇒ 0	Не используется.
9	INCHING_2	1	Не используется.
		1 ⇒ 0	Не используется.

Бит	Название	Значение	Переход в СОСТОЯНИЕ/Описание
10	REMOTE_CMD	1	Управление по шине fieldbus разрешено.
		0	Управляющее слово <> 0 или величина задания <> 0: Поддержание последнего управляющего слова и задания. Управляющее слово = 0 и величина задания = 0: Управление по шине Fieldbus разрешено. Задание и значение ускорения/замедления зафиксированы.
11	EXT CTRL LOC	1	Выбор внешнего устройства управления 2 (ВНЕШНИЙ 2). Действует, если параметр 11.02 = УПР СЛ ШИНЫ.
		0	Выбор внешнего устройства управления 1 (ВНЕШНИЙ 1). Действует, если параметр 11.02 = УПР СЛ ШИНЫ.
12 – 15	Зарезервировано		

03.02 ОСНОВНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ

Текст, набранный прописными буквами жирным шрифтом, соответствует состояниям, показанным на Рис. 1 .

Бит	Название	Значение	СОСТОЯНИЕ/Описание
0	RDY_ON	1	READY TO SWITCH ON (ГОТОВ К ВКЛЮЧЕНИЮ).
		0	NOT READY TO SWITCH ON (НЕ ГОТОВ К ВКЛЮЧЕНИЮ).
1	RDY_RUN	1	READY TO OPERATE (ГОТОВ К РАБОТЕ).
		0	OFF1 ACTIVE (ВЫКЛ.1 АКТИВЕН).
2	RDY_REF	1	OPERATION ENABLED (РАБОТА РАЗРЕШЕНА).
		0	OPERATION INHIBITED (РАБОТА ЗАБЛОКИРОВАНА).
3	TRIPPED	1	FAULT (ОТКАЗ).
		0	Нет отказа.
4	OFF_2_STA	1	OFF2 не активен.
		0	OFF2 ACTIVE (ВЫКЛ.2 АКТИВЕН).
5	OFF_3_STA	1	OFF3 не активен.
		0	OFF3 ACTIVE (ВЫКЛ.3 АКТИВЕН).
6	SWC_ON_INHIB	1	SWITCH-ON INHIBITED (ВКЛЮЧЕНИЕ ЗАБЛОКИРОВАНО).
		0	
7	ALARM	1	Предупреждение/Авар///
		0	Предупреждение/Авария отсутствует/
8	AT_SETPOINT	1	OPERATING (РАБОТАЕТ). Текущее значение равно величине задания (= находится в пределах допуска, т.е. в режиме управления скоростью величина ошибки по скорости меньше или равна 10 % от номинальной скорости двигателя).
		0	Текущее значение отличается от значения задания (т. е. за пределами допустимого отклонения).
9	REMOTE	1	Режим управления приводом: ДИСТАНЦИОННОЕ (ВНЕШНИЙ 1 или ВНЕШНИЙ 2).
		0	Режим управления приводом: МЕСТНОЕ.

Бит	Название	Значение	СОСТОЯНИЕ/Описание
10	ВЫШЕ_ПРЕДЕЛА	1	Бит считывается по адресу, определяемому параметром 92.07 БИТ10 ОСН СЛ СОСТ. Значение по умолчанию представляет собой сигнал 03.14, бит 9 ABOVE_LIMIT: текущее значение частоты или скорости больше или равно контрольному пределу (параметр 32.02).
		0	Текущее значение частоты или скорости не выходит за контрольный предел.
11	EXT CTRL LOC	1	Выбрано внешнее устройство управления 2 (ВНЕШНИЙ 2).
		0	Выбрано внешнее устройство управления 1 (ВНЕШНИЙ 1).
12	EXT RUN ENABLE	1	Принят внешний сигнал разрешения работы.
		0	Внешний сигнал разрешения работы не принят.
13			Бит считывается по адресу, определяемому параметром 92.08 БИТ13 ОСН СЛ СОСТ. По умолчанию не выбран никакой адрес.
14			Бит считывается по адресу, определяемому параметром 92.09 БИТ14 ОСН СЛ СОСТ. По умолчанию не выбран никакой адрес.
15		1	Интерфейсным модулем fieldbus обнаружена ошибка связи (канал СНО волоконно-оптической линии связи).
		0	Связь через интерфейсный модуль fieldbus (СНО) работает нормально.

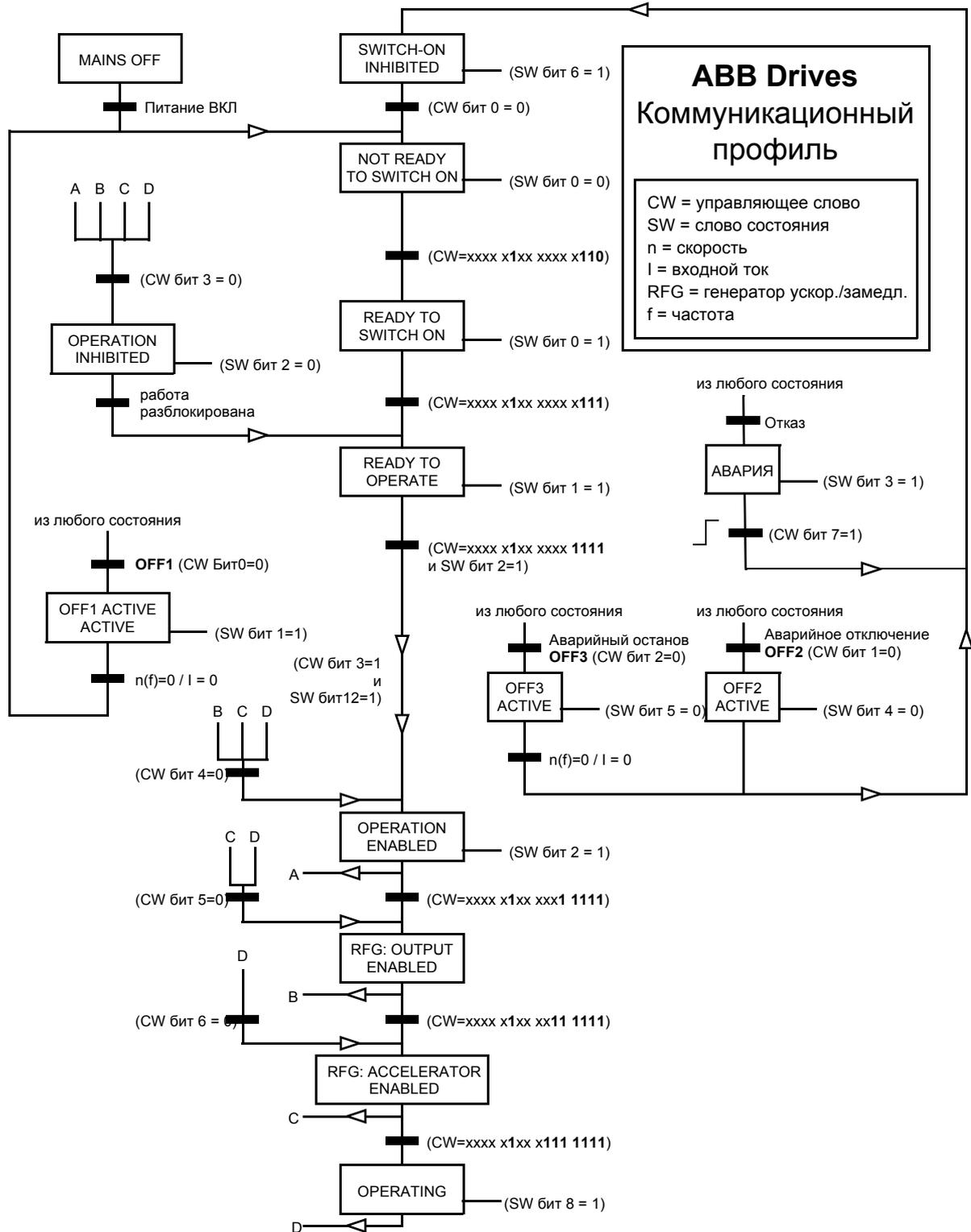


Рис. 1 Функциональная диаграмма состояний коммуникационного профиля ABB Drives.

Масштабирование задания Fieldbus

При выборе коммуникационного профиля ABB Drives значения ЗАДАНИЕ 1 и ЗАДАНИЕ 2 масштабируются в соответствии с приведенной ниже таблицей.

Примечание. Коррекция задания применяется перед масштабированием. См. раздел *Сигналы задания* на стр. 216.

Значение задания	Используемый прикладной макрос (пар.)	Диапазон значений	Тип задания	Масштаб	Примечания
ЗАДАНИЕ 1	(любой)	-32768 – 32767	Скорость или частота (кроме БЫСТР СВЯЗЬ)	-20000 = -[пар. 11.05] -1 = -[пар. 11.04] 0 = [пар. 11.04] 20000 = [пар. 11.05]	Полученное задание ограничивается параметрами 20.01/20.02 [скорость] или 20.07/20.08 [частота].
			Скорость или частота (БЫСТР СВЯЗЬ)	-20000 = -[пар. 11.05] 0 = 0 20000 = [пар. 11.05]	Полученное задание ограничивается параметрами 20.01/20.02 [скорость] или 20.07/20.08 [частота].
ЗАДАНИЕ 2	ЗАВОД УСТКИ, РУЧНОЕ/АВТ или ПОСЛЕД УПРАВ	-32768 – 32767	Скорость или частота (не в режиме БЫСТР СВЯЗЬ)	-20000 = -[пар. 11.08] -1 = -[пар. 11.07] 0 = [пар. 11.07] 20000 = [пар. 11.08]	Полученное задание ограничивается параметрами 20.01/20.02 [скорость] или 20.07/20.08 [частота].
			Скорость или частота (БЫСТР СВЯЗЬ)	-20000 = -[пар. 11.08] 0 = 0 20000 = [пар. 11.08]	Полученное задание ограничивается параметрами 20.01/20.02 [скорость] или 20.07/20.08 [частота].
	РЕГ МОМЕНТА или ВЕДУЩИЙ/ВЕДОМЫЙ (дополнит.)	-32768 – 32767	Момент (кроме БЫСТР СВЯЗЬ)	-10000 = -[пар. 11.08] -1 = -[пар. 11.07] 0 = [пар. 11.07] 10000 = [пар. 11.08]	Полученное задание ограничивается параметром 20.04.
			Момент (БЫСТР СВЯЗЬ)	-10000 = -[пар. 11.08] 0 = 0 10000 = [пар. 11.08]	Полученное задание ограничивается параметром 20.04.
ПИД-РЕГУЛИР	-32768 – 32767	Задание ПИД-регулятора (кроме БЫСТР СВЯЗЬ)	-10000 = -[пар. 11.08] -1 = -[пар. 11.07] 0 = [пар. 11.07] 10000 = [пар. 11.08]		
		Задание ПИД-регулятора (БЫСТР СВЯЗЬ)	-10000 = -[пар. 11.08] 0 = 0 10000 = [пар. 11.08]		

Общий коммуникационный профиль привода

Общий коммуникационный профиль привода активен, когда параметр 98.07 = GENERIC. Общий профиль привода – это профиль устройства для приводов (только для управления скоростью), соответствующий специальным стандартам Fieldbus, таким как PROFIDRIVE для PROFIBUS, Привод переменного/постоянного тока для DeviceNet™, Управление приводом и перемещением для CANopen, и т. д. Каждый профиль устройства определяет слова управления и состояния, а также масштабирование сигналов задания и текущих значений. Кроме того, профиль определяет Обязательные службы, которые стандартным способом передаются в прикладной интерфейс привода.

Общий коммуникационный профиль привода можно использовать для любого из внешних устройств управления ВНЕШНИЙ 1 и ВНЕШНИЙ 2*. Для правильной работы общего профиля привода необходимо, чтобы были разрешены команды управляющего слова путем установки для параметра 10.01 или 10.02 (в зависимости от того, какое устройство управления активно) значения УПР СЛ ШИНЫ (или для параметра 10.07 значения 1) и для параметра 16.01 – значения ДА.

*Относительно специальной, зависящей от поставщика поддержки источника задания ЗАДАНИЕ 2 см. соответствующее руководство по шине fieldbus.

Примечание. Общий профиль привода поддерживается только интерфейсными модулями Fieldbus типа Rxxx.

Команды привода, поддерживаемые общим коммуникационным профилем привода

Название	Описание
STOP	Привод останавливает двигатель в соответствии с установленным временем замедления (параметр 22.03 или 22.05).
START	Привод разгоняет двигатель до скорости, заданной сигналом задания, в соответствии с установленным временем ускорения (параметр 22.03 или 22.05). Направление вращения определяется знаком задания и параметром 10.03.
COAST STOP	Двигатель останавливается выбегом, т. е. отключается модуляция привода. Эта команда может быть отменена функцией управления тормозом; в этом случае привод останавливает двигатель в соответствии с установленным временем замедления. Если включена функция управления тормозом, то команды останова выбегом и аварийного останова выбегом (OFF2), поданные после команды аварийного останова с замедлением (OFF3), приводят к останову привода в режиме выбега.
QUICK STOP	Привод останавливает двигатель в соответствии со значением времени аварийного замедления, заданным параметром 22.07.
CURRENT LIMIT STOP (CLS)	Привод останавливает двигатель в соответствии с заданным предельным значением тока (параметр 20.03) или крутящего момента (параметр 20.04) в зависимости от того, какое предельное значение будет достигнуто раньше. Таким же образом выполняется останов с ограничением напряжения (VLS).
INCHING1	При выполнении этой команды привод разгоняет двигатель до постоянной скорости 12 (параметр 12.13). После отмены команды привод замедляет двигатель до нулевой скорости. Примечание. Параметры времени ускорения/замедления не используются. Ускорение ограничивается только установленными предельными значениями тока (или крутящего момента) привода. Примечание. Команда ТОЛЧКОВАЯ ПОДАЧА 1 имеет приоритет над командой ТОЛЧКОВАЯ ПОДАЧА 2. Примечание. Не выполняется в скалярном режиме управления.
INCHING2	При выполнении этой команды привод разгоняет двигатель до постоянной скорости 13 (параметр 12.14). После отмены команды привод замедляет двигатель до нулевой скорости. Примечание. Параметры времени ускорения/замедления не используются. Ускорение ограничивается только установленными предельными значениями тока (или крутящего момента) привода. Примечание. Команда ТОЛЧКОВАЯ ПОДАЧА 1 имеет приоритет над командой ТОЛЧКОВАЯ ПОДАЧА 2. Примечание. Не выполняется в скалярном режиме управления.
RAMP OUT ZERO	При выполнении этой команды на выходе генератора функции задания поддерживается нулевой сигнал.
RAMP HOLD	При выполнении этой команды сигнал на выходе генератора функции задания фиксируется на текущем уровне.
FORCED TRIP	Выполняется защитное отключение привода. Привод формирует сообщение об отказе ПРИНУД ОТКАЗ.
RESET	Сброс активного отказа.

Масштабирование задания Fieldbus

Если выбран Общий коммуникационный профиль привода, значение задания скорости, полученное по шине fieldbus, и текущее значение скорости, поступившее от привода, масштабируются в соответствии с приведенной ниже таблицей.

Примечание. Любая коррекция задания (см. раздел *Сигналы задания* на стр. 216) применяется перед масштабированием.

Значение задания	Используемый прикладной макрос (пар.)	Диапазон значений	Тип задания	Масштаб задания скорости	Масштаб текущей скорости*	Примечания
ЗАДАНИЕ 1	(любой)	-32768 – 32767	Скорость или частота	0 = 0 20000 = [пар. 99.08 (DTC) / 99.07 (скалярн.)]**	0 = 0 20000 = [пар. 99.08 (DTC) / 99.07 (скалярн.)]**	
ЗАДАНИЕ 2	ЗАВОД УСТКИ, РУЧНОЕ/ АВТ или ПОСЛЕД УПРАВ	-32768 – 32767	Скорость или частота (не в режиме БЫСТР СВЯЗЬ)	-20000 = -[пар. 11.08] -1 = -[пар. 11.07] 0 = [пар. 11.07] 20000 = [пар. 11.08]	0 = 0 20000 = [пар. 99.08 (DTC) / 99.07 (скалярн.)]**	Полученное задание ограничивается параметрами 20.01/20.02 [скорость] или 20.07/20.08 [частота].
			Скорость или частота (БЫСТР СВЯЗЬ)	-20000 = -[пар. 11.08] 0 = 0 20000 = [пар. 11.08]	0 = 0 20000 = [пар. 99.08 (DTC) / 99.07 (скалярн.)]**	Полученное задание ограничивается параметрами 20.01/20.02 [скорость] или 20.07/20.08 [частота].
	РЕГ МОМЕНТА или ВЕДУЩИЙ/ ВЕДОМЫЙ (дополнит.)	-32768 – 32767	Момент (кроме БЫСТР СВЯЗЬ)	-10000 = -[пар. 11.08] -1 = -[пар. 11.07] 0 = [пар. 11.07] 10000 = [пар. 11.08]	0 = 0 20000 = [пар. 99.08 (DTC) / 99.07 (скалярн.)]**	Полученное задание ограничивается параметром 20.04.
			Момент (БЫСТР СВЯЗЬ)	-10000 = -[пар. 11.08] 0 = 0 10000 = [пар. 11.08]	0 = 0 20000 = [пар. 99.08 (DTC) / 99.07 (скалярн.)]**	Полученное задание ограничивается параметром 20.04.
	ПИД-РЕГУЛИР	-32768 – 32767	Задание ПИД-регулятора (кроме БЫСТР СВЯЗЬ)	-10000 = -[пар. 11.08] -1 = -[пар. 11.07] 0 = [пар. 11.07] 10000 = [пар. 11.08]	0 = 0 20000 = [пар. 99.08 (DTC) / 99.07 (скалярн.)]**	
			Задание ПИД-регулятора (БЫСТР СВЯЗЬ)	-10000 = -[пар. 11.08] 0 = 0 10000 = [пар. 11.08]	0 = 0 20000 = [пар. 99.08 (DTC) / 99.07 (скалярн.)]**	

* В режиме прямого управления моментом (DTC) параметр 34.04 позволяет изменять постоянную времени фильтра для текущего значения скорости.

** **Примечание.** Максимальное значение задания в этом режиме равно 163 % (т.е. 163 % = 1,63 · значение параметра 99.08/99.07).

Коммуникационный профиль CSA 2.8/3.0.

Коммуникационный профиль CSA 2.8/3.0 действует, когда параметр 98.07 = CSA 2.8/3.0. Ниже приведено описание управляющего слова и слова состояния для этого профиля.

УПРАВЛЯЮЩЕЕ СЛОВО для коммуникационного профиля CSA 2.8/3.0

Бит	Название	Значение	Описание
0	Зарезервировано		
1	ENABLE	1	Включено.
		0	Останов выбегом.
2	Зарезервировано		
3	ПУСК/СТОП	0 ⇒ 1	Пуск.
		0	Останов в соответствии со значением параметра 21.03 УСЛОВИЯ ОСТАНОВКИ
4	Зарезервировано		
5	CNTRL_MODE	1	Выбор режима управления 2.
		0	Выбор режима управления 1.
6	Зарезервировано		
7	Зарезервировано		
8	RESET_FAULT	0 ⇒ 1	Сброс отказа привода.
9 – 15	Зарезервировано		

СЛОВО СОСТОЯНИЯ для коммуникационного профиля CSA 2.8/3.0

Бит	Название	Значение	Описание
0	ГОТОВ	1	Готов к пуску.
		0	Инициализация или ошибка инициализации.
1	ENABLE	1	Включено.
		0	Останов выбегом.
2	Зарезервировано		
3	РАБОТАЕТ	1	Работа с выбранным значением задания.
		0	Останов.
4	Зарезервировано		
5	REMOTE	1	Привод работает в режиме дистанционного управления.
		0	Привод работает в режиме местного управления.
6	Зарезервировано		
7	AT_SETPOINT	1	Состояние привода соответствует значению задания.
		0	Состояние привода не соответствует значению задания.
8	FAULTED	1	Активен отказ.
		0	Активные отказы отсутствуют.
9	ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	1	Активно предупреждение.
		0	Активные предупреждения отсутствуют.
10	LIMIT	1	Привод находится в состоянии ограничения.
		0	Привод не находится в состоянии ограничения.
11 – 15	Зарезервировано		

Масштабирование заданий и текущих значений производится так же, как для профиля ABB Drives.

Слова состояния, отказа, аварийных сигналов и пределов

03.03 ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ

Бит	Название	Описание
0	Зарезервировано	
1	OUT OF WINDOW	Отклонение скорости превышает допустимое (в режиме управления скоростью)*.
2	Зарезервировано	
3	MAGNETIZED	В двигателе сформирован магнитный поток.
4	Зарезервировано	
5	SYNC RDY	Счетчик положения синхронизирован.
6	1 START NOT DONE	Привод не был запущен после изменения параметров двигателя в группе 99.
7	IDENTIF RUN DONE	Идентификационный прогон двигателя успешно завершен.
8	START INHIBITION	Активна функция безопасного отключения крутящего момента или защита от несанкционированного пуска.
9	LIMITING	Привод находится в состоянии ограничения. См. текущий сигнал 3.04 LIMIT WORD 1 ниже.
10	TORQ CONTROL	Отслеживается задание момента*.
11	ZERO SPEED	Абсолютное значение текущей скорости двигателя ниже нулевого предела скорости (4 % от синхронной скорости).
12	INTERNAL SPEED FB	Отслеживается внутренний сигнал обратной связи по скорости.
13	M/F COMM ERR	Ошибка на линии связи ведущий/ведомый (канал CH2)*.
14 – 15	Зарезервировано	

См. *Руководство по прикладному программированию системы "ведущий/ведомый"* (код английской версии 3AFY58962180).

03.04 СЛОВО ОГРАНИЧЕНИЙ 1

Бит	Название	Активное предельное значение
0	TORQ MOTOR LIM	Предельное значение крутящего момента.
1	SPD_TOR_MIN_LIM	Минимально допустимый крутящий момент при управлении скоростью.
2	SPD_TOR_MAX_LIM	Максимально допустимый крутящий момент при управлении скоростью.
3	TORQ_USER_CUR_LIM	Предельно допустимый ток, определяемый пользователем.
4	TORQ_INV_CUR_LIM	Внутреннее предельное значение тока
5	TORQ_MIN_LIM	Минимально допустимый крутящий момент в любых режимах.
6	TORQ_MAX_LIM	Максимально допустимый крутящий момент в любых режимах.
7	TREF_TORQ_MIN_LIM	Минимальное задание крутящего момента.
8	TREF_TORQ_MAX_LIM	Максимальное задание крутящего момента.
9	FLUX_MIN_LIM	Минимальное задание магнитного потока.
10	FREQ_MIN_LIMIT	Минимальное значение скорости/частоты.
11	FREQ_MAX_LIMIT	Максимальное значение скорости/частоты.
12	DC_UNDERVOLT	Минимально допустимое напряжение постоянного тока.
13	DC_OVERVOLT	Максимально допустимое напряжение постоянного тока.
14	TORQUE LIMIT	Максимально допустимый крутящий момент в любых режимах.
15	FREQ_LIMIT	Максимально допустимое значение скорости/частоты в любых режимах.

03.05 СЛОВО ОШИБКИ 1

Бит	Название	Описание
0	КОР ЗАМЫК	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
1	ПОВЫШ ТОК	
2	ПОВЫШЕННОЕ U=	
3	ТЕМ-РА ACS800	
4	ЗАМЫКАН НА ЗЕМЛЮ	
5	ТЕРМИСТОР	
6	ТЕМ-РА ДВИГ	
7	СИСТЕМНАЯ ОШИБКА	Дополнительные сведения об отказе передаются в слове системной ошибки (текущий сигнал 3.07).
8	НЕДОГРУЗКА	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
9	ПРЕВ ЧАСТ АД	
10 – 15	Зарезервировано	

03.06 СЛОВО ОШИБКИ 2

Бит	Название	Описание
0	ПИТАЮЩ ФАЗА	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
1	НЕТ ПАРАМ АД	
2	ПОНИЖЕННОЕ U=	
3	Зарезервировано	
4	РАЗРЕШЕНИЕ ПУСКА	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
5	ОТКАЗ ЭНКОД.	
6	НЕТ СВЯЗИ В/В	
7	КОНТР ТЕМП ТТ	
8	ВНЕШН АВАР	
9	OVER SWFREQ	
10	АВХ СИГНАЛ < MIN	
11	ОШИБКА РРСС	
12	МОДУЛЬ СВЯЗИ	
13	НЕТ ПАНЕЛИ	
14	БЛОКИР. ВАЛА	
15	НЕТ ФАЗЫ ДВИГ	

03.07 СЛОВО СИСТЕМНОЙ ОШИБКИ

Бит	Название	Описание
0	ОТКАЗ (F1_7)	Ошибка в файле заводских значений параметров
1	МАКР ПОЛЬЗ	Ошибка в файле макроса пользователя
2	ОТКАЗ (F1_4)	Функциональная ошибка FEPROM
3	ОТКАЗ (F1_5)	Ошибка данных FEPROM
4	ОТКАЗ (F2_12)	Внутреннее переполнение временного уровня 2
5	ОТКАЗ (F2_13)	Внутреннее переполнение временного уровня 3
6	ОТКАЗ (F2_14)	Внутреннее переполнение временного уровня 4
7	ОТКАЗ (F2_15)	Внутреннее переполнение временного уровня 5
8	ОТКАЗ (F2_16)	Переполнение конечного автомата (диаграммы состояний)
9	ОТКАЗ (F2_17)	Ошибка исполнения прикладной программы
10	ОТКАЗ (F2_18)	Ошибка исполнения прикладной программы
11	ОТКАЗ (F2_19)	Недопустимая инструкция
12	ОТКАЗ (F2_3)	Переполнение регистрового стека
13	ОТКАЗ (F2_1)	Переполнение системного стека
14	ОТКАЗ (F2_0)	Потеря данных системного стека
15	Зарезервировано	

03.08 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 1

Бит	Название	Описание
0	START INHIBIT	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
1	Зарезервировано	
2	ТЕРМИСТОР	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
3	ТЕМ-РА ДВИГ	
4	ТЕМ-РА ACS800	
5	ОТКАЗ ЭНКОД.	
6	ПРЕДУПР ТЕМП	
7 – 11	Зарезервировано	
12	МОДУЛЬ СВЯЗИ	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
13	Зарезервировано	
14	ЗАМЫКАН НА ЗЕМЛЮ	Возможные причины и способы устранения рассматриваются в главе Поиск и устранение неисправностей .
15	Зарезервировано	

03.09 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 2

Бит	Название	Описание
0	Зарезервировано	
1	НЕДОГРУЗКА	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
2, 3	Зарезервировано	
4	ИМП ЭНКОДЕРА	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
5, 6	Зарезервировано	
7	ОШ POWFABXL (FFA0)	Ошибка при восстановлении файла POWERFAIL.DDF
8	ПРЕДУПРЕЖД(OS_17)	Ошибка при восстановлении файла POWERDOWN.DDF.
9	БЛОКИР. ВАЛА	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
10	ABX СИГНАЛ < MIN	
11, 12	Зарезервировано	
13	НЕТ ПАНЕЛИ	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
14, 15	Зарезервировано	

03.13 ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ 3

Бит	Название	Описание
0	РЕВЕРС	Двигатель вращается в обратном направлении.
1	ВНЕШ УПР	Выбран режим внешнего управления.
2	ВЫБОР ЗАД 2	Выбрано задание 2.
3	ФИКСИР СКОР	Выбрана одна из фиксированных скоростей (1...15).
4	ПУСК ПЧ	В приводе получена команда пуска.
5	МАКРО ПОЛЬЗ 2	Загружен макрос пользователя 2.
6	ТОРМОЗ ОТП.	Включена команда отпускания тормоза. См. группу 42 КОНТРОЛЬ ТОРМ.
7	НЕТ ЗАДАНИЯ	Отсутствует сигнал задания.
8	СТАТУС БЛОКИР	Состояние входа блокировки на плате RMIO.
9	ГОТОВ	Привод готов к работе: сигнал разрешения работы активен, отказы отсутствуют.
10	СТАТУС ДАННЫХ	Набор данных не обновлен.
11	МАКРОС ИЗМ	Макрос изменяется или сохраняется.
12...15	Зарезервировано	

03.14 ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ 4

Бит	Название	Описание
0	ПРЕДЕЛ СКОР 1	Скорость превысила или упала ниже контрольного предела 1. См. группу 32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ.
1	ПРЕДЕЛ СКОР 2	Скорость превысила или упала ниже контрольного предела 2. См. группу 32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ.
2	ПРЕДЕЛ ТОКА	Ток двигателя превысил установленный контрольный предел или упал ниже установленного контрольного предела. См. группу 32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ.
3	ПРЕДЕЛ ЗАД 1	Задание 1 превысило установленный контрольный предел или упало ниже установленного контрольного предела. См. группу 32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ.
4	ПРЕДЕЛ ЗАД 2	Задание 2 превысило установленный контрольный предел или упало ниже установленного контрольного предела. См. группу 32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ.
5	ПРЕД МОМЕНТ1	Крутящий момент двигателя превысил установленный контрольный предел или упал ниже контрольного предела МОМЕНТ1. См. группу 32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ.
6	ПРЕД МОМЕНТ2	Крутящий момент двигателя превысил установленный контрольный предел или упал ниже контрольного предела МОМЕНТ2. См. группу 32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ.

Бит	Название	Описание
7	ПРЕД Т ПАР 1	Текущее значение 1 ПИД-регулятора процесса превысило установленный контрольный предел или упало ниже установленного контрольного предела. См. группу 32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ.
8	ПРЕД Т ПАР 2	Текущее значение 2 ПИД-регулятора процесса превысило установленный контрольный предел или упало ниже установленного контрольного предела. См. группу 32 КОНТРОЛЬ ПАРАМ.
9	ВЫШЕ_ПРЕДЕЛА	1 = текущее значение частоты или скорости больше или равно контрольному пределу (параметр 32.02). 0 = текущее значение частоты или скорости не выходит за контрольный предел.
10 – 15	Зарезервировано	

03.15 СЛОВО ОШИБКИ 4

Бит	Название	Описание
0	ПЕРЕГРЕВ ДРО	Отказ модуля управления повышающим трансформатором
1	ТЕМП 1 МОТОРА	Возможные причины и способы устранения рассматриваются в главе Поиск и устранение неисправностей .
2	ТЕМП 2 МОТОРА	
3	ОШ ТОРМОЖ	
4 – 15	Зарезервировано	

03.16 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 4

Бит	Название	Описание
0	ПЕРЕГРЕВ ВЕН	Сигнализация перегрева вентилятора модуля управления повышающим трансформатором
1	ТЕМП 1 МОТОРА	Возможные причины и способы устранения рассматриваются в главе Поиск и устранение неисправностей .
2	ТЕМП 2 МОТОРА	
3	ОШ ТОРМОЖ	
4	РЕЖИМ СНА	
5	ЗАМЕНА МАКРОСА	Макрос пользователя или прикладной макрос сохраняется или загружается
6 – 15	Зарезервировано	

03.17 СЛОВО ОШИБКИ 5

Бит	Название	Описание
0	СБОЙ ТРМ РЕЗ	Возможные причины и способы устранения рассматриваются в главе Поиск и устранение неисправностей .
1	КАБ ТОРМ РЕЗ	
2	КЗ ТОРМ ТРЗ	
3	ПРГР ТРМ РЕЗ	
4	ПРГР ТРМ ПРЕР	
5	ТЕМП ВХ ДРОС	
6	ПЕРЕГР ТРАНЗ	
7	ИНВЕР.ЗАБЛОК	
8	РАЗН.ТЕМПЕР	
9	ПИТАНИЕ ИНВ хх/СБОЙ ПИТАНИЯ	
10	КОНФИГ ИНВЕРТ	
11	КРИВ.НАГР.П.	
12	Зарезервировано	
13	ПЕРЕГРЕВ ИНВ	Возможные причины и способы устранения рассматриваются в главе Поиск и устранение неисправностей .
14 – 15	Зарезервировано	

03.18 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 5

Бит	Название	Описание
0	ЗАМЕНА ВЕНТ	Возможные причины и способы устранения рассматриваются в главе Поиск и устранение неисправностей .
1	СИНХР СКОР	
2	ПРГР ТРМ РЕЗ	
3	ПРГР ТРМ ПРЕР	
4	ТЕМП ВХ ДРОС	
5	ПЕРЕГР ТРАНЗ	
6	ИНВЕР.ЗАБЛОК	
7	ДИСБАЛ.ТОКА	
8	ОГР.ТОК ПРИВ	
9	ОГР.ПОСТ.ТОК	
10	ОГР.ТОК ДВИГ	
11	ОГР.МОМ.ДВИГ	
12	ОГР.МОЩ.ДВИГ	
13	КРИВ.НАГР.П.	
14	Зарезервировано	
15	ОТКАЗ БАТАРЕИ	Возможные причины и способы устранения рассматриваются в главе Поиск и устранение неисправностей .

03.19 СБОЙ ИНИЦИАЛИЗАЦИИ INT

Бит	Название	Описание
0	ОТКАЗ AINT	Неправильная версия EPLD
1	ОТКАЗ AINT	Неправильная версия платы AINT
2	ОТКАЗ AINT	Аппаратный отказ по ограничению du/dt
3	ОТКАЗ AINT	Ошибка масштабирования измеренного тока
4	ОТКАЗ AINT	Ошибка масштабирования измеренного напряжения
5 – 15	Зарезервировано	
Сигнал активен при наличии платы AINT.		

03.30 СЛОВО ОГРАНИЧЕНИЙ ТОКА

СЛОВО ОГРАНИЧЕНИЙ ТОКА содержит предупреждения и сообщения об отказах, появляющиеся при превышении предела выходного тока привода. Предел по току защищает привод в различных случаях, например при перегрузке интегратора, высокой температуре силовых транзисторов и т.п.

Бит	Название	Описание
0	ИНТЕГРАТОР 200	Предел по току при 200-процентной перегрузке интегратора. Температурная модель не действует.*
1	ИНТЕГРАТОР 150	Предел по току при 150-процентной перегрузке интегратора. Температурная модель не действует.*
2	ВНУТР НИЗК ЧАСТ	Предел по току при высокой температуре силовых транзисторов в случае низкой выходной частоты (<10 Гц). Температурная модель не действует.*
3	ПРЕДЕЛ ТОКА IGBT	Предел по току при высокой температуре силовых транзисторов. Температурная модель не действует.*
4	ПРЕДЕЛ ТОКА IGBT	Предел по току при высокой температуре силовых транзисторов. Температурная модель действует.*
5	ПЕРЕГР ТРАНЗ	Предел по току при высокой температуре соединения силовых транзисторов с корпусом. Температурная модель действует.* Если температура соединения силовых транзисторов с корпусом продолжает расти несмотря на ограничение тока, появляется аварийный сигнал PP OVERLOAD или сообщение об отказе. См. главу . См. главу Поиск и устранение неисправностей
6	ПРЕДЕЛ ПО МОЩН	Предел по току при предельной выходной мощности инвертора
7	ПРЕДЕЛ ПО ТОКУ	Предел по току на пороге срабатывания защиты инвертора от перегрузки по току
8	ПЕРЕГР ПО ТОКУ	Предел по максимальному перегрузочному току инвертора. См. параметр 20.03
9	ПРЕДЕЛ ПОСТ ТОКА	Предел по непрерывному постоянному току
10	ПРЕДЕЛ НЕПР.ТОК	Предел по непрерывному выходному току ($I_{\text{непр.макс.}}$)
11 – 15	Зарезервировано	
*Не действует при установке по умолчанию заводских макросов ACS800.		

03.31 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖДЕНИЙ 6

Бит	Название	Описание
0	ПЕРЕГРЕВ ИНВ	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
1 – 2	Зарезервировано	
3	КАБЕЛЬ ЭНК.	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
4 – 15	Зарезервировано	

03.32 СОСТОЯНИЕ ВНЕШНЕГО ВХ./ВЫХ.

Бит	Название	Описание
0	МОДУЛЬ АВАР. ОСТАНОВА ОШИБКА	Модуль аварийного останова не связывается с программным обеспечением привода.
1	EMSTOP OFF2 CMD	ЦВХ1 модуля аварийного останова. См. 03.01 ОСНОВНОЕ УПРАВЛЯЮЩЕЕ СЛОВО бит 1 OFF2 CONTROL.
2	EMSTOP OFF3 CMD	ЦВХ2 модуля аварийного останова. См. 03.01 ОСНОВНОЕ УПРАВЛЯЮЩЕЕ СЛОВО бит 2 OFF3 CONTROL.
3	СВОБОДНЫ	ЦВХ3 модуля аварийного останова
4	СОСТОЯНИЕ OFF3 АВАР. ОСТАНОВА	РВЫХ1 модуля аварийного останова. См. 03.02 ОСНОВНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ , бит5 ОТКЛ_3_СОСТ. Бит инвертирован.
5	СОСТОЯНИЕ ОТКЛЮЧЕНИЯ АВАРИЙНОГО ОСТАНОВА	РВЫХ2 модуля аварийного останова. См. 03.02 ОСНОВНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ , бит3 ОТКЛЮЧЕНО.
6	ОШИБКА МОДУЛЯ УПРАВЛЕНИЯ ПОВЫШАЮЩИМ ТРАНСФОРМАТОРОМ	Модуль управления повышающим трансформатором не связывается с программой привода.
7	СЛОВО ОТКАЗА ДРОССЕЛЯ ПОВЫШАЮЩЕГО ТРАНСФОРМАТОРА	ЦВХ1 модуля управления повышающим трансформатором. Возможные причины и способы устранения рассматриваются в главе Поиск и устранение неисправностей: ПЕРЕГРЕВ ДРО (FF82) .
8	STERPUP FAN ALM CMD	ЦВХ 2 модуля управления повышающим трансформатором. Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей: ПЕРЕГРЕВ ВЕН (FF83) .
9	СВОБОДНЫ	ЦВХ3 модуля управления повышающим трансформатором.
10	СОСТОЯНИЕ РЕГУЛИРОВАНИЯ	РВЫХ 1 модуля управления повышающим трансформатором. Привод в режиме модуляции.
11	СОСТОЯНИЕ ОТКЛЮЧЕНИЯ ПОВЫШАЮЩЕГО ТРАНСФОРМАТОРА	РВЫХ2 модуля управления повышающим трансформатором. См. 03.02 ОСНОВНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ , бит3 ОТКЛЮЧЕНО.
12 – 15	Зарезервировано	

03.33 СЛОВО ОШИБКИ 6

Бит	Название	Описание
0 – 1	Зарезервировано	
2	КАБЕЛЬ ЭНК.	Возможные причины и меры по устранению см. в главе Поиск и устранение неисправностей .
3 – 15	Зарезервировано	

04.01 ИНФО ВНУТР.ОТКАЗЕ

Слово ИНФОРМАЦИИ О ВНУТР.ОТКАЗЕ содержит сведения о местонахождении отказов ОШИБКА РРСС, ПРГР ПО ТОКУ, ЗАМЫКАН НА ЗЕМЛЮ, КОР ЗАМ, ТЕМ-РА ACS800, РАЗН. ТЕМПЕР и ПИТАНИЕ ИНВ (см. [03.05 СЛОВО ОШИБКИ 1](#), [03.06 СЛОВО ОШИБКИ 2](#), [03.17 СЛОВО ОШИБКИ 5](#) и главу *Поиск и устранение неисправностей*).

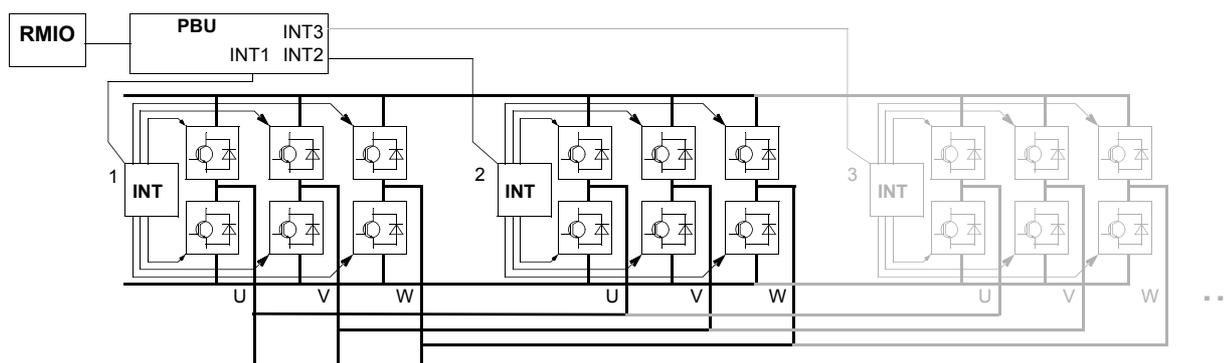
Бит	Название	Описание
0	INT 1 FLT	Отказ на плате INT 1
1	INT 2 FLT	Отказ на плате INT 2
2	INT 3 FLT	Отказ на плате INT 3
3	INT 4 FLT	Отказ на плате INT 4
4	INT 5 FLT	Отказ на плате INT 5
5	INT 6 FLT	Отказ на плате INT 6
6	INT 7 FLT	Отказ на плате INT 7
7	INT 8 FLT	Отказ на плате INT 8
8	INT 9 FLT	Отказ на плате INT 9
9	INT 10 FLT	Отказ на плате INT 10
10	INT 11 FLT	Отказ на плате INT 11
11	INT 12 FLT	Отказ на плате INT 12
12 – 14	Зарезервировано	
15	PBU FLT	Отказ на плате PBU

Используется только при параллельно включенных инверторах.

Блок-схема инвертора



Блок-схема инвертора (от 2 до 12 параллельных инверторных модулей)



04.02 ИНФО-ИСТ. ОТКАЗА

Слово ИНФО ИСТ. ОТКАЗА содержит сведения о местонахождении отказа КОР ЗАМ (см. [03.05 СЛОВО ОШИБКИ 1](#) и главу [Поиск и устранение неисправностей](#)).

Бит	Название	Описание
0	U-PH SC U	Короткое замыкание в верхнем плече силовых транзисторов (фаза U)
1	U-PH SC L	Короткое замыкание в нижнем плече силовых транзисторов (фаза U)
2	V-PH SC U	Короткое замыкание в верхнем плече силовых транзисторов (фаза V)
3	V-PH SC L	Короткое замыкание в нижнем плече силовых транзисторов (фаза V)
4	W-PH SC U	Короткое замыкание в верхнем плече силовых транзисторов (фаза W)
5	W-PH SC L	Короткое замыкание в нижнем плече силовых транзисторов (фаза W)
6 – 15	Зарезервировано	

Поиск и устранение неисправностей

Обзор содержания главы

Эта глава содержит перечни предупреждений и сообщений об отказах, а также возможные причины их возникновения и способы устранения.

Техника безопасности



ПРЕДУПРЕЖДЕНО! К обслуживанию привода допускаются только квалифицированные электрики. Перед началом работы с приводом необходимо ознакомиться с *Правилами техники безопасности*, приведенными на первых страницах соответствующего руководства по эксплуатации.

Предупреждения и сообщения об отказах

Предупреждения и сообщения об отказах на дисплее панели управления указывают на нештатное состояние привода. Большинство неисправностей, вызывающих появление предупреждений и сообщений об отказах, можно найти и устранить, используя информацию, содержащуюся в данном Руководстве. При возникновении затруднений обратитесь к представителю АВВ.

Если привод работает без подключенной панели управления, состояние отказа указывается красным светодиодом на монтажном основании панели управления. (Примечание. В стандартной комплектации некоторых типов приводов светодиоды не устанавливаются)

Четырехзначный код в скобках после сообщения относится к связи по шине Fieldbus. (См. главу [Управление по шине fieldbus](#).)

Сброс сообщения

Сброс сообщения выполняется одним из трех способов: можно нажать кнопку сброса **RESET**, подать соответствующий сигнал на цифровой вход (или по шине Fieldbus) или на некоторое время отключить питание привода. Двигатель можно запустить после устранения причины отказа.

Память отказов

При обнаружении отказа он сохраняется в памяти отказов. Для последних отказов и предупреждений сохраняется также время обнаружения события.

Журнал неисправностей содержит 64 последних отказа. Когда выключается питание привода, сохраняются данные о 16 последних отказах.

Дополнительную информацию можно найти в главе [Панель управления](#).

Предупреждения, формируемые приводом

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
ACS800 TEMP (4210) 3.08 AW 1, бит 4	Чрезмерно высокая температура силовых транзисторов. Порог срабатывания защиты равен 100 %	Проверьте условия эксплуатации. Проверьте поток воздуха и работу вентилятора. Проверьте, не загрязнены ли ребра радиатора. Проверьте соответствие мощности двигателя мощности преобразователя.
ABX СИГНАЛ < MIN (8110) 3.09 AW 2, бит 10 (программируемая функция защиты 30.01)	Аналоговый управляющий сигнал ниже минимально допустимого значения. Возможно, подан неправильный уровень сигнала или неисправна схема управления.	Проверьте уровни аналоговых управляющих сигналов. Проверьте подключение управляющих сигналов. Проверьте параметры функции защиты.
AP [сообщение]	Сообщение генерировано блоком EVENT в адаптивной программе.	Обратитесь к документации или автору адаптивной программы.
ИСП РЕЗЕРВА (FFA3)	Загружается резервная копия параметров привода, сохраненная в ПК.	Дождитесь завершения загрузки.
ОТКАЗ БАТАРЕИ (5581) 3.18 AW 5, бит 15	Ошибка резервной батареи памяти блока разветвления APBU, вызванная - неправильной установкой переключателя S3 блока APBU - слишком низким напряжением батареи	При наличии параллельно соединенных инверторов включите резервную батарею памяти путем установки приводного элемента 6 переключателя S3 в положение ON (ВКЛ). Замените резервную батарею.
ПРГР ТРМ ПРЕП (7114) 3.18 AW 5, бит 3	Перегрузка тормозного прерывателя	Остановите привод. Дайте прерывателю остыть. Проверьте значения параметров функции защиты резистора от перегрузки (группа параметров 27 ТОРМ ПРЕРЫВАТЕЛЬ). Убедитесь в том, что параметры цикла торможения не выходят за допустимые пределы. Убедитесь, что напряжение переменного тока, питающее привод, не превышает допустимое значение.
ОШ ТОРМОЖ (FF74) 3.16 AW 4, бит 3	Неожиданное состояние сигнала подтверждения тормоза	См. группу параметров 42 КОНТРОЛЬ ТОРМ. Проверьте подключение цепей сигнала подтверждения торможения.
ПРГР ТРМ РЕЗ (7112) 3.18 AW 5, бит 2	Перегрузка тормозного резистора	Остановите привод. Дайте резистору остыть. Проверьте значения параметров функции защиты резистора от перегрузки (группа параметров 27 ТОРМ ПРЕРЫВАТЕЛЬ). Убедитесь в том, что параметры цикла торможения не выходят за допустимые пределы.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
CALIBRA DONE (FF37)	Калибровка выходных трансформаторов тока завершена.	Продолжение нормальной работы.
CALIBRA REQ (FF36)	Требуется калибровка выходных трансформаторов тока. Отображается при пуске, если привод работает в режиме скалярного управления (параметр 99.04), и включена скалярная функция пуска с хода (параметр 21.08).	Процедура калибровки запускается автоматически. Подождите некоторое время.
МОДУЛЬ СВЯЗИ (7510) 3.08 AW 1, бит 12 (программируемая функция защиты 30.18, 30.19)	Нарушена циклическая связь между приводом и ведущим устройством.	Проверьте состояние интерфейса Fieldbus. См. главу <i>Управление по шине fieldbus</i> , или соответствующее руководство по применению интерфейсного модуля Fieldbus. Проверьте значения параметров: - группа 51 ДН МОД ШИН (интерфейсный модуль Fieldbus) - группа 52 СТ MODBUS (стандартная линия связи Modbus). Проверьте параметры функции защиты. Проверьте подсоединение кабелей. Проверьте работоспособность ведущего устройства.
ОГР.ПОСТ.ТОК (3211) 3.18 AW5, бит 9 (программируемая функция защиты 30.23)	Привод ограничивает крутящий момент вследствие слишком высокого или слишком низкого напряжения на звене постоянного тока.	Информирующий аварийный сигнал Проверьте параметры функции защиты.
УТЕЧКА ЗЕМЛЮ (2330) 3.08 AW 1, бит 14 (программируемая функция защиты 30.17)	Привод обнаружил асимметрию нагрузки, возникающую обычно при замыкании на землю в двигателе или кабеле двигателя.	Убедитесь в отсутствии в кабеле двигателя конденсаторов коррекции коэффициента мощности и поглотителей перенапряжений. Убедитесь в отсутствии замыканий на землю в двигателе или кабелях двигателя: - измерьте сопротивление изоляции двигателя и кабеля двигателя. Если замыкание на землю не обнаружено, обратитесь к местному представителю корпорации ABB.
КАБЕЛЬ ЭНК. (7310) 3.31 AW 6, бит 3 (программируемая функция защиты 50.07)	Отсутствует сигнал фазы импульсного датчика.	Проверьте импульсный датчик и его монтаж. Проверьте интерфейсный модуль импульсного датчика и его монтаж.
ОШ ЭНКД A<>B (7302) 3.09 AW 2, бит 4	Неправильная фазировка импульсного энкодера: Фаза А подключена к клемме фазы В и наоборот.	Поменяйте местами фазы А и В импульсного энкодера.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
ОТКАЗ ЭНКОД. (7301) 3.08 AW 1, бит 5	Нарушение связи между импульсным энкодером и интерфейсным модулем энкодера или между модулем и приводом.	Проверьте импульсный энкодер и его подключение, интерфейсный модуль энкодера и его подключение, а также установку параметров группы 50 МОД ИМП ДАТЧ.
ПЕРЕГРЕВ ВЕН (FF83) 3.16 AW 4, бит 0	Чрезмерно высокая температура вентилятора выходного фильтра привода. Контроль выполняется в приводах с повышающим трансформатором.	Остановите привод. Дайте ему остыть. Проверьте температуру окружающего воздуха. Убедитесь в том, что вентилятор вращается в правильном направлении и отсутствуют препятствия на пути потока охлаждающего воздуха.
HW RECONF RQ (FF38)	Изменен тип инвертора (например, sr0025_3). Обычно тип инвертора изменяется на заводе-изготовителе или во время ввода привода в эксплуатацию.	Подождите, пока не появится сообщение POWEROFF!, после чего выключите питание платы управления, чтобы ввести в действие изменение типа инвертора.
И П СДЕЛАН (FF32)	Привод завершил идентификационное намагничивание двигателя и готов к работе. Предупреждение является частью нормальной процедуры пуска привода.	Привод может продолжить работу.
ИДЕНТ НАМАГН (FF31)	Выполняется идентификационное намагничивание двигателя. Предупреждение является частью нормальной процедуры пуска привода.	Дождитесь сообщения привода о завершении идентификации двигателя.
ЗАПР ИД НАМГ (FF30)	Требуется идентификация двигателя. Предупреждение является частью нормальной процедуры пуска привода. Привод ожидает выбора способа идентификации двигателя: идентификационное намагничивание или идентификационный прогон.	Запустите идентификационное намагничивание (нажмите клавишу Пуск) или выберите и запустите идентификационный прогон (см. параметр 99.10).
ИЗМ ИД НОМЕРА (FF68)	Идентификационный номер установлен отличным от 1.	Установите идентификационный номер равным 1. См. главу <i>Панель управления</i> .
ИД ПРОГОН (FF35)	Выполняется идентификационный прогон двигателя.	Дождитесь сообщения привода о завершении идентификационного прогона двигателя.
ВЫБ ИД ПРОГР (FF33)	Выбран идентификационный прогон двигателя, и привод готов к выполнению идентификационного прогона. Это предупреждение является частью нормальной процедуры идентификационного прогона.	Нажмите клавишу Пуск, чтобы начать идентификационный прогон.
ТЕМП ВХ ДРОС (FF81) 3.18 AW 5, бит 4	Чрезмерно высокая температура входного дросселя.	Остановите привод. Дайте ему остыть. Проверьте температуру окружающего воздуха. Убедитесь в том, что вентилятор вращается в правильном направлении и отсутствуют препятствия на пути потока охлаждающего воздуха отсутствуют.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
ОГР.ТОК ПРИВ (2212) 3.18 AW 5, бит 8 (программируемая функция защиты 30.23)	Превышен предел тока или мощности внутреннего инвертора.	Уменьшите нагрузку или увеличьте время изменения скорости. Ограничьте текущую мощность инвертора или уменьшите задание генерируемой реактивной мощности преобразователя на стороне сети (параметр 95.06 ЗАД РЕАКТ МОЩН). Проверьте параметры функции защиты.
ИНВЕР.ЗАБЛОК (3200) 3.18 AW 5, бит 6	Опциональный выключатель постоянного тока был разомкнут при остановленном агрегате.	Замкните выключатель постоянного тока. Проверьте блок управления выключателем с плавким предохранителем AFSC-0x.
ПЕРЕГРЕВ ИНВ (4290) 3.31 AW 6, бит 0	Слишком велика температура модуля преобразователя.	Проверьте температуру окружающего воздуха. Если температура превышает 40 °С, позаботьтесь, чтобы ток нагрузки соответствовал пониженной нагрузочной способности привода. См. соответствующее руководство по монтажу и эксплуатации оборудования. См.соответствующее руководство по монтажу и эксплуатации привода. Проверьте правильность установки температуры окружающего воздуха (параметр 95.10). Проверьте поток охлаждающего воздуха преобразователя и работу вентилятора. <u>Монтаж в шкафу:</u> Проверьте входные воздушные фильтры шкафа. Если нужно, очистите. См. соответствующее руководство по монтажу и эксплуатации привода. <u>Модули установлены в шкафу пользователем:</u> Убедитесь, что циркуляция охлаждающего воздуха в шкафу предотвращена с помощью дефлекторов. См.указания по монтажу модуля. Проверьте, не скопилась ли пыль внутри шкафа и на радиаторе модуля преобразователя. Если нужно, очистите.
КОНФ ВХ/ВЫХ (FF8B) (программируемая функция защиты 30.22)	Вход или выход дополнительного модуля расширения входов/выходов или модуля расширения Fieldbus выбран в прикладной программе в качестве сигнального интерфейса, однако связь с соответствующим модулем не установлена должным образом.	Проверьте параметры функции защиты. Проверьте параметры группы 98 ДОП МОДУЛИ .
ИЗМ МАКРОС (FF69)	Выполняется восстановление или сохранение макроса.	Дождитесь, пока привод завершит операцию.
Т ПЛАТЫ МОДУЛЯ (FF88) 09.11 AW 3, бит 14	Перегрев платы AINT модуля инвертора	Проверьте вентилятор инвертора. Проверьте температуру окружающего воздуха.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
Т ДРОССЕЛЯ МОД. (FF89) 09.11 AW 3, бит 13	Перегрев дросселя модуля инвертора R8i с жидкостным охлаждением.	Проверьте вентилятор инвертора. Проверьте температуру окружающего воздуха. Проверьте систему жидкостного охлаждения
ОГР.ТОК ДВИГ (2300) 3.18 AW 5, бит 10 (программируемая функция защиты 30.23)	Привод ограничивает ток двигателя в соответствии с предельным током, определяемым параметром 20.03 MAX ТОК.	Уменьшите нагрузку или увеличьте время изменения скорости. Увеличьте значение параметра 20.03 MAX ТОК. Проверьте параметры функции защиты.
БЛОКИР ВАЛА (7121) 3.09 AW 2, бит 9 (программируемая функция защиты 30.10)	Двигатель работает в области опрокидывания. Возможными причинами могут быть избыточная нагрузка или недостаточная мощность двигателя.	Проверьте нагрузку двигателя и характеристики привода. Проверьте параметры функции защиты.
ДВИГ ЗАПУСК (FF34)	Запускается идентификационный прогон двигателя. Это предупреждение является частью нормальной процедуры идентификационного прогона.	Дождитесь сообщения привода о завершении идентификации двигателя.
ТЕМ-РА ДВИГ (4310) 3.08 AW 1, бит 3 (программируемая функция защиты 30.04 – 30.09)	Температура двигателя слишком высока (или считается таковой). Возможными причинами могут быть избыточная нагрузка, недостаточная мощность двигателя, недостаточное охлаждение или неверные начальные установки.	Проверьте технические характеристики двигателя, его нагрузку и охлаждение. Проверьте начальные установки. Проверьте параметры функции защиты.
ТЕМПЕР АД1 (4312) 3.16 AW 4, бит 1	Измеренная температура двигателя превысила порог аварийной сигнализации, заданный параметром 35.02.	Проверьте значение порога аварийной сигнализации. Убедитесь, что реальное количество датчиков соответствует значению, установленному в параметре. Дайте двигателю остыть. Обеспечьте достаточное охлаждение двигателя: проверьте вентилятор охлаждения, очистите охлаждающие поверхности и т. д.
ТЕМПЕР АД2 (4313) 3.16 AW 4, бит 2	Измеренная температура двигателя превысила порог аварийной сигнализации, заданный параметром 35.05.	Проверьте значение порога аварийной сигнализации. Убедитесь, что реальное количество датчиков соответствует значению, установленному в параметре. Дайте двигателю остыть. Обеспечьте достаточное охлаждение двигателя: проверьте вентилятор охлаждения, очистите охлаждающие поверхности и т. д.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
ОГР.МОЩ.ДВИГ (FF86) 3.18 AW 5, бит 12 (программируемая функция защиты 30.23)	Привод ограничивает мощность двигателя в соответствии с пределами, определяемыми параметрами 20.11 и 20.12.	Информирующий аварийный сигнал Проверьте установки параметров 20.11 ОГР МОЩ МОТОРА и 20.12 МАХ МОЩ НА МОТОР. Проверьте параметры функции защиты.
ОГР.МОМ.ДВИГ (FF85) 3.18 AW 5, бит 11 (программируемая функция защиты 30.23)	Привод ограничивает крутящий момент двигателя в соответствии с расчетным предельным значением крутящего момента двигателя, а также с минимальным и максимальным значениями крутящего момента, определяемыми параметрами 20.13 и 20.14.	Информирующий аварийный сигнал Проверьте установки параметров 20.13 ВЫБ MIN МОМЕНТА и 20.14 ВЫБ МАХ МОМЕНТА. Проверьте параметры функции защиты. Если в ОГРАНИЧ СЛОВЕ 1 бит 0 ОГР.МОМ.ДВИГАТ равен 1, - проверьте установки параметров двигателя (группа параметров 99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ) Убедитесь, что идентификационный прогон завершен успешно.
НЕТ ПАНЕЛИ (5300) 3.09 AW 2, бит 13 (программируемая функция защиты 30.02)	Нарушена связь с панелью управления, выбранной в качестве активного устройства управления.	Проверьте подключение панели (см.соответствующее руководство по эксплуатации оборудования). Проверьте разъем панели управления. Замените панель управления на монтажном основании. Проверьте параметры функции защиты.
ОШИБКА УКАЗ (FFD0)	Параметр выбора источника (указатель) указывает на несуществующий индекс параметра.	Проверьте значение параметра выбора источника (указателя).
->POWEROFF! (FF39)	Изменен тип инвертора (например, sr0025_3). Обычно тип инвертора изменяется на заводе-изготовителе или во время ввода привода в эксплуатацию.	Чтобы ввести в действие изменение типа инвертора, выключите питание платы управления.
PPCC LINK (5210) 3.06, FW 2, бит 11	Неисправность волоконно-оптической линии связи с платой INT.	Проверьте волоконно-оптические кабели или гальваническую связь. Для типоразмеров R2-R6 связь гальваническая. Если плата RMIO питается от внешнего источника, убедитесь, что питание включено. См. параметр 16.09 ПИТАНИЕ ПЛАТЫ УПР. Проверьте сигнал 03.19. При наличии активных отказов в сигнале 3.19 свяжитесь с представителем корпорации ABB.
PPCC LINK xx (5210) 3.06 FW 2, бит 11 и 4.01	Отказ волоконно-оптического канала связи на плате INT в инверторном блоке, состоящем из нескольких параллельно включенных инверторных модулей. xx указывает номер инверторного модуля.	Проверьте подключение кабелей между главной интерфейсной платой (INT) инверторного модуля и разветвительным блоком PPCC (PBU). (Инверторный модуль 1 подключен к каналу INT1 платы PBU и т. д.) Проверьте сигнал 03.19. При наличии активных отказов в сигнале 3.19 свяжитесь с представителем корпорации ABB.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
ПЕРЕГР ТРАНЗ (5482) 3.18 AW 5, бит 5	Перегрев соединения силовых транзисторов с корпусом. Это может быть вызвано чрезмерной нагрузкой на низких частотах (например, быстрым изменением направления вращения при высокой нагрузке и большом моменте инерции).	Увеличьте время изменения скорости. Уменьшите нагрузку.
ЗАМЕНА ВЕНТ (4280) 3.18 AW 5, бит 0	Время работы вентилятора охлаждения преобразователя превысило его предполагаемый ресурс.	Замените вентилятор. Сбросьте показания счетчика времени работы вентилятора (параметр 01.44).
РАЗРЕШЕНИЕ ПУСКА (FF8E) 3.06, FW 2, бит 4	Сигнал разрешения пуска отсутствует.	Проверьте значение параметра 16.01. Включите сигнал или проверьте подсоединение выбранного источника сигнала.
РЕЖИМ СНА (FF8C) 3.16 AW 4, бит 4	Функция ожидания включила режим ожидания.	См. группу параметров 40 ПИД-РЕГУЛЯТОР.
БЛОКИР.ПУСКА (FF7A) AW 1, бит 0	Активизирована функция безопасного отключения крутящего момента, пока привод был остановлен <u>Или:</u> Дополнительная логика аппаратной блокировки пуска находится в активном состоянии.	Замкните выключатель функции безопасного отключения крутящего момента. Если реле замкнуто, но предупреждение еще подается, проверьте напряжение питания на входных зажимах платы ASTO. Замените плату ASTO. <u>Или:</u> Проверьте схему блокировки пуска (плата AGPS).
БЛОК.СТАРТА (FF8D)	Не поступает сигнал блокировки пуска.	Проверьте цепь, подключенную к входу блокировки пуска на плате RMIO.
СИНХР СКОР (FF87) 3.18 AW 5, бит 1	Установлено неправильное значение параметра номинальной скорости двигателя 99.08: оно слишком близко к значению синхронной скорости двигателя. Допуск составляет 0,1 %. Это предупреждение подается только в режиме DTC.	Проверьте номинальную скорость по паспортной табличке двигателя и установите параметр 99.08 в точном соответствии с этим значением.
РАЗН.ТЕМПЕР xx y (4380) 4.01 ИНФ О ВНУТР.ОТКАЗЕ	Слишком большая разность температур между несколькими параллельно включенными инверторными модулями. xx (1 – 12) указывает номер инверторного модуля, а y – фазу (U, V, W). Когда разность температур равна 15 °С, подается аварийный сигнал. Когда разность температур равна 20 °С, подается сообщение об отказе. Чрезмерная температура может быть вызвана, например, неравномерным распределением нагрузки между параллельно соединенными инверторами.	Проверьте вентилятор охлаждения. Замените вентилятор. Проверьте воздушные фильтры.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
<p>ТЕРМИСТОР (4311) 3.08 AW 1, бит 2 (программируемая функция защиты 30.04 – 30.05)</p>	<p>Чрезмерная температура двигателя. Выбран режим тепловой защиты двигателя ТЕРМИСТОР.</p>	<p>Проверьте технические характеристики двигателя и его нагрузку. Проверьте начальные установки. Проверьте подключение термистора к цифровому входу ЦВХ 6.</p>
<p>ПРЕДУПР ТЕМП (FF91) 3.08 AW 1, бит 6</p>	<p>Результат измерения температуры электродвигателя за пределами допустимого диапазона</p>	<p>Проверьте подключение цепей измерения температуры двигателя. Принципиальная схема приведена в главе - Программирование.</p>
<p>НЕДОГРУЗКА (FF6A) 3.09 AW 2, бит 1 (программируемая функция защиты 30.13)</p>	<p>Слишком низкая нагрузка двигателя. Возможная причина – отключение механической нагрузки.</p>	<p>Проверьте ведомое оборудование. Проверьте параметры функции защиты.</p>
<p>КРИВ.НАГР.П. (2312) 3.18 AW 5, бит 13</p>	<p>Суммарный ток двигателя оказался выше кривой нагрузки, определяемой параметрами группы 72 КРИВ.НАГР.ПОЛЬЗ..</p>	<p>Проверьте значения параметров группы 72 КРИВ.НАГР.ПОЛЬЗ. Уменьшите нагрузку.</p>

Предупреждения, формируемые панелью управления

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
ОТКАЗ ЗАГР В	Сбой при загрузке параметров. Данные не скопированы из панели в привод.	Убедитесь в том, что панель управления работает в режиме местного управления. Повторите попытку (неудача может быть вызвана помехами в линии связи). Обратитесь к представителю корпорации АВВ.
ПР РАБОТАЕТ - ЗАГРУЗКА НЕВОЗМОЖНА	При вращающемся двигателе загрузка параметров невозможна.	Остановите двигатель. Выполните операцию загрузки параметров.
НЕТ СВЯЗИ (X)	Неисправность кабеля или аппаратный отказ линии связи с панелью управления.	Проверьте подключение линии связи. Нажмите клавишу RESET. Подождите: сброс панели управления может длиться полминуты.
	(4) = Тип панели управления несовместим с версией прикладной программы привода.	Проверьте тип панели управления и номер версии прикладной программы привода. Тип панели управления указан на ее крышке. Версия прикладной программы хранится в параметре 33.02.
НЕТ СВОБ ID - УСТ ID НОМЕР НЕВОЗМОЖНО	К линии связи панели уже подключена 31 станция.	Для освобождения идентификационного номера отключите от линии связи одну из станций.
НЕ ЗАГРУЖЕН - ЗАГРУЗКА НЕВОЗМОЖНА	Не было выполнено считывание параметров.	Перед загрузкой выполните операцию выгрузки. См. главу Панель управления .
ОТКАЗ ЗАГР ИЗ	Сбой при считывании параметров. Данные не скопированы из привода в панель.	Повторите попытку (неудача может быть вызвана помехами в линии связи). Обратитесь к представителю корпорации АВВ.
НЕТ ДОСТУПА - УСТ ПАРАМЕТР НЕВОЗМОЖНО	Значения некоторых параметров нельзя изменять при вращающемся двигателе. При попытке сделать это выводится предупреждение, а изменения отклоняются.	Остановите двигатель, затем измените значение параметра.
	Активна функция блокировки параметров.	Снимите блокировку параметров (см. параметр 16.02).

Сообщения об отказах, формируемые приводом

ОТКАЗ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
TEM-PA ACS800 (4210) 3.05, FW 1, бит 3	Чрезмерно высокая температура силовых транзисторов. Порог срабатывания защиты равен 100 %	Проверьте условия эксплуатации. Проверьте поток воздуха и работу вентилятора. Проверьте, не загрязнены ли ребра радиатора. Проверьте соответствие мощности двигателя мощности преобразователя.
TEM-PA ACS xx y (4210) 3.05 FW 1, бит 3 и 4.01	Чрезмерно высокая температура в инверторном блоке, состоящем из нескольких параллельно включенных инверторных модулей. xx (1 – 12) указывает номер инверторного модуля, а y – фазу (U, V, W).	Проверьте условия эксплуатации. Проверьте поток воздуха и работу вентилятора. Проверьте, не загрязнены ли ребра радиатора. Проверьте соответствие мощности двигателя мощности преобразователя.
ABX СИГНАЛ < MIN (8110) 3.06, FW 2, бит 10 (программируемая функция защиты 30.01)	Аналоговый управляющий сигнал ниже минимально допустимого значения. Возможно, подан неправильный уровень сигнала или неисправна схема управления.	Проверьте уровни аналоговых управляющих сигналов. Проверьте подключение управляющих сигналов. Проверьте параметры функции защиты.
AP [сообщение]	Сообщение генерировано блоком EVENT в адаптивной программе.	Обратитесь к документации или автору адаптивной программы.
ОШ ВОССТ ПАР (FFA2)	Сбой при загрузке резервной копии параметров привода, сохраненной в ПК.	Повторите операцию. Проверьте подсоединение. Убедитесь в том, что параметры совместимы с приводом.
ПРГР ТРМ ПРЕР (7114) 3.17, FW 5, бит 4	Перегрузка тормозного прерывателя	Дайте прерывателю остыть. Проверьте значения параметров функции защиты резистора от перегрузки (группа параметров 27 ТОРМ ПРЕРЫВАТЕЛЬ). Убедитесь в том, что параметры цикла торможения не выходят за допустимые пределы. Убедитесь, что напряжение переменного тока, питающее привод, не превышает допустимое значение.
КЗ ТОРМ ТРЗ (7113) 3.17, FW 5, бит 2	Короткое замыкание в силовом транзисторе (транзисторах) тормозного прерывателя.	Замените тормозной прерыватель. Убедитесь в том, что тормозной резистор подключен и исправен.
ОШ ТОРМОЖ (FF74) 3.15, FW 4, бит 3	Неожиданное состояние сигнала подтверждения тормоза	См. группу параметров 42 КОНТРОЛЬ ТОРМ . Проверьте подключение цепей сигнала подтверждения торможения.

ОТКАЗ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
СБОЙ ТРМ РЕЗ (7110) 3.17, FW 5, бит 0	Тормозной резистор не подключен или поврежден. Слишком большое сопротивление тормозного резистора.	Проверьте резистор и его подключение. Убедитесь, что сопротивление резистора соответствует техническим требованиям. См.соответствующее руководство по монтажу и эксплуатации привода.
ПРГР ТРМ РЕЗ (7112) 3.17, FW 5, бит 3	Перегрузка тормозного резистора	Дайте резистору остыть. Проверьте значения параметров функции защиты резистора от перегрузки (группа параметров 27 ТОРМ ПРЕРЫВАТЕЛЬ). Убедитесь в том, что параметры цикла торможения не выходят за допустимые пределы. Убедитесь, что напряжение переменного тока, питающее привод, не превышает допустимое значение.
КАБ ТОРМ РЕЗ (7111) 3.17, FW 5, бит 1	Неправильно подключен тормозной резистор	Проверьте подсоединение резистора. Убедитесь в исправности тормозного резистора.
ПЕРЕГРЕВ ДРО (FF82)	Чрезмерно высокая температура выходного фильтра привода. Контроль выполняется в приводах с повышающим трансформатором.	Дайте приводу остыть. Проверьте температуру окружающего воздуха. Убедитесь в том, что вентилятор вращается в правильном направлении и препятствия на пути потока охлаждающего воздуха отсутствуют.
МОДУЛЬ СВЯЗИ (7510) 3.06, FW 2, бит 12 (программируемая функция защиты 30.18, 30.19)	Нарушена циклическая связь между приводом и ведущим устройством.	Проверьте состояние интерфейса Fieldbus. См. главу <i>Управление по шине fieldbus</i> , или соответствующее руководство по применению интерфейсного модуля Fieldbus. Проверьте значения параметров: - группа 51 ДН МОД ШИН (интерфейсный модуль Fieldbus) или - группа 52 СТ MODBUS (стандартная линия связи Modbus). Проверьте параметры функции защиты. Проверьте подсоединение кабелей. Проверьте работоспособность ведущего устройства.
КОНТР ТЕМП ТТ (4110) 3.06, FW 2, бит 7	Температура платы управления превышает 88 °С.	Проверьте условия эксплуатации. Проверьте поток воздуха. Проверьте главный и дополнительный охлаждающие вентиляторы.
ИЗМЕР ТОКА (2211)	Отказ трансформатора тока в схеме измерения выходного тока.	Проверьте подключение трансформатора тока к главной интерфейсной плате INT.

ОТКАЗ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
<p>ДИСБАЛ.ТОКА xx (2330)</p> <p>3.05 FW 1, бит 4 и 4.01</p> <p>(программируемая функция защиты 30.17)</p>	<p>Привод обнаружил чрезмерную асимметрию выходного тока в инверторном блоке, содержащем несколько параллельно включенных инверторных модулей. Это может быть вызвано внешней неисправностью (замыкание на землю, двигатель, кабели двигателя и т.п.) или внутренним отказом (повреждение компонента инвертора). xx (1 – 12) указывает номер инверторного модуля.</p>	<p>Убедитесь в отсутствии в кабеле двигателя конденсаторов коррекции коэффициента мощности и поглотителей перенапряжений.</p> <p>Убедитесь в отсутствии замыканий на землю в двигателе или кабелях двигателя:</p> <ul style="list-style-type: none"> - измерьте сопротивление изоляции двигателя и кабеля двигателя. <p>Если замыкание на землю не обнаружено, обратитесь к местному представителю корпорации ABB.</p>
<p>ПИК ПОС ТОКА (FF80)</p>	<p>Чрезмерно высокое напряжение питания привода. Если напряжение питания превышает 124 % от номинального напряжения привода (415, 500 или 690 В), то скорость двигателя сбрасывается до уровня защитного отключения (40 % от номинальной скорости).</p>	<p>Проверьте напряжение питания, номинальное напряжение привода и допустимый диапазон входного напряжения привода.</p>
<p>ПОВЫШЕННОЕ U= (3210)</p> <p>3.05, FW 1, бит 2</p>	<p>Чрезмерно высокое напряжение в звене постоянного тока. Порог срабатывания защиты от перенапряжения постоянного тока равен $1,3 \times 1,35 \times U_{1max}$, где U_{1max} – максимальное значение диапазона напряжения питания. Для приводов на 400 В напряжение U_{1max} составляет 415 В. Для приводов на 500 В напряжение U_{1max} равно 500 В. Для приводов на 690 В напряжение U_{1max} равно 690 В. Фактическое напряжение в промежуточной цепи постоянного тока, соответствующее порогу срабатывания защит по напряжению питания, составляет 728 В= для приводов на 400 В, 877 В= для приводов на 500 В и 1210 В= для приводов на 690 В.</p>	<p>Убедитесь в том, что контроллер перенапряжения включен (параметр 20.05).</p> <p>Убедитесь, что в напряжении питания отсутствует постоянное или кратковременное перенапряжение.</p> <p>Проверьте исправность тормозного прерывателя и тормозного резистора (если они используются).</p> <p>Проверьте значение времени замедления.</p> <p>Используйте остановку двигателя в режиме выбега (если возможно).</p> <p>Установите в преобразователь частоты тормозной прерыватель и тормозной резистор.</p>
<p>ПОНИЖЕННОЕ U= (3220)</p> <p>3.06, FW 2, бит 2</p>	<p>Недостаточное напряжение в промежуточной цепи постоянного тока. Возможными причинами могут быть отсутствие одной из фаз напряжения питания, перегорание предохранителя или внутренняя неисправность выпрямительного моста.</p> <p>Порог срабатывания защиты от пониженного напряжения постоянного тока равен $0,6 \times 1,35 \times U_{1min}$, где U_{1min} – минимальное значение диапазона напряжения питания. Для приводов на 400 и 500 В напряжение $U_{1min} = 380$ В. Для приводов на 690 В напряжение $U_{1min} = 525$ В. Фактическое напряжение в промежуточной цепи постоянного тока, соответствующее порогу срабатывания защиты, равно 307 В= для приводов на 400 и 500 В и 425 В= для приводов на 690 В.</p>	<p>Проверьте сетевое напряжение и предохранители.</p>

ОТКАЗ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
УТЕЧКА ЗЕМЛЮ (2330) 3.05, FW 1, бит 4 (программируемая функция защиты 30.17)	Привод обнаружил асимметрию нагрузки, возникающую обычно при замыкании на землю в двигателе или кабеле двигателя.	Убедитесь в отсутствии в кабеле двигателя конденсаторов коррекции коэффициента мощности и поглотителей перенапряжений. Убедитесь в отсутствии замыканий на землю в двигателе или кабелях двигателя: - измерьте сопротивление изоляции двигателя и кабеля двигателя. Если замыкание на землю не обнаружено, обратитесь к местному представителю корпорации АВВ.
КАБЕЛЬ ЭНК. (7310) 3.33, FW 6, бит 2 (программируемая функция защиты 50.07)	Отсутствует сигнал фазы импульсного датчика.	Проверьте импульсный датчик и его монтаж. Проверьте интерфейсный модуль импульсного датчика и его монтаж.
ОШ ЭНКД А<>В (7302)	Неправильная фазировка импульсного энкодера: Фаза А подключена к клемме фазы В и наоборот.	Поменяйте местами фазы А и В импульсного энкодера.
ОТКАЗ ЭНКОД. (7301) 3.06, FW 5, бит 11	Нарушение связи между импульсным энкодером и интерфейсным модулем энкодера или между модулем и приводом.	Проверьте импульсный энкодер и его подключение, интерфейсный модуль импульсного энкодера и его подключение, а также установку параметров группы 50 МОД ИМП ДАТЧ.
ВНЕШН АВАР (9000) 3.06, FW 2, бит 8 (программируемая функция защиты 30.03)	Неисправность какого-либо внешнего устройства. (Эта информация поступает через один из программируемых цифровых входов).	Проверьте исправность внешних устройств. Проверьте значение параметра 30.03 ВНЕШНЯЯ АВАРИЯ.
ПРИНУД ОТКАЗ (FF8F)	Команда общего отключения коммуникационного профиля привода	См. руководство по эксплуатации соответствующего модуля связи.
GD DISABLED (FF53)	Во время работы привода было выключено питание платы AGPS параллельно подключенного инверторного модуля R8i. X (1...12) указывает номер инверторного модуля.	Проверьте схему защиты от несанкционированного пуска. Замените плату AGPS инверторного модуля R8i.
ОШ ИД ПРОГОН (FF84)	Идентификационный прогон двигателя завершен с ошибкой.	Проверьте значение максимальной скорости (параметр 20.02). Оно должно составлять не менее 80 % от номинальной скорости двигателя (параметр 99.08).
ТЕМП ВХ ДРОС (FF81) 3.17, FW 5, бит 5	Чрезмерно высокая температура входного дросселя.	Остановите привод. Дайте ему остыть. Проверьте температуру окружающего воздуха. Убедитесь в том, что вентилятор вращается в правильном направлении и препятствия на пути потока охлаждающего воздуха отсутствуют.

ОТКАЗ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
<p>КОНФИГ.ИНВЕРТ. (5410) 03.17, FW 5, бит 10</p>	<p>Число инверторных модулей не равно первоначальному числу.</p>	<p>Проверьте состояние преобразователей. См. сигнал 04.01 ИНФО ВНУТР.ОТКАЗЕ.</p> <p>Проверьте волоконно-оптические кабели между блоком APBU и инверторными модулями.</p> <p>Если используется функция работы с пониженной мощностью, удалите неисправный инверторный модуль из силовой части привода и введите число оставшихся модулей в параметр 95.03 КОНФИГ.ИНВЕРТОРОВ. Сброс</p>
<p>ИНВЕР.ЗАБЛОК 03.17, FW 5, бит 7 (3200)</p>	<p>Опциональный выключатель постоянного тока был разомкнут во время работы агрегата или после подачи команды пуска.</p>	<p>Замкните выключатель постоянного тока.</p> <p>Проверьте блок управления выключателем с плавким предохранителем AFSC-0x.</p>
<p>ПЕРЕГРЕВ ИНВ (4290) 3.17, FW 5, бит 13</p>	<p>Слишком велика температура модуля преобразователя.</p>	<p>Проверьте температуру окружающего воздуха. Если температура превышает 40 °С, позаботьтесь, чтобы ток нагрузки соответствовал пониженной нагрузочной способности привода. См. соответствующее руководство по монтажу и эксплуатации оборудования. См.соответствующее руководство по монтажу и эксплуатации привода.</p> <p>Проверьте правильность установки температуры окружающего воздуха (параметр 95.10).</p> <p>Проверьте поток охлаждающего воздуха преобразователя и работу вентилятора.</p> <p><u>Монтаж в шкафу:</u> Проверьте входные воздушные фильтры шкафа. Если нужно, очистите. См.соответствующее руководство по монтажу и эксплуатации привода.</p> <p><u>Модули установлены в шкафу пользователем:</u> Убедитесь, что циркуляция охлаждающего воздуха в шкафу предотвращена с помощью дефлекторов. См. указания по монтажу модуля.</p> <p>Проверьте, не скопилась ли пыль внутри шкафа и на радиаторе модуля преобразователя. Если нужно, очистите.</p> <p>После того как проблема устранена и модуль преобразователя остыл, произведите сброс и повторно запустите привод.</p>

ОТКАЗ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
<p>НЕТ СВЯЗИ В/В (7000)</p> <p>3.06, FW 2, бит 6</p>	<p>Отказ в линии связи платы управления (канал СН1).</p> <p>Электромагнитные помехи.</p>	<p>Проверьте подключение волоконно-оптических кабелей в канале СН1.</p> <p>Проверьте исправность всех модулей ввода/вывода (если имеются), подключенных к каналу СН1.</p> <p>Проверьте правильность заземления оборудования. Убедитесь в отсутствии поблизости источников электромагнитных помех.</p>
<p>ОШ РЕКУПЕР (FF51)</p>	<p>Отказ преобразователя на стороне сети.</p>	<p>Переключите панель управления от платы управления преобразователем на стороне двигателя к плате управления преобразователем на стороне сети.</p> <p>Информация по устранению неполадок приведена в руководстве по эксплуатации преобразователя на стороне сети.</p>
<p>Т ПЛАТЫ МОДУЛЯ (FF88)</p>	<p>Перегрев платы АИТ модуля инвертора</p>	<p>Проверьте вентилятор инвертора.</p> <p>Проверьте температуру окружающего воздуха.</p>
<p>Т ДРОССЕЛЯ МОД. (FF89)</p>	<p>Перегрев дросселя модуля инвертора R8i с жидкостным охлаждением.</p>	<p>Проверьте вентилятор инвертора.</p> <p>Проверьте температуру окружающего воздуха.</p> <p>Проверьте систему жидкостного охлаждения</p>
<p>НЕТФАЗЫ ДВИГ (FF56)</p> <p>3.06, FW 2, бит 15 (программируемая функция защиты 30.16)</p>	<p>Отсутствует напряжение одной из фаз двигателя. Возможными причинами могут быть неисправность двигателя, кабеля двигателя, термореле (если используется) или внутренняя неисправность.</p>	<p>Проверьте исправность двигателя и кабеля двигателя.</p> <p>Проверьте исправность термореле (если используется).</p> <p>Проверьте параметры функции защиты. Отключите эту защиту.</p>
<p>БЛОКИР ВАЛА (7121)</p> <p>3.06, FW 2, бит 14 (программируемая функция защиты 30.10...30.12)</p>	<p>Двигатель работает в области опрокидывания. Возможными причинами могут быть избыточная нагрузка или недостаточная мощность двигателя.</p>	<p>Проверьте нагрузку двигателя и характеристики привода.</p> <p>Проверьте параметры функции защиты.</p>
<p>ТЕМ-РА ДВИГ (4310)</p> <p>3.05, FW 1, бит 6 (программируемая функция защиты 30.04...30.09)</p>	<p>Температура двигателя слишком высока (или считается таковой). Возможными причинами могут быть избыточная нагрузка, недостаточная мощность двигателя, недостаточное охлаждение или неверные начальные установки.</p>	<p>Проверьте технические характеристики двигателя и его нагрузку.</p> <p>Проверьте начальные установки.</p> <p>Проверьте параметры функции защиты.</p>
<p>ТЕМПЕР АД1 (4312)</p> <p>3.15, FW 4, бит 1</p>	<p>Измеренная температура двигателя превышает порог регистрации отказа, заданный параметром 35.03.</p>	<p>Проверьте значение порога отказа.</p> <p>Дайте двигателю остыть. Обеспечьте достаточное охлаждение двигателя: проверьте вентилятор охлаждения, очистите охлаждающие поверхности и т. д.</p>

ОТКАЗ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
ТЕМПЕР АД2 (4313) 3.15, FW 4, бит 2	Измеренная температура двигателя превышает порог регистрации отказа, заданный параметром 35.06 .	Проверьте значение порога отказа. Дайте двигателю остыть. Обеспечьте достаточное охлаждение двигателя: проверьте вентилятор охлаждения, очистите охлаждающие поверхности и т. д.
НЕТ ПАРАМ АД (FF52) 3.06, FW 2, бит 1	Данные двигателя не заданы или не соответствуют характеристикам инвертора.	Проверьте данные двигателя, заданные параметрами 99.04...99.09 .
ПЕРЕГР ТОКУ xx (2310) 3.05 FW 1, бит 1 и 4.01	Перегрузка по току в инверторном блоке, состоящем из нескольких параллельно включенных инверторных модулей. xx (1 – 12) указывает номер инверторного модуля.	Проверьте нагрузку двигателя. Проверьте значение времени ускорения. Проверьте исправность двигателя и кабеля двигателя (включая последовательность фаз). Проверьте исправность кабеля импульсного энкодера (включая последовательность фаз). Проверьте номинальные значения параметров двигателя в группе 99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТКИ для подтверждения правильности модели двигателя. Убедитесь в отсутствии в кабеле двигателя конденсаторов коррекции коэффициента мощности и поглотителей перенапряжений.
ПЕРЕГР ТОКУ (2310) 3.05, FW 1, бит 1	Выходной ток превышает порог отключения.	Проверьте нагрузку двигателя. Проверьте значение времени ускорения. Проверьте исправность двигателя и кабеля двигателя (включая последовательность фаз). Убедитесь в отсутствии в кабеле двигателя конденсаторов коррекции коэффициента мощности и поглотителей перенапряжений. Проверьте исправность кабеля импульсного энкодера (включая последовательность фаз).
ПРЕВ ЧАСТ АД (7123) 3.05, FW 1, бит 9	Скорость вращения двигателя превышает максимально допустимую скорость. Возможными причинами могут быть неверно установленное значение минимальной/максимальной скорости, недостаточный тормозной момент или изменения нагрузки при использовании задания вращающего момента. Порог срабатывания защиты на 50 Гц выше абсолютного значения максимальной скорости (режим прямого управления крутящим моментом) или максимальной частоты (скалярный режим управления). Предельные значения определяются параметрами 20.01 и 20.02 (режим управления моментом) или параметрами 20.07 и 20.08 (скалярный режим управления).	Проверьте значения минимальной/максимальной скорости. Проверьте соответствие значения тормозного момента двигателя. Убедитесь в возможности использования режима управления моментом. Возможно, следует установить тормозной прерыватель и тормозной резистор(-ы).

ОТКАЗ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
OVER SWFREQ (FF55) 3.06, FW 2, бит 9	Слишком высокая частота коммутации.	Проверьте установки параметров двигателя (группа параметров 99 НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ) Убедитесь, что идентификационный прогон завершен успешно.
НЕТ ПАНЕЛИ (5300) 3.06, FW 2, бит 13 (программируемая функция защиты 30.02)	Нарушена связь с панелью управления или программой DriveWindow, выбранными в качестве активного устройства управления.	Проверьте подключение панели (см.соответствующее руководство по эксплуатации оборудования). Проверьте разъем панели управления. Замените панель управления на монтажном основании. Проверьте параметры функции защиты. Проверьте подключение программы DriveWindow.
ПАР ЧЕТНОСТ (6320)	Ошибка CRC (контроль с помощью циклического избыточного кода)	Выключите и снова включите питание платы управления. Перезагрузите микропрограммное обеспечение платы управления. Замените плату управления.
ПИТАНИЕ ИНВ (3381) 3.17, FW 5, бит 9	Отсутствие питания платы INT инверторного модуля.	Проверьте соединение кабеля питания платы INT. Проверьте правильность работы платы POW. Замените плату INT.
ПИТАНИЕ ИНВ xx (3381) 3.17 FW 5, бит 9 и 4.01	Отсутствие питания платы INT в инверторном блоке, состоящем из нескольких параллельно включенных инверторных модулей. xx (1 – 12) указывает номер инверторного модуля.	Проверьте соединение кабеля питания платы INT. Проверьте правильность работы платы POW. Замените плату INT.
PPCC LINK (5210) 3.06, FW 2, бит 11	Неисправность волоконно-оптической линии связи с платой INT.	Проверьте волоконно-оптические кабели или гальваническую связь. Для типоразмеров R2-R6 связь гальваническая. Если плата RMIO питается от внешнего источника, убедитесь, что питание включено. См. параметр 16.09 ПИТАНИЕ ПЛАТЫ УПР . Проверьте сигнал 03.19 . При наличии активных отказов в сигнале 3.19 свяжитесь с представителем корпорации ABB.
PPCC LINK xx (5210) 3.06 FW 2, бит 11 и 4.01	Отказ волоконно-оптического канала связи на плате INT в инверторном блоке, состоящем из нескольких параллельно включенных инверторных модулей. xx указывает номер инверторного модуля.	Проверьте подключение кабелей между главной интерфейсной платой (INT) инверторного модуля и разветвительным блоком PPCC (PBU). (Инверторный модуль 1 подключен к каналу INT1 платы PBU и т. д.) Проверьте сигнал 03.19 . При наличии активных отказов в сигнале 3.19 свяжитесь с представителем корпорации ABB.

ОТКАЗ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
ПЕРЕГР ТРАНЗ (5482) 3.17, FW 5, бит 6	Перегрев соединения силовых транзисторов с корпусом. Это сообщение об отказе служит для защиты силовых транзисторов и может возникать при коротком замыкании на выходе длинных кабелей двигателей.	Проверьте кабели двигателей.
КОР ЗАМЫК хх у (2340) 3.05 FW 1 бит 0, 4.01 и 4.02	Короткое замыкание в инверторном блоке, состоящем из нескольких параллельно включенных инверторных модулей. хх (1 – 12) указывает номер инверторного модуля, а у – фазу (U, V, W).	Проверьте исправность двигателя и кабеля двигателя. Проверьте состояние силовых полупроводниковых приборов (IGBT) инверторного модуля.
КОР ЗАМЫК (2340) 3.05 FW 1, бит 0 и 4.02	Короткое замыкание в кабеле (кабелях) двигателя или в двигателе. Неисправность выходного моста блока преобразователя.	Проверьте исправность двигателя и кабеля двигателя. Убедитесь в отсутствии в кабеле двигателя конденсаторов коррекции коэффициента мощности и поглотителей перенапряжений. Обратитесь к представителю корпорации АВВ.
МД ИМ ОД СД (FF8A)	Для двух дополнительных модулей выбран один и тот же интерфейс подключения.	Проверьте установки интерфейсов подключения (группа 98 ДОП МОДУЛИ).
БЛОКИР.ПУСКА (FF7A) 3.03, бит 8	Функция безопасного отключения крутящего момента активизирована во время работы двигателя, или команда пуска двигателя подана, когда данная функция активна. <u>Или:</u> Дополнительная логика аппаратной блокировки пуска находится в активном состоянии.	Замкните выключатель функции безопасного отключения крутящего момента. Если реле замкнуто, но сигнал отказа еще подается, проверьте напряжение питания на входных зажимах платы ASTO. Замените плату ASTO. <u>Или:</u> Проверьте схему блокировки пуска (плата AGPS).
ПИТАЮЩ ФАЗА (3130) 3.06, FW 2, бит 0	Имеют место колебания напряжения в промежуточной цепи постоянного тока. Возможными причинами могут быть отсутствие одной из фаз напряжения питания, перегорание предохранителя или внутренняя неисправность выпрямительного моста. Отключение происходит, когда пульсации напряжения превышают 13 % от уровня напряжения постоянного тока.	Проверьте предохранители сетевого питания. Убедитесь в отсутствии асимметрии фаз сети.

ОТКАЗ	ПРИЧИНА	СПОСОБ УСТРАНЕНИЯ
<p>РАЗН.ТЕМПЕР хх у (4380)</p> <p>3.17 FW 5, бит 8 и 4.01</p>	<p>Слишком большая разность температур между несколькими параллельно включенными инверторными модулями. хх (1 – 12) указывает номер инверторного модуля, а у – фазу (U, V, W).</p> <p>Когда разность температур равна 15 °С, подается аварийный сигнал. Когда разность температур равна 20 °С, подается сообщение об отказе.</p> <p>Чрезмерная температура может быть вызвана, например, неравномерным распределением токовой нагрузки между параллельно включенными преобразователями.</p>	<p>Проверьте вентилятор охлаждения.</p> <p>Замените вентилятор.</p> <p>Проверьте воздушные фильтры.</p>
<p>ТЕПЛ.РЕЖИМ (FF50)</p>	<p>Установлен режим тепловой защиты DTC для двигателя большой мощности.</p>	<p>См. параметр 30.05.</p>
<p>ТЕРМИСТОР (4311)</p> <p>3.05, FW 5, бит 11 (программируемая функция защиты 30.04 – 30.05)</p>	<p>Чрезмерная температура двигателя. Выбран режим тепловой защиты двигателя ТЕРМИСТОР.</p>	<p>Проверьте технические характеристики двигателя и его нагрузку.</p> <p>Проверьте начальные установки.</p> <p>Проверьте подключение термистора к цифровому входу ЦВХ 6.</p>
<p>НЕДОГРУЗКА (FF6A)</p> <p>3.05, FW 1, бит 8 (программируемая функция защиты 30.13 – 30.15)</p>	<p>Слишком низкая нагрузка двигателя. Возможная причина – отключение механической нагрузки.</p>	<p>Проверьте ведомое оборудование.</p> <p>Проверьте параметры функции защиты.</p>
<p>КРИВ.НАГР.П. (2312)</p> <p>3.17, FW 5, бит 11</p>	<p>Суммарный ток двигателя оказался выше кривой нагрузки, определяемой параметрами группы 72 КРИВ.НАГР.ПОЛЬЗ.</p>	<p>Проверьте значения параметров группы 72 КРИВ.НАГР.ПОЛЬЗ.</p> <p>После окончания времени охлаждения двигателя, заданного параметром 72.20 ВРЕМЯ ОХЛАЖДЕНИЯ, отказ можно сбросить.</p>
<p>МАКР ПОЛЬЗ (FFA1)</p> <p>3.07 SFW, бит 1</p>	<p>Отсутствует сохраненный макрос пользователя или файл поврежден.</p>	<p>Создайте новый макрос пользователя.</p>

Дополнительный модуль расширения аналоговых входов/выходов

Обзор содержания главы

В этой главе рассматривается использование дополнительного модуля расширения аналоговых входов/выходов RAIO в качестве интерфейса сигнала задания скорости для привода ACS800 со стандартной программой управления.

Управление скоростью через дополнительный модуль аналоговых входов/выходов

Приводится описание двух вариантов:

- Биполярный вход в режиме управления скоростью.
- Биполярный вход в режиме “джойстик”.

Ниже рассматривается только использование биполярного входа (\pm диапазон изменения сигнала). Работа униполярного входа соответствует работе стандартного униполярного входа при выполнении следующих условий:

- выполнены перечисленные ниже настройки и
- связь между модулем и приводом активизирована параметром [98.06](#).

Основные проверки

Привод:

- установлен и введен в эксплуатацию;
- подключены внешние сигналы пуска и остановки.

Дополнительный модуль:

- параметры установлены. (См. ниже);
- установлен, сигнал задания подключен к аналоговому входу 1;
- подключен к приводу.

Параметры дополнительного модуля расширения аналоговых входов/выходов и привода

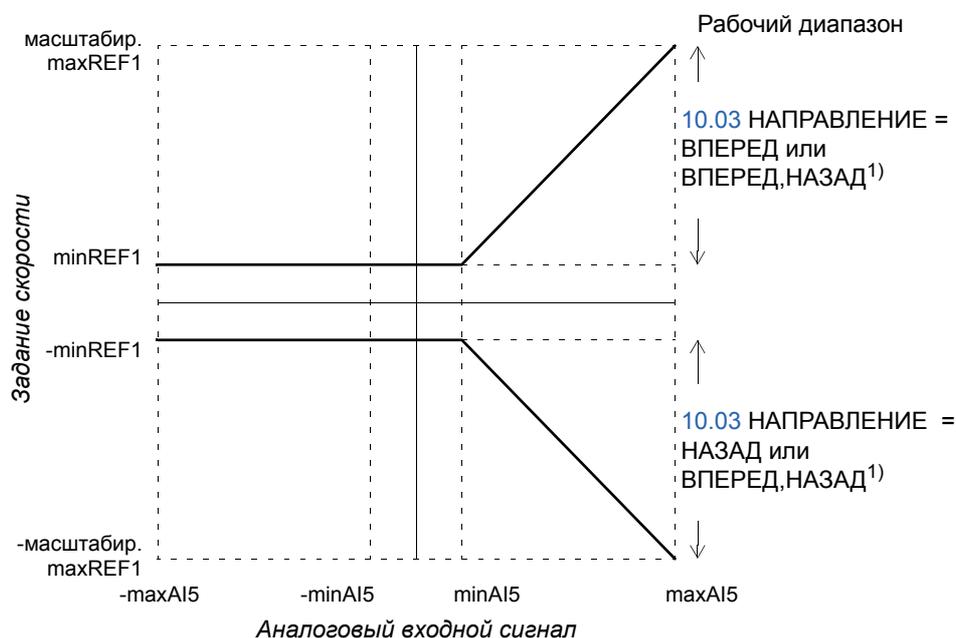
- Установите адрес узла для модуля равным 5 (не требуется при установке в гнездо расширения привода).
- Выберите тип сигнала для аналогового входа 1 (переключатель).
- Выберите режим работы (однополярный/биполярный) для входа модуля (переключатель).
- Убедитесь в том, что значения параметров привода соответствуют режиму работы входов модуля (параметры [98.13](#) и [98.14](#)).
- Установите параметры привода (см. соответствующий раздел ниже).

Значения параметров: биполярный вход в режиме управления скоростью

В таблице перечислены параметры, которые определяют обработку задания скорости, поступающего через биполярный аналоговый вход 1 дополнительного модуля (аналоговый вход 5 привода).

Параметр	Установка
98.06 МОД РАСШ АВХ/ВЫХ	RAIO-SLOT1
98.13 АВХ/ВЫХ Ф Д МОД 1	Д П АН ВХ 5
10.03 НАПРАВЛЕНИЕ	ВПЕРЕД; НАЗАД; ВПЕРЕД,НАЗАД ⁽¹⁾
11.02 ВЫБОР ВНЕШ1/2	ВНЕШНИЙ 1
11.03 ИСТОЧН ВНЕШ ЗАД 1	ABX 5
11.04 ВНЕШ ЗАД 1 MIN	minREF1
11.05 ВНЕШ ЗАД 1 MAX	maxREF1
13.16 MIN АВХ 5	minAI5
13.17 MAX АВХ 5	maxAI5
13.18 МАСШТАБ АВХ 5	100 %
13.20 ИНВЕРТ АВХ5	НЕТ
30.01 АВХ СИГНАЛ < MIN	⁽²⁾

На следующем рисунке представлено соответствие сигнала задания скорости и сигнала, поступающего на биполярный аналоговый вход 1 дополнительного модуля.



minAI5	=	13.16 MIN АВХ 5
maxAI5	=	13.17 MAX АВХ 5
масштабир. maxREF1	=	13.18 МАСШТАБ АВХ 5 x 11.05 ВНЕШ ЗАД 1 MAX
minREF1	=	11.04 ВНЕШ ЗАД 1 MIN

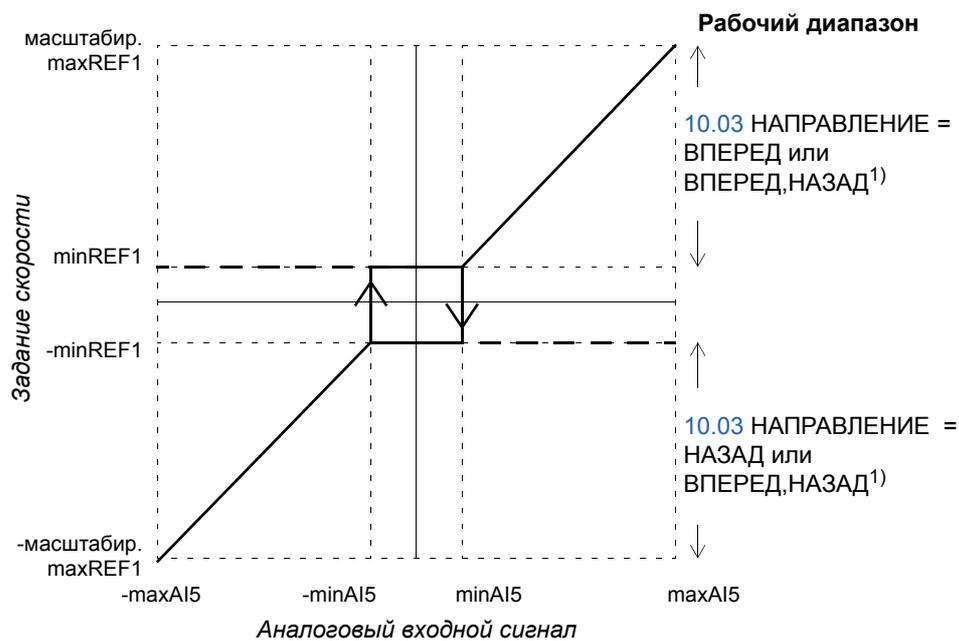
- 1) Для отрицательных значений скорости привод должен получить отдельную команду реверса.
2) Установите при использовании контроля "активный ноль".

Значения параметров: биполярный вход в режиме “джойстик”

В таблице перечислены параметры, которые определяют обработку сигнала задания скорости и направления, поступающего через биполярный аналоговый вход 1 дополнительного модуля (аналоговый вход 5 привода).

Параметр	Установка
98.06 МОД РАСШ АВХ/ВЫХ	RAIO-SLOT1
98.13 АВХ/ВЫХ Ф Д МОД 1	Д П АН ВХ 5
10.03 НАПРАВЛЕНИЕ	ВПЕРЕД; НАЗАД; ВПЕРЕД,НАЗАД ⁽¹⁾
11.02 ВЫБОР ВНЕШ1/2	ВНЕШНИЙ 1
11.03 ИСТОЧН ВНЕШ ЗАД 1	АВХ 5/ДЖОЙСТ
11.04 ВНЕШ ЗАД 1 MIN	minREF1
11.05 ВНЕШ ЗАД 1 MAX	maxREF1
13.16 MIN АВХ 5	minAI5
13.17 МАХ АВХ 5	maxAI5
13.18 МАСШТАБ АВХ 5	100 %
13.20 ИНВЕРТ АВХ5	НЕТ
30.01 АВХ СИГНАЛ < MIN	⁽²⁾

На следующем рисунке представлено соответствие сигнала задания скорости и сигнала, поступающего на биполярный аналоговый вход 1 дополнительного модуля (в режиме “джойстик”).



minAI5	=	13.15 MIN АВХ 5
maxAI5	=	13.17 МАХ АВХ 5
масштабир. maxREF1	=	13.18 МАСШТАБ АВХ 5 x 11.05 ВНЕШ ЗАД 1 МАХ
minREF1	=	11.04 ВНЕШ ЗАД 1 MIN

¹⁾ Разрешает использование положительных и отрицательных значений скорости.

²⁾ Установите при использовании контроля “активный ноль”.

Дополнительная информация: текущие сигналы и параметры

Обзор содержания главы

В этой главе приведен перечень текущих сигналов и параметров, а также некоторые дополнительные сведения. Подробная информация приведена в гл. *Текущие сигналы и параметры*.

Термины и сокращения

Термин	Определение
PВ	Эквивалент Profibus для параметров привода при управлении через интерфейсный модуль Profibus NPBA-12 .
FbEq	Эквивалент для интерфейса fieldbus – масштаб преобразования значения, отображаемого на панели управления, в целое число, передаваемое по последовательной линии связи.
Абсолютная максимальная частота	Значение параметра 20.08 либо параметра 20.07, если абсолютное значение минимального предела больше, чем максимальный предел.
Абсолютная максимальная скорость	Значение параметра 20.02 либо параметра 20.01, если абсолютное значение минимального предела больше, чем максимальный предел.
W	Когда двигатель работает, доступ для записи невозможен.

Адреса Fieldbus

Интерфейсные модули типа Rxxx (RPBA-01, RDNA-01 и т.д.).

См. руководство по эксплуатации соответствующего интерфейсного модуля fieldbus.

Интерфейсные модули типа Nxxx (NPBA-12, NDNA-02 и т.д.).

Интерфейсный модуль Profibus NPBA-12:

Все версии

- см. столбец PВ в приведенной ниже таблице.

Версия 1.5 или более поздние

- см *Руководство по установке и запуску интерфейсного модуля NPBA-12 PROFIBUS* [3BFE64341588 (на англ. яз.)].

Чтение или запись параметров привода могут быть выполнены путем преобразования группы параметров и индекса параметров (второстепенного индекса) в шестнадцатиричную систему.

Пример: параметр привода 12.07:
12 = 0C (шестнадцатирич.)
07 = 07 (шестнадцатирич.) => 0C07.

Ярлык запроса для запроса значения параметра – 6. Ярлык запроса для изменения значения параметра – 7. **Примечание.** Эквивалентное значение Profibus (PB) есть не в каждом параметре.

Интерфейсный модуль InterBus-S NIBA-01:

- $ххуу \cdot 100 + 12288$ с преобразованием в шестнадцатеричный формат, где $ххуу$ = номер параметра привода
Пример. Индекс для параметра привода 13.09 равен $1309 + 12288 = 13597$ (десятичное) = 351D (шестнадцатеричное)

Интерфейсные модули ModbusPlus® NMBP-01 и Modbus NMBA-01:

- 4ххуу, где $ххуу$ = номер параметра привода

Текущие сигналы

Назв./знач.	Название	Сокращение	FbEq	Ед. изм.	Диапазон значений	PВ	
01	ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ						
01.01	РЕГУЛИР ВЕЛИЧИНА	РЕГ ВЕЛ	1 = 1	В соответствии с параметром 34.02		1	
01.02	СКОРОСТЬ	СКОРОСТЬ	-20000 = -100 % 20000 = 100 % от абс. макс. скорости двигателя	об/мин		2	
01.03	ЧАСТОТА	ЧАСТОТА	-100 = -1 Гц 100 = 1 Гц	Гц		3	
01.04	ТОК	ТОК	10 = 1 А	А		4	
01.05	МОМЕНТ	МОМЕНТ	-10000 = -100 % 10000 = 100 % от ном. момента двигателя	%		5	
01.06	МОЩНОСТЬ	МОЩНОСТЬ	-1000 = -100 % 1000 = 100 % от ном. мощности двигателя	%		6	
01.07	U ЗВЕНА ПОСТ ТОКА	U ЗВ П Т	1 = 1 В	V		7	
01.08	U ПИТАЮЩЕЙ СЕТИ	U ПИТ	1 = 1 В	V		8	
01.09	U ВЫХОДНОЕ ПЧ	U ВЫХ ПЧ	1 = 1 В	V		9	
01.10	ТЕМ-РА ACS800	ТЕМП ПЧ	10 = 1%	%		10	
01.11	ВНЕШ ЗАДАНИЕ 1	ВНЕШ З 1	1 = 1 об/мин	об/мин		11	
01.12	ВНЕШ ЗАДАНИЕ 2	ВНЕШ З 2	0 = 0 % 10000 = 100 % 1)	%		12	
01.13	ПОСТ УПРАВЛЕНИЯ	ПОСТ УПР	(1,2) МЕСТНЫЙ; (3)ВНЕШНИЙ 1; (4)ВНЕШНИЙ 2		МЕСТН; ВНЕШ 1; ВНЕШ 2	13	
01.14	СЧЕТЧИК РАБ.ЧАСОВ	СЧ РЧАС	1 = 1 ч	ч		14	
01.15	СЧЕТЧИК КВТ.ЧАСОВ	СЧ КВТ-Ч	1 = 100 кВтч	кВтч		15	
01.16	ВЫХ БЛОКА РЕГУЛИР	ВЫХ Б РГ	0 = 0 % 10000 = 100 %	%		16	
01.17	ЦВХ6-1 СОСТ	ЦВХ6-1	1 = 1			17	
01.18	АВХ 1 (В)	АВХ 1 (В)	1 = 0,001 В	V		18	
01.19	АВХ 2 (МА)	АВХ 2 (МА)	1 = 0,001 МА	МА		19	
01.20	АВХ 3 (МА)	АВХ 3 (МА)	1 = 0,001 МА	МА		20	
01.21	СОСТ РЕЛЕ ВЫХ3-1	Р ВЫХ3-1	1 = 1			21	
01.22	АВЫХ 1 (МА)	АВЫХ 1 (МА)	1 = 0,001 МА	МА		22	
01.23	АВЫХ 2 (МА)	АВЫХ 2 (МА)	1 = 0,001 МА	МА		23	
01.24	ТЕХНОЛ ПАРАМЕТР 1	ТЕХ ПАР1	0 = 0 % 10000 = 100 %	%		24	
01.25	ТЕХНОЛ ПАРАМЕТР 2	ТЕХ ПАР2	0 = 0 % 10000 = 100 %	%		25	
01.26	РАССОГЛАСОВАНИЕ	РАССОГЛ	-10000 = -100 % 10000 = 100 %	%		26	
01.27	ПРИКЛ МАКРОС	МАКРОС	1 – 7		В соответствии с параметром 99.02	27	
01.28	ВНЕШ АВЫХ1 (МА)	ВН АВЫХ 1	1 = 0,001 МА	МА		28	
01.29	ВНЕШ АВЫХ2 (МА)	ВН АВЫХ 2	1 = 0,001 МА	МА		29	
01.30	РР 1 ТЕМПЕРАТУРА	РР1 ТЕМП	1 = 1 °С	°С		30	
01.31	РР 2 ТЕМПЕРАТУРА	РР2 ТЕМП	1 = 1 °С	°С		31	
01.32	РР 3 ТЕМПЕРАТУРА	РР3 ТЕМП	1 = 1 °С	°С		32	
01.33	РР 4 ТЕМПЕРАТУРА	РР1 ТЕМП	1 = 1 °С	°С		33	

Назв./ знач.	Название	Сокращение	FbEq	Ед. изм.	Диапазон значений	PВ	
01.34	ТЕКУЩЕЕ ЗНАЧЕН	ТЕК ЗНАЧ	0 = 0 % 10000 = 100 %	%		34	
01.35	ТЕМП 1 МОТОРА	T 1 MOT	1 = 1° C/Ом	°C		35	
01.36	ТЕМП 2 МОТОРА	T 2 MOT	1 = 1° C/Ом	°C		36	
01.37	РАСЧ ТЕМП МОТОРА	РАСЧ Т М	1 = 1° C	°C		37	
01.38	ABX 5 (мА)	ABX 5 (мА)	1 = 0,001 мА	мА		38	
01.39	ABX 6 (мА)	ABX 6 (мА)	1 = 0,001 мА	мА		39	
01.40	СОСТОЯНИЕ ЦВХ7-12	ЦВХ 7-12	1 = 1			40	
01.41	СОСТ ВНЕШ РВЫХ	ВН РВЫХ	1 = 1			41	
01.42	СКОРОСТЬ ПРОЦЕССА	СКОР ПР	1 = 1	%		42	
01.43	ВР РАБ М	ВР РАБ М	1 = 10 ч	ч		43	
01.44	ВР РАБОТЫ ВЕНТ	ВР РАБ В	1 = 10 ч	ч		44	
01.45	ПЛ КОНТ ТЕМ-РЫ	К ТЕМ-РЫ	1 = 1	°C		45	
01.46	SAVED KWH	SAV KWH	1 = 100 кВтч	кВтч	0 – 999 999	46	
01.47	SAVED GWH	SAV GWH	1 = 1 ГВтч	ГВтч	1 – 8388607	47	
01.48	SAVED AMOUNT	SAV AM	1 = 100 у,е,	местн.; евро; долл. США	0 – 999 999	48	
01.49	SAVED AMOUNT M	SAV AM M	1 = 1 млн у,е,	местн.; евро; долл. США	1 – 8388607	49	
01.50	SAVED CO2	SAV CO2	1 = 100 кг	кг	0 – 999 999	50	
01.51	SAVED CO2 КТОН	SAV CO2К	1 = 1 кт	килотонн	1 – 8388607	-	
02	ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ						
02.01	ЗАД СКОРОСТЬ 2	ЗАД СК 2	0 = 0 % 20000 =	об/мин		51	
02.02	ЗАД СКОРОСТЬ 3	ЗАД СК 3	100 % от абс, макс, скорости двигателя	об/мин		52	
02.09	ЗАД МОМЕНТ 2	ЗАД МОМ2	0 = 0 % 10000 =	%		59	
02.10	ЗАД МОМЕНТ 3	ЗАД МОМ3	100 % от ном,	%		60	
02.13	ЗАД ИСП МОМ	З И МОМ	момента двигателя	%		63	
02.14	З ПОТОКА	З ПОТОКА	0 = 0 % 10000 = 100 %	%		64	
02.17	РАССЧ СКОРОСТЬ	РСЧ СКОР	0 = 0 %	об/мин		67	
02.18	ИЗМЕР СКОР	ИЗМ СКОР	20000 = 1100 % от абс, макс, скорости двигателя	об/мин		68	
02.19	УСКОР.ДВИГ.	УСК.ДВИГ	1 = 1 об/мин	об/мин/с		69	
02.20	ТОК ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ	ТОК ПОЛЗ	10 = 1%	%		70	
03	ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ		2)				
03.01	ОСН УПР СЛВ	ОС УП СЛ			65535 (десятичное)	76	
03.02	ОСН СЛВ СОСТ	ОС СЛ С			65535 (десятичное)	77	
03.03	ПОЛ СЛВ СОСТ	П СЛ С			65535 (десятичное)	78	
03.04	ОГРАНИЧ СЛОВО 1	ОГР СЛВ1			65535 (десятичное)	79	
03.05	СЛОВО ОШИБКИ 1	СЛ ОШБ1			65535 (десятичное)	80	
03.06	СЛОВО ОШИБКИ 2	СЛ ОШБ2			65535 (десятичное)	81	
03.07	СИСТЕМНАЯ ОШИБКА	СИСТ ОШБ			65535 (десятичное)	82	
03.08	СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 1	СЛ ПРЕД1			65535 (десятичное)	83	
03.09	СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 2	СЛ ПРЕД2			65535 (десятичное)	84	

Назв./ знач.	Название	Сокращение	FbEq	Ед. изм.	Диапазон значений	PВ	
03.11	ОТСЛ ГЛ УП СЛ	ОТСЛ ГУС			65535 (десятичное)	86	
03.13	ПОЛ СЛВ СТ 3	П СЛ С3			65535 (десятичное)	88	
03.14	ПОЛ СЛВ СТ 4	П СЛ С4			65535 (десятичное)	89	
03.15	СЛОВО ОШИБКИ 4	СЛ ОШБ4			65535 (десятичное)	90	
03.16	СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 4	СЛ ПРЕД4			65535 (десятичное)	91	
03.17	СЛОВО ОШИБКИ 5	СЛ ОШБ5			65535 (десятичное)	92	
03.18	СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 5	СЛ ПРЕД5			65535 (десятичное)	93	
03.19	СБОИ ИНИЦИАЛ.INT	ИНИЦ.INT			65535 (десятичное)	94	
03.20	ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА	ПОСЛ ОШБ			65535 (десятичное)	95	
03.21	2.ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА	ОШБ 2			65535 (десятичное)	96	
03.22	3.ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА	ОШБ 3			65535 (десятичное)	97	
03.23	4.ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА	ОШБ 4			65535 (десятичное)	98	
03.24	5.ПОСЛЕДНЯЯ ОШИБКА	ОШБ 5			65535 (десятичное)	99	
03.25	ПОСЛ ПРЕДУПРЕЖ	ПОСЛ ПР			65535 (десятичное)	100	
03.26	2.ПОСЛ ПРЕДУПРЕЖ	ПРЕДУПР2			65535 (десятичное)		
03.27	3.ПОСЛ ПРЕДУПРЕЖ	ПРЕДУПР3			65535 (десятичное)		
03.28	4.ПОСЛ ПРЕДУПРЕЖ	ПРЕДУПР4			65535 (десятичное)		
03.29	5.ПОСЛ ПРЕДУПРЕЖ	ПРЕДУПР5			65535 (десятичное)		
03.30	СЛ.ОГР.ТОКА	СЛ.О.ТОК			65535 (десятичное)	-	
03.31	СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 6	СЛ ПРЕД6			65535 (десятичное)	-	
03.32	СОСТОЯНИЕ ВНЕШНИХ ВХ/ВЫХ	Е Ю СТ	-	-	0 – 65535 (десятичное)	-	
03.33	СЛОВО ОШИБКИ 6	СЛ ОШ 6			0 – 65535 (десятичное)		
04	ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ						
04.01	ИНФ О ВНУТР.ОТКАЗЕ	ИНФ.В.О.			65535 (десятичное)		
04.02	ИСТ.ОТКАЗА	ИСТ.ОТК.			65535 (десятичное)		
09	ТЕКУЩИЕ СИГНАЛЫ						
09.01	АВХ1 МАСШТАБ	АВХ1 МШБ	20000 = 10 В		0 – 20000	-	
09.02	АВХ2 МАСШТАБ	АВХ2 МШБ	20000 = 20 мА		0 – 20000	-	
09.03	АВХ3 МАСШТАБ	АВХ3 МШБ	20000 = 20 мА		0 – 20000	-	
09.04	АВХ5 МАСШТАБ	АВХ5 МШБ	20000 = 20 мА		0 – 20000	-	
09.05	АВХ6 МАСШТАБ	АВХ6 МШБ	20000 = 20 мА		0 – 20000	-	
09.06	УСТ ГЛ УПР СЛ	УСТ ГЛ УПР СЛ	65535 (десятичное)		65535 (десятичное)	-	

Назв./ знач.	Название	Сокращение	FbEq	Ед. изм.	Диапазон значений	PВ	
09.07	ВЕДУЩ ЗАДАНИЕ 1	ВЕДУЩ 31	-32768 – 32767		-32768 – 32767	-	
09.08	ВЕДУЩ ЗАДАНИЕ 2	ВЕДУЩ 32	-32768 – 32767		-32768 – 32767	-	
09.09	УСТ ПОЛ ПЕР 1	AUX DSV1	-32768 – 32767		-32768 – 32767	-	
09.10	УСТ ПОЛ ПЕР 2	AUX DSV2	-32768 – 32767		-32768 – 32767	-	
09.11	УСТ ПОЛ ПЕР 3	AUX DSV3	-32768 – 32767		-32768 – 32767	-	
09.12	ТЕКУЩ СИГН LCU 1	T C LCU1	1 = 1		-	-	
09.13	ТЕКУЩ СИГН LCU 2	T C LCU2	1 = 1		-	-	

1) В процентах от максимальной скорости/номинального крутящего момента/максимального сигнала задания процесса (в зависимости от выбранного макроса ACS800).

2) Подробное описание этих слов данных приведено в главе [Управление по шине fieldbus](#). Описание текущего сигнала 3.11 приведено в Руководстве по прикладному программированию системы “ведущий/ведомый” (код английской версии [3AFY64590430]).

Параметры

Назв./знач.	Название/значения	ЗАВОД УСТ-КИ	РУЧНОЕ/АВТ	ПИД-РЕГУЛИР	РЕГ МОМЕНТА	ПОСЛЕД УПРАВ	PВ	W
10	ПУСК/СТОП/НАПРАВ							
10.01	ВНЕШ1 ПУСК/СТОП/Н	ЦВХ1,2 (США: ЦВХ1Р,2Р,3)	ЦВХ 1,2	ЦВХ 1	ЦВХ 1,2	ЦВХ 1,2	101	W
10.02	ВНЕШ2 ПУСК/СТОП/Н	НЕ ВЫБРАН	ЦВХ 6,5	ЦВХ 6	ЦВХ 1,2	НЕ ВЫБРАН	102	W
10.03	НАПРАВЛЕНИЕ	ВПЕРЕД	ВПЕРЕД, НАЗАД	ВПЕРЕД	ВПЕРЕД, НАЗАД	ВПЕРЕД, НАЗАД	103	W
10.04	ИС 1 КН ПАР	0	0	0	0		104	W
10.05	ИС 2 КН ПАР	0	0	0	0	0	105	W
10.06	ДИС ОПР СКОР	НЕ ВЫБРАН	НЕ ВЫБРАН	НЕ ВЫБРАН	НЕ ВЫБРАН	НЕ ВЫБРАН	106	W
10.07	КОНТР СЕТИ	0	0	0	0	0	107	
10.08	ИСТ СЕТИ	0	0	0	0	0	108	
10.09	SLS ACTIVE	NO	NO	NO	NO	NO	109	
11	ИСТОЧНИК ЗАДАНИЯ							
11.01	ТИП ЗАД КЛАВИАТУР	ЗАД1(ОБ/МИН)	ЗАД1(ОБ/МИН)	ЗАД1(ОБ/МИН)	ЗАД1(ОБ/МИН)	ЗАД1(ОБ/МИН)	126	
11.02	ВЫБОР ВНЕШ1/2	ВНЕШНИЙ 1	ЦВХ 3	ЦВХ 3	ЦВХ 3	ВНЕШНИЙ 1	127	W
11.03	ИСТОЧН ВНЕШ ЗАД 1	АВХ 1	АВХ 1	АВХ 1	АВХ 1	АВХ 1	128	W
11.04	ВНЕШ ЗАД 1 MIN	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	129	
11.05	ВНЕШ ЗАДАНИЕ1 МАХ	1500 об/мин	1500 об/мин	1500 об/мин	1500 об/мин	1500 об/мин	130	
11.06	ИСТОЧН ВНЕШ ЗАД 2	КЛАВИАТУРА	АВХ 2	АВХ 1	АВХ 2	АВХ 1	131	W
11.07	ВНЕШ ЗАД 2 MIN	0 %	0 %	0 %	0 %	0 %	132	
11.08	ВНЕШ ЗАДАНИЕ2 МАХ	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	133	
11.09	ВН 1/2 ИС КНСТ	0	0	0	0	0	134	
11.10	ВН 1 ИС КНСТ	0	0	0	0	0	135	
11.11	ВН 2 ИС КНСТ	0	0	0	0	0	136	
12	ФИКСИР СКОРОСТИ							
12.01	ВЫБОР ФИКС СКОР	ЦВХ 5,6	ЦВХ4 (СКОР4)	ЦВХ4 (СКОР4)	ЦВХ4 (СКОР4)	ЦВХ 4,5,6	151	W
12.02	ФИКСИР СКОРОСТЬ 1	300 об/мин	300 об/мин	300 об/мин	300 об/мин	300 об/мин	152	
12.03	ФИКСИР СКОРОСТЬ 2	600 об/мин	600 об/мин	600 об/мин	600 об/мин	600 об/мин	153	
12.04	ФИКСИР СКОРОСТЬ 3	900 об/мин	900 об/мин	900 об/мин	900 об/мин	900 об/мин	154	
12.05	ФИКСИР СКОРОСТЬ 4	300 об/мин	300 об/мин	300 об/мин	300 об/мин	1200 об/мин	155	
12.06	ФИКСИР СКОРОСТЬ 5	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	1500 об/мин	156	
12.07	ФИКСИР СКОРОСТЬ 6	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	2400 об/мин	157	
12.08	ФИКСИР СКОРОСТЬ 7	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	3000 об/мин	158	
12.09	ФИКСИР СКОРОСТЬ 8	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	159	
12.10	ФИКСИР СКОРОСТЬ 9	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	160	
12.11	ФИКСИР СКОРОСТЬ 10	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	161	
12.12	ФИКСИР СКОРОСТЬ 11	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	162	
12.13	ФИКСИР СКОРОСТЬ 12	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	163	
12.14	ФИКСИР СКОРОСТЬ 13	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	164	
12.15	ФИКСИР СКОРОСТЬ 14	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	165	
12.16	ФИКСИР СКОРОСТЬ 15	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	0 об/мин	166	
13	АНАЛОГОВЫЕ ВХОДЫ							
13.01	MIN АВХ 1	0 В	0 В	0 В	0 В	0 В	176	
13.02	МАХ АВХ 1	10 В	10 В	10 В	10 В	10 В	177	
13.03	МАСШТАБ АВХ 1	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	178	
13.04	ФИЛЬТР АВХ 1	0,10 с	0,10 с	0,10 с	0,10 с	0,10 с	179	
13.05	ИНВЕРТ АВХ 1	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	180	
13.06	MIN АВХ 2	0 мА	0 мА	0 мА	0 мА	0 мА	181	
13.07	МАХ АВХ 2	20 мА	20 мА	20 мА	20 мА	20 мА	182	
13.08	МАСШТАБ АВХ 2	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	183	
13.09	ФИЛЬТР АВХ 2	0,10 с	0,10 с	0,10 с	0,10 с	0,10 с	184	
13.10	ИНВЕРТ АВХ 2	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	185	
13.11	MIN АВХ 3	0 мА	0 мА	0 мА	0 мА	0 мА	186	

Назв./ знач.	Название/значения	ЗАВОД УСТ-КИ	РУЧНОЕ/АВТ	ПИД- РЕГУЛИР	РЕГ МОМЕНТА	ПОСЛЕД УПРАВ	PВ	W
13.12	МАХ АВХ 3	20 мА	187					
13.13	МАСШТАБ АВХ 3	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	188	
13.14	ФИЛЬТР АВХ 3	0,10 с	189					
13.15	ИНВЕРТ АВХ 3	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	190	
13.16	MIN АВХ 5	0 мА	191					
13.17	МАХ АВХ 5	20 мА	192					
13.18	МАСШТАБ АВХ 5	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	193	
13.19	ФИЛЬТР АВХ 5	0,10 с	194					
13.20	ИНВЕРТ АВХ5	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	195	
13.21	MIN АВХ 6	0 мА	196					
13.22	МАХ АВХ 6	20 мА	197					
13.23	МАСШТАБ АВХ 6	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	198	
13.24	ФИЛЬТР АВХ 6	0,10 с	199					
13.25	ИНВЕРТ АВХ 6	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	200	
14	РЕЛЕЙНЫЕ ВЫХОДЫ							
14.01	РЕЛЕЙНЫЙ ВЫХ 1	ГОТОВ	ГОТОВ	ГОТОВ	ГОТОВ	ГОТОВ	201	W
14.02	РЕЛЕЙНЫЙ ВЫХ 2	РАБОТАЕТ	РАБОТАЕТ	РАБОТАЕТ	РАБОТАЕТ	РАБОТАЕТ	202	W
14.03	РЕЛЕЙНЫЙ ВЫХ 3	АВАРИЯ (-1)	203	W				
14.04	ЗАДЕРЖКА ВКЛ R01	0,0 с	204	W				
14.05	ЗАДЕРЖКА ВЫКЛ R01	0,0 с	205	W				
14.06	ЗАДЕРЖКА ВКЛ R02	0,0 с	206	W				
14.07	ЗАДЕРЖКА ВЫКЛ R02	0,0 с	207	W				
14.08	ЗАДЕРЖКА ВКЛ R03	0,0 с	208	W				
14.09	ЗАДЕРЖКА ВЫКЛ R03	0,0 с	209	W				
14.10	ЦВХВЫХ МОД1 РВЫХ1	ГОТОВ	ГОТОВ	ГОТОВ	ГОТОВ	ГОТОВ	210	W
14.11	ЦВХВЫХ МОД1 РВЫХ2	РАБОТАЕТ	РАБОТАЕТ	РАБОТАЕТ	РАБОТАЕТ	РАБОТАЕТ	211	W
14.12	ЦВХВЫХ МОД2 РВЫХ1	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	212	W
14.13	ЦВХВЫХ МОД2 РВЫХ2	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	213	W
14.14	ЦВХВЫХ МОД3 РВЫХ1	ВЫБОР ЗАД 2	214	W				
14.15	ЦВХВЫХ МОД3 РВЫХ2	НА РЕЖИМЕ	215	W				
14.16	ИСТ КОНСТ ПАР 1	0	0	0	0	0	216	W
14.17	ИСТ КОНСТ ПАР 2	0	0	0	0	0	217	W
14.18	ИСТ КОНСТ ПАР 3	0	0	0	0	0	218	W
14.19	ИСТ КОНСТ ПАР 4	0	0	0	0	0	219	W
14.20	ИСТ КОНСТ ПАР 5	0	0	0	0	0	220	W
14.21	ИСТ КОНСТ ПАР 6	0	0	0	0	0	221	W
14.22	ИСТ КОНСТ ПАР 7	0	0	0	0	0	222	W
14.23	ИСТ КОНСТ ПАР 4	0	0	0	0	0	223	W
14.24	ИСТ КОНСТ ПАР 9	0	0	0	0	0	224	W
15	АНАЛОГ ВЫХОДЫ							
15.01	АНАЛОГ ВЫХ 1	СКОРОСТЬ	СКОРОСТЬ	СКОРОСТЬ	СКОРОСТЬ	СКОРОСТЬ	226	W
15.02	ИНВЕРТ АВЫХ 1	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	227	
15.03	MIN АВЫХ 1	0 мА	228					
15.04	ФИЛЬТР АВЫХ 1	0,10 с	229					
15.05	МАСШТАБ АВЫХ 1	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	230	
15.06	АНАЛОГ ВЫХ 2	ТОК	ТОК	ТОК	ТОК	ТОК	231	W
15.07	ИНВЕРТ АВЫХ 2	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	232	
15.08	MIN АВЫХ 2	0 мА	233					
15.09	ФИЛЬТР АВЫХ 2	2,00 с	234					
15.10	МАСШТАБ АВЫХ 2	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	235	
15.11	ИСТ КОНСТ ПАР А01	0	0	0	0	0	236	
15.12	ИСТ КОНСТ ПАР А02	0	0	0	0	0	237	
16	СИС УПР ВХОДЫ							
16.01	РАЗРЕШЕНИЕ ПУСКА	ДА	ДА	ЦВХ 5	ЦВХ 6	ДА	251	W
16.02	БЛОКИР ПАРАМ	ОТКР	ОТКР	ОТКР	ОТКР	ОТКР	252	
16.03	ПАРОЛЬ	0	0	0	0	0	253	

Назв./ знач.	Название/значения	ЗАВОД УСТ-КИ	РУЧНОЕ/АВТ	ПИД- РЕГУЛИР	РЕГ МОМЕНТА	ПОСЛЕД УПРАВ	PВ	W
16.04	ВЫБ СБРОСА ЗАЩИТ	НЕ ВЫБРАН	254	W				
16.05	ИЗМ ВХВЫХ МКРСА П	НЕ ВЫБРАН	255	W				
16.06	БЛОКИР МЕСТН	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	256	
16.07	СОХР ПАР	ЗАВЕРШЕН	ЗАВЕРШЕН	ЗАВЕРШЕН	ЗАВЕРШЕН	ЗАВЕРШЕН	257	
16.08	ИСТ КНСТ ЗАП	0	0	0	0	0	258	
16.09	ПИТАНИЕ ПЛАТЫ УПР	ВНУТР 24В	259					
16.10	ПРОГ ЗАПУСКА	ВКЛ	ВКЛ	ВКЛ	ВКЛ	ВКЛ	260	
16.11	ИСТ.СИГНАЛА СБРОС	0	0	0	0	0	261	
16.12	RESET COUNTER	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	262	
20	ПРЕДЕЛЫ							
20.01	MIN СКОРОСТЬ	(вычисляется)	(вычисляется)	(вычисляется)	(вычисляется)	(вычисляется)	351	
20.02	MAX СКОРОСТЬ	(вычисляется)	(вычисляется)	(вычисляется)	(вычисляется)	(вычисляется)	352	
20.03	MAX ТОК	зависит от типа	353					
20.04	MAX МОМЕНТ	300 %	300 %	300 %	300 %	300 %	354	
20.05	РЕГУЛЯТОР U MAX	ВКЛ	ВКЛ	ВКЛ	ВКЛ	ВКЛ	355	
20.06	РЕГУЛЯТОР U MIN	ВКЛ	ВКЛ	ВКЛ	ВКЛ	ВКЛ	356	
20.07	MIN ЧАСТОТА	- 50 Гц	357					
20.08	MAX ЧАСТОТА	50 Гц	358					
20.11	ОГР МОЩ МОТОРА	300 %	300 %	300 %	300 %	300 %	361	
20.12	MAX МОЩ НА МОТОР	-300 %	-300 %	-300 %	-300 %	-300 %	362	
20.13	ВЫБ MIN МОМЕНТА	ОТР MAX МОМ	363					
20.14	ВЫБ MAX МОМЕНТА	MAX ПРЕДЕЛ1	MAX ПРЕДЕЛ1	MAX ПРЕДЕЛ1	MAX ПРЕДЕЛ1	MAX ПРЕДЕЛ1	364	
20.15	MIN ОГР МОМ 1	0,0 %	0,0 %	0,0 %	0,0 %	0,0 %	365	
20.16	MIN ОГР МОМ 2	0,0 %	0,0 %	0,0 %	0,0 %	0,0 %	366	
20.17	MAX ОГР МОМ 2	300,0 %	300,0 %	300,0 %	300,0 %	300,0 %	367	
20.18	MIN ЗАД МОМ 2	0	0	0	0	0	368	
20.19	MAX ЗАД МОМ 2	0	0	0	0	0	369	
20.20	MIN МАСШ А В	0 %	0 %	0 %	0 %	0 %	370	
20.21	MAX МАСШ А В	300 %	300 %	300 %	300 %	300 %	371	
20.22	SLS SPEED LIMIT	0 об/мин	372	W				
21	ПУСК/СТОП							
21.01	УСЛОВИЯ ПУСКА	АВТО ПОДХВАТ	АВТО ПОДХВАТ	АВТО ПОДХВАТ	АВТО ПОДХВАТ	АВТО ПОДХВАТ	376	W
21.02	ВРЕМЯ ПОДМАГНИЧ	500.0 мс	377	W				
21.03	УСЛОВИЯ ОСТАНОВКИ	ВЫБЕГ	ВЫБЕГ	ВЫБЕГ	ВЫБЕГ	КОНТР ЗАМЕДЛ	378	
21.04	ДИН ТОРМОЖЕНИЕ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	379	
21.05	СКОРОСТЬ ДИН ТОРМ	5 об/мин	380	W				
21.06	ТОК ДИН ТОРМ	30 %	30 %	30 %	30 %	30 %	381	W
21.07	ФУНКЦ ЗАПУСКА	СВБД ВЫБЕГ	382					
21.08	ЗАПУСК С ХОДА	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	383	
21.09	СТАРТ ФУНК БЛОКИР	ВЫКЛ 2 ОСТ	384					
21.10	ЗАДЕРЖ НУЛ СКОР	0.5 с	385					
22	УСКОР/ЗАМЕДЛ							
22.01	ВРЕМЯ УСК/ЗАМ 1/2	ЦВХ 4	ВР УСК/ЗАМ 1	ВР УСК/ЗАМ 1	ЦВХ 5	ЦВХ 3	401	W
22.02	ВРЕМЯ УСКОРЕНИЯ 1	20 с	402					
22.03	ВРЕМЯ ЗАМЕДЛЕН 1	20 с	403					
22.04	ВРЕМЯ УСКОРЕНИЯ 2	60,00 с	404					
22.05	ВРЕМЯ ЗАМЕДЛЕН 2	60,00 с	405					
22.06	ГРАФИК УСКОР/ЗАМ	0,00 с	406					
22.07	ВРЕМЯ АВ ОСТАН	3,00 с	407					
22.08	ИСТ КОСТ УСК	0	0	0	0	0	408	
22.09	ИСТ КОСТ ЗАМ	0	0	0	0	0	409	
22.10	SLS ACCELER TIME	20 с	410	W				

Назв./ знач.	Название/значения	ЗАВОД УСТ-КИ	РУЧНОЕ/АВТ	ПИД- РЕГУЛИР	РЕГ МОМЕНТА	ПОСЛЕД УПРАВ	PВ	W
22.11	SLS DECELER TIME	20 с	411	W				
23	УПРАВЛ СКОРОСТЬЮ							
23.01	КФ УСИЛЕНИЯ	10	10	10	10	10	426	
23.02	ВРЕМЯ ИНТЕГР	2,50 с	427					
23.03	ВРЕМЯ ДИФФЕР	0,0 мс	428					
23.04	T ДИФ ВНЕШ КОНТУР	0,00 с	0,00 с	0,00 с	0,00 с	0,12 с	429	
23.05	КФ КОМП СКОЛЬЖЕН	100,0 %	100,0 %	100,0 %	100,0 %	100,0 %	430	
23.06	АВТОНАСТРОЙКА	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	431	
23.07	ВРЕМЯ ФИЛЬТР.СКОР	8 мс	432					
24	КОНТРОЛЬ МОМЕНТА							
24.01	ВР ВОЗР МОМЕНТА				0.00 с		451	
24.02	ВР СНИЖЕН МОМЕНТА				0.00 с		452	
25	КРИТИЧ СКОРОСТИ							
25.01	ВЫБОР КРИТИЧ СКОР	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	476	
25.02	КРИТ СКОР 1 НИЖН	0 об/мин	477					
25.03	КРИТ СКОР 1 ВЕРХ	0 об/мин	478					
25.04	КРИТ СКОР 2 НИЖН	0 об/мин	479					
25.05	КРИТ СКОР 2 ВЕРХ	0 об/мин	480					
25.06	КРИТ СКОР 3 НИЖН	0 об/мин	481					
25.07	КРИТ СКОР 3 ВЕРХ	0 об/мин	482					
26	УПР ПОЛЕМ АД							
26.01	ОПТИМ ПОЛЯ АД	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	501	W
26.02	ТОРМОЖ ФОРС ПОЛЯ	ДА	ДА	ДА	ДА	ДА	502	W
26.03	IR-КОМПЕНСАЦИЯ	0 %	0 %	0 %	0 %	0 %	503	W
26.04	IR STEP-UP FREQ	0	0	0	0	0	504	W
26.05	HEX ОСЛ ПОЛЯ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	505	W
26.06	ИСТ УСТ ПОТ	С.10000	С.10000	С.10000	С.10000	С.10000	506	W
26.07	ТЕК. ЗАД. АВТОПОДХВ.[%]	60 %	60 %	60 %	60 %	60 %	507	W
26.08	ЗАДЕРЖ. НАЧ. АВТОПОДХВ.	25	25	25	25	25	508	W
26.09	МЕТОД FS	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	509	W
27	ТОРМ ПРЕРЫВАТЕЛЬ							
27.01	УПР ТОРМ ПРЕРЫВ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	526	W
27.02	ПЕРЕГР ТОРМ ПРЕР	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	527	
27.03	СОПРОТ ТОРМ ПРЕР						528	
27.04	ПОСТ ВР Т ПРЕР	0 с	0 с	0 с	0 с	0 с	529	
27.05	МАХ МОЩН ТОРМ	0 кВт	530					
27.06	РЕЖИМ ПРЕРЫВ	ОБЩ.ШИНА ПТ	ОБЩ.ШИНА ПТ	ОБЩ.ШИНА ПТ	ОБЩ.ШИНА ПТ	ОБЩ.ШИНА ПТ	531	
30	ФУНКЦ ПРИ АВАРИИ							
30.01	АВХ СИГНАЛ < MIN	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	601	
30.02	НЕТ ПАНЕЛИ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	602	
30.03	ВНЕШНЯЯ АВАРИЯ	НЕ ВЫБРАН	603					
30.04	ТЕПЛ ЗАЩИТА АД	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	604	
30.05	ТЕМ-РА ЗАЩ АД	ДТС/ПОЛЬ- ЗОВАТЕЛЬ	ДТС/ПОЛЬ- ЗОВАТЕЛЬ	ДТС/ПОЛЬ- ЗОВАТЕЛЬ	ДТС/ПОЛЬ- ЗОВАТЕЛЬ	ДТС/ПОЛЬ- ЗОВАТЕЛЬ	605	
30.06	ПОСТ ВРЕМ НАГРЕВ	(вычисляется)	(вычисляется)	(вычисляется)	(вычисляется)	(вычисляется)	606	
30.07	ПРЕДЕЛ НАГР АД	100,0 %	100,0 %	100,0 %	100,0 %	100,0 %	607	
30.08	ТОК НУЛ СКОРОСТИ	74,0 %	74,0 %	74,0 %	74,0 %	74,0 %	608	
30.09	ТОЧКА ИЗГИБА	45,0 Гц	609					
30.10	ОПРОКИДЫВАНИЕ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	610	
30.11	ЧАСТОТА ПРИ ОПРОК	20,0 Гц	611					
30.12	ВРЕМЯ ОПРОКИД	20,00 с	612					
30.13	ФУНКЦ НЕДОГРУЗКИ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	613	
30.14	ВРЕМЯ НЕДОГРУЗКИ	600,0 с	614					
30.15	КРИВАЯ НЕДОГРУЗКИ	1	1	1	1	1	615	

Дополнительная информация: текущие сигналы и параметры

Назв./ знач.	Название/значения	ЗАВОД УСТ-КИ	РУЧНОЕ/АВТ	ПИД- РЕГУЛИР	РЕГ МОМЕНТА	ПОСЛЕД УПРАВ	РВ	W
30.16	ПОТЕРЯ ФАЗЫ АД	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	616	
30.17	ЗАМЫКАН НА ЗЕМЛЮ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	617	
30.18	АВАР ШИНЫ СВЯЗИ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	618	
30.19	ГЛ ЗАД УПРАВ	3,00 с	619					
30.20	ШИН ОШ РВЫХ/АВЫХ	ОБНУЛЕНИЕ	ОБНУЛЕНИЕ	ОБНУЛЕНИЕ	ОБНУЛЕНИЕ	ОБНУЛЕНИЕ	620	
30.21	ПЛ ЗАД УПРАВ	3,0 с	621					
30.22	ФУНК КОНФ ВХ/ВЫХ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	622	
30.23	ИНДИК.ПРЕДЕЛОВ	0	0	0	0	0	623	
31	АВТ ПОВТОР ВКЛЮЧ							
31.01	КОЛ-ВО АПС	0	0	0	0	0	626	
31.02	ПЕРИОД АПС	30,0 с	627					
31.03	ЗАДЕРЖКА ДО АПС	0,0 с	628					
31.04	ПОВЫШ ТОК	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	629	
31.05	ПОВЫШ U	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	630	
31.06	ПОНИЖ U	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	631	
31.07	АВХ СИГНАЛ < MIN	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	632	
31.08	ПРЕОБР.	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	633	
32	КОНТРОЛЬ ПАРАМ							
32.01	КОНТРОЛЬ СКОР 1	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	651	
32.02	ПРЕДЕЛ СКОР 1	0 об/мин	652					
32.03	КОНТРОЛЬ СКОР 2	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	653	
32.04	ПРЕДЕЛ СКОР 2	0 об/мин	654					
32.05	КОНТРОЛЬ ТОКА	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	655	
32.06	ПРЕДЕЛ ТОКА 1	0	0	0	0	0	656	
32.07	КОНТРОЛЬ МОМЕНТ 1	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	657	
32.08	ПРЕДЕЛ МОМЕНТ1	0 %	0 %	0 %	0 %	0 %	658	
32.09	КОНТРОЛЬ МОМЕНТ 2	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	659	
32.10	ПРЕДЕЛ МОМЕНТ2	0 %	0 %	0 %	0 %	0 %	660	
32.11	КТ ЗАДАНИЯ 1	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	661	
32.12	ПРЕДЕЛ ЗАДАНИЯ1	0 об/мин	662					
32.13	КТ ЗАДАНИЯ 2	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	663	
32.14	ПРЕДЕЛ ЗАДАНИЯ2	0 %	0 %	0 %	0 %	0 %	664	
32.15	КОНТРОЛЬ ТЕХ ПАР1	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	665	
32.16	ПРЕДЕЛ ТХ ПАР1	0 %	0 %	0 %	0 %	0 %	666	
32.17	КТ ТЕХ ПАР 2	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	667	
32.18	ПРЕДЕЛ ТХ ПАР 2	0 %	0 %	0 %	0 %	0 %	668	
33	ИНФОРМАЦИЯ							
33.01	ВЕРСИЯ DTC ПРОГР	(версия)	(версия)	(версия)	(версия)	(версия)	676	
33.02	ВЕРСИЯ ПРИКЛ ПРОГ	(версия)	(версия)	(версия)	(версия)	(версия)	677	
33.03	ДАТА ПРОВЕРКИ	(дата)	(дата)	(дата)	(дата)	(дата)	678	
33.04	ТИП ПЛАТЫ	(Тип платы управления)	679					
34	РЕГУЛИР ВЕЛИЧИНА							
34.01	МАСШТАБ	100	100	100	100	100	701	
34.02	РАЗМЕРНОСТЬ	%	%	%	%	%	702	
34.03	ВЫБОР ПЕРЕМ ПРОЦ	142	142	142	142	142	703	
34.04	ВР ФИЛЬТ СКОР АД	500 мс	704					
34.05	ВР ФИЛЬТ МОМ АД	100 мс	705					
34.06	СБРОС ВРЕМ РАБОТЫ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	706	
35	СБЩ О ТЕМ-РЕ АД							
35.01	Ф 1 СБ ТЕМ-РЫ АД	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	726	
35.02	НЕТ ОГР 1 ПРД ТЕМ-РЫ	110	110	110	110	110	727	
35.03	ОГР 1 ОШ ТЕМ-РЫ	130	130	130	130	130	728	
35.04	МОТ 2 ТЕМР AI2 SEL	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	729	
35.05	НЕТ ОГР 2 ПРД ТЕМ-РЫ	110	110	110	110	110	730	
35.06	ОГР 2 ОШ ТЕМ-РЫ	130	130	130	130	130	731	

Назв./ знач.	Название/значения	ЗАВОД УСТ-КИ	РУЧНОЕ/АВТ	ПИД- РЕГУЛИР	РЕГ МОМЕНТА	ПОСЛЕД УПРАВ	PВ	W
35.07	МД КОМП ТЕМ-РЫ	ДА	ДА	ДА	ДА	ДА	732	
35.08	МОТ МОД СОМР PTR	0	0	0	0	0	733	
40	ПИД-РЕГУЛЯТОР							
40.01	КФ УСИЛЕНИЯ	1	1	1	1	1	851	
40.02	Т ИНТЕГРИРОВАНИЯ	60,00 с	852					
40.03	Т ДИФФЕРЕНЦИРОВ	0,00 с	853					
40.04	Т ФИЛЬТРА ДИФ	1,00 с	854					
40.05	ИНВЕРТ ВЫХ ПИД	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	855	
40.06	ДЕЙСТВ ЗНАЧЕН ТП	ТП1	ТП1	ТП1	ТП1	ТП1	856	
40.07	ВЫБОР ВХОДА ТП 1	АВХ 2	857					
40.08	ВЫБОР ВХОДА ТП 2	АВХ 2	АВХ 2	АВХ 2	АВХ 2	АВХ 2	858	
40.09	ТП 1 МИН	0	0	0	0	0	859	
40.10	ТП 1 МАКС	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	860	
40.11	ТП 2 МИН	0 %	0 %	0 %	0 %	0 %	861	
40.12	ТП 2 МАКС	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	862	
40.13	ПИД ИНТЕГРАТОР	ВКЛ	ВКЛ	ВКЛ	ВКЛ	ВКЛ	863	
40.14	РЕЖ ОТСЛЖ	ОТКЛ	ОТКЛ		ОТКЛ	ОТКЛ	864	
40.15	ОТСЛ ПЕРЕМ	АВХ 1	АВХ 1		АВХ 1	АВХ 1	865	
40.16	ОТСЛ ЗНАЧ	0,0 %	0,0 %	0,0 %	0,0 %	0,0 %	866	
40.17	РГ ДАП ОТСЛ	100,0 %	100,0 %	100,0 %	100,0 %	100,0 %	867	
40.18	ВЫБ ОТСЛ ПР				ОТСЛ СКОРОС		868	
40.19	ВР ФИЛ ПЕРЕМ	0,04 с	869					
40.20	РЕЖИМ СНА	не доступен	не доступен	ОТКЛ	не доступен	не доступен	870	
40.21	УРОВНЬ ЗАСЫПАНИЯ	не доступен	не доступен	0,0 об/мин	не доступен	не доступен	871	
40.22	ЗАД ЗАСЫП	не доступен	не доступен	0,0 с	не доступен	не доступен	872	
40.23	УРОВ ПРОБУЖДЕНИЯ	не доступен	не доступен	0 %	не доступен	не доступен	873	
40.24	ЗАД ПРОБУЖ	не доступен	не доступен	0,0 с	не доступен	не доступен	874	
40.25	ИСТ 1 КН УПР	0	0	0	0	0	875	
40.26	MIN ПИД ВЫХ	-100,0 %	-100,0 %	-100,0 %	-100,0 %	-100,0 %	-	
40.27	МАХ ПИД ВЫХ	100,0 %	100,0 %	100,0 %	100,0 %	100,0 %	-	
40.28	ПАР ЗАД СМЕЩЕНИЯ	0	0	0	0	0	-	
42	КОНТРОЛЬ ТОРМ							
42.01	КОНТРОЛЬ ТОРМ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	-	
42.02	ИСТ СИГН ТОРМ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	ОТКЛ	-	
42.03	ОТК ЗАД ТОРМ	0,0 с	-					
42.04	ЗАК ЗАД ТОРМ	0,0 с	-					
42.05	СКР ЗАКР ТОРМ	10 об/мин	-					
42.06	ФУНК ОШ ТОРМ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	АВАРИЯ	-	
42.07	ВБ ИС УП МОМ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	-	
42.08	ИСТ УПР МОМ	0 %	0 %	0 %	0 %	0 %	-	
42.09	РАСШ ВР ПУСКА	0,0 с	-					
42.10	НИЗ ИСТ ТОРМ	0,0 с	-					
45	ENERGY OPT							
45.02	ENERGY TARIFF1	0 с/Е	-					
45.06	E TARIFF UNIT	EUR	EUR	EUR	EUR	EUR	-	
45.08	PUMP REF POWER	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	-	
45.09	ENERGY RESET	ЗАВЕРШЕН	ЗАВЕРШЕН	ЗАВЕРШЕН	ЗАВЕРШЕН	ЗАВЕРШЕН	-	
50	МОДУЛЬ ЭНКОДЕРА							
50.01	ИМП НА ПВРТ	2048	2048	2048	2048	2048	1001	
50.02	РЕЖИМ ВЫЧИСЛ СКОР	А --- В ---	1002					
50.03	ОШ ИМП ДАТЧ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	ПРЕДУПРЕЖ- ДЕНИЕ	1003	
50.04	ЗАД ИМ ДАТЧ	1000	1000	1000	1000	1000	1004	
50.05	МОД DDСS	КАНАЛ 1	1005					
50.06	В СК СГ ОБ СВ	ВНУТРЕННИИ	ВНУТРЕННИИ	ВНУТРЕННИИ	ВНУТРЕННИИ	ВНУТРЕННИИ	1006	
50.07	ПРОВ. КАБ. ЭНК.	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1007	

Дополнительная информация: текущие сигналы и параметры

Назв./знач.	Название/значения	ЗАВОД УСТ-КИ	РУЧНОЕ/АВТ	ПИД-РЕГУЛИР	РЕГ МОМЕНТА	ПОСЛЕД УПРАВ	РВ	W
51	ДН МОД ШИН						1026	
							...	
52	СТ MODBUS							
52.01	НОМЕР СТАНЦИИ	1	1	1	1	1	1051	
52.02	ОЦ СКОР ПРД	9600	9600	9600	9600	9600	1052	
52.03	ПАРИТЕТ	1 ПА 1 СТОП	1 ПА 1 СТОП	1 ПА 1 СТОП	1 ПА 1 СТОП	1 ПА 1 СТОП	1053	
60	ВЕДУЩИЙ/ВЕДОМЫЙ							
60.01	Р ПДКЛ ВДУЩ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1195	
60.02	ВЫБ УПР МОМ	не доступен	не доступен	не доступен	МОМЕНТ	не доступен	1196	
60.03	ФУН УПР ОКНА	не доступен	не доступен	не доступен	НЕТ	не доступен	1167	
60.04	Ш У О ВЫШ СК	не доступен	не доступен	не доступен	0	не доступен	1198	
60.05	Ш У О НИЖ СК	не доступен	не доступен	не доступен	0	не доступен	1199	
60.06	ГЛ СП ОЦЕНКИ	0	0	0	0	0	1200	
60.07	СИГ 2 ВЕДУЩ	202	202	202	202	202	1201	
60.08	СИГ 3 ВЕДУЩ	213	213	213	213	213	1202	
70	СИГН ОПТ КАН							
70.01	АДРЕС КАНАЛА 0	1	1	1	1	1	1375	
70.02	АДРЕС КАНАЛА 3	1	1	1	1	1	1376	
70.03	КАН 1 СК СВЗ	2 Мбит/с	2 Мбит/с	2 Мбит/с	2 Мбит/с	2 Мбит/с	1377	
70.04	КАН 0 ТОП СВ	КОЛЬЦО	КОЛЬЦО	КОЛЬЦО	КОЛЬЦО	КОЛЬЦО	1378	
70.05	ПОДКЛ.	КОЛЬЦО	КОЛЬЦО	КОЛЬЦО	КОЛЬЦО	КОЛЬЦО		
72	КРИВ. НАГР.ПОЛЬЗ.							
72.01	ФУНКЦ.ПЕРЕГР	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1411	
72.02	ТОК НАГРУЗКИ 1	500	500	500	500	500	1412	
72.03	ТОК НАГРУЗКИ 2	500	500	500	500	500	1413	
72.04	ТОК НАГРУЗКИ 3	500	500	500	500	500	1414	
72.05	ТОК НАГРУЗКИ 4	500	500	500	500	500	1415	
72.06	ТОК НАГРУЗКИ 5	500	500	500	500	500	1416	
72.07	ТОК НАГРУЗКИ 6	500	500	500	500	500	1417	
72.08	ТОК НАГРУЗКИ 7	500	500	500	500	500	1418	
72.09	ТОК НАГРУЗКИ 8	500	500	500	500	500	1419	
72.10	ЧАСТ НАГР 1	0	0	0	0	0	1420	
72.11	ЧАСТ НАГР 2	0	0	0	0	0	1421	
72.12	ЧАСТ НАГР 3	0	0	0	0	0	1422	
72.13	ЧАСТ НАГР 4	0	0	0	0	0	1423	
72.14	ЧАСТ НАГР 5	0	0	0	0	0	1424	
72.15	ЧАСТ НАГР 6	0	0	0	0	0	1425	
72.16	ЧАСТ НАГР 7	0	0	0	0	0	1426	
72.17	ЧАСТ НАГР 8	0	0	0	0	0	1427	
72.18	ПРЕД.ТОК НАГРУЗКИ	800	800	800	800	800	1428	
72.19	ВРЕМЯ НАГРЕВА	0,0	0,0	0,0	0,0	0,0		
72.20	ВРЕМЯ ОХЛАЖДЕНИЯ	0	0	0	0	0		
83	УПР АД ПРОГР							
83.01	ВБ РЖ АД ПР	РЕДАКЦИЯ	РЕДАКЦИЯ	РЕДАКЦИЯ	РЕДАКЦИЯ	РЕДАКЦИЯ	1609	W
83.02	КОМАНДЫ РЕДАКЦИИ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1610	
83.03	РЕДАКТ БЛОК	0	0	0	0	0	1611	
83.04	УСТ УР ВРЕМ	100 мс	100 мс	100 мс	100 мс	100 мс	1612	
83.05	КОД ЗАЩИТЫ	0	0	0	0	0	1613	
84	АДАП ПРОГР							
84.01	СТАТУС						1628	
84.02	ПАРАМЕТР ОШИБОК						1629	
84.05	БЛОК 1	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1630	
84.06	ВХОД 1	0	0	0	0	0	1631	
84.07	ВХОД 2	0	0	0	0	0	1632	
84.08	ВХОД 3	0	0	0	0	0	1633	
84.09	OUTPUT	0	0	0	0	0	1634	

Назв./ знач.	Название/значения	ЗАВОД УСТ-КИ	РУЧНОЕ/АВТ	ПИД- РЕГУЛИР	РЕГ МОМЕНТА	ПОСЛЕД УПРАВ	PВ	W	
...		
84.79	OUTPUT	0	0	0	0	0	1644		
85	КОНСТ ПОЛЬЗ						-		
85.01	КОНСТАНТА 1	0	0	0	0	0	1645		
85.02	КОНСТАНТА 2	0	0	0	0	0	1646		
85.03	КОНСТАНТА 3	0	0	0	0	0	1647		
85.04	КОНСТАНТА 4	0	0	0	0	0	1648		
85.05	КОНСТАНТА 5	0	0	0	0	0	1649		
85.06	КОНСТАНТА 6	0	0	0	0	0	1650		
85.07	КОНСТАНТА 7	0	0	0	0	0	1651		
85.08	КОНСТАНТА 8	0	0	0	0	0	1652		
85.09	КОНСТАНТА 9	0	0	0	0	0	1653		
85.10	КОНСТАНТА 10	0	0	0	0	0	1654		
85.11	СТРОКА 1	СООБЩЕНИЕ 1	СООБЩЕНИЕ 1	СООБЩЕНИЕ 1	СООБЩЕНИЕ 1	СООБЩЕНИЕ 1	1655		
85.12	СТРОКА 2	СООБЩЕНИЕ 2	СООБЩЕНИЕ 2	СООБЩЕНИЕ 2	СООБЩЕНИЕ 2	СООБЩЕНИЕ 2	1656		
85.13	СТРОКА 3	СООБЩЕНИЕ 3	СООБЩЕНИЕ 3	СООБЩЕНИЕ 3	СООБЩЕНИЕ 3	СООБЩЕНИЕ 3	1657		
85.14	СТРОКА 4	СООБЩЕНИЕ 4	СООБЩЕНИЕ 4	СООБЩЕНИЕ 4	СООБЩЕНИЕ 4	СООБЩЕНИЕ 4	1658		
85.15	СТРОКА 5	СООБЩЕНИЕ 5	СООБЩЕНИЕ 5	СООБЩЕНИЕ 5	СООБЩЕНИЕ 5	СООБЩЕНИЕ 5	1659		
90	РЕЗ АДР ДАН								
90.01	ВЫБОР АДР ЗАДАЧ 3	0	0	0	0	0	1735		
90.02	ВЫБОР АДР ЗАДАЧ 4	0	0	0	0	0	1736		
90.03	ВЫБОР АДР ЗАДАЧ 5	0	0	0	0	0	1737		
90.04	З ОС ДН ИС УП	1	1	1	1	1	1738		
90.05	З ПО ДН ИС УП	3	3	3	3	3	1739		
92	О НАБ ДН ВЕД								
92.01	ОСН СЛВ СОСТ ДН	302	302	302	302	302	1771		
92.02	ОС НБ 1 ДА СТ	102	102	102	102	102	1772		
92.03	ОС НБ 2 ДА СТ	105	105	105	105	105	1773		
92.04	ПЛ 3 НБ ДН СТ	305	305	305	305	305	1774		
92.05	ПЛ 4 НБ ДН СТ	308	308	308	308	308	1775		
92.06	ПЛ 5 НБ ДН СТ	306	306	306	306	306	1776		
92.07	БИТ14 ОСН СЛ СОСТ	3.014.09	3.014.09	3.014.09	3.014.09	3.014.09	1777		
92.08	БИТ13 ОСН СЛ СОСТ	0	0	0	0	0	1778		
92.09	БИТ14 ОСН СЛ СОСТ	0	0	0	0	0	1779		
95	АППАРАТНАЯ ЧАСТЬ								
95.01	РЕЖ.ВЕНТ.ОХЛЖД	CONTROLLED						1825	
95.02	СОСТ.ВЫКЛ-ПРЕДОХР	В зависимости от типа инвертора						1826	
95.03	КОНФИГ.ИНВЕРТОРОВ	0	0	0	0	0	1827		
95.04	ВЫБОР EX/SIN	1	1	1	1	1	1828		
95.05	ВКЛ.МИН.ЧАСТЬ.КОММ.	0	0	0	0	0	1829		
95.06	ЗАД РЕДАКТ МОЩН	0	0	0	0	0	1830		
95.07	ЗАД.ПОСТ ТОКА LCU	0	0	0	0	0	1831		
95.08	ВЫБОР ПАР1 LCU	106	106	106	106	106	1832		
95.09	ВЫБОР ПАР2 LCU	110	110	110	110	110	1833		
95.10	TEMP INV AMBIENT	40°C	40°C	40°C	40°C	40°C	1834		
95.11	SUPPLY CTRL MODE	зависит от типа	зависит от типа	зависит от типа	зависит от типа	зависит от типа	1835		
95.12	LCU RUN PTR	C.00000	C.00000	C.00000	C.00000	C.00000	1836		
96	ВН АВЫХ								
96.01	ВН АВЫХ 1	СКОРОСТЬ	СКОРОСТЬ	СКОРОСТЬ	СКОРОСТЬ	СКОРОСТЬ	1843		
96.02	ИНВЕРТ ВН АВЫХ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1844		
96.03	MIN ВН АВЫХ 1	0 МА	0 МА	0 МА	0 МА	0 МА	1845		
96.04	Ф ВН А ВЫХ 1	0,01 с	0,01 с	0,01 с	0,01 с	0,01 с	1846		
96.05	МСШБ ВН А ВЫХ 1	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	1847		
96.06	ВН АВЫХ 2	ТОК	ТОК	ТОК	ТОК	ТОК	1848		
96.07	ИВЕРТ ВН АВЫХ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1849		
96.08	MIN В АВЫХ 1	0 МА	0 МА	0 МА	0 МА	0 МА	1850		

Дополнительная информация: текущие сигналы и параметры

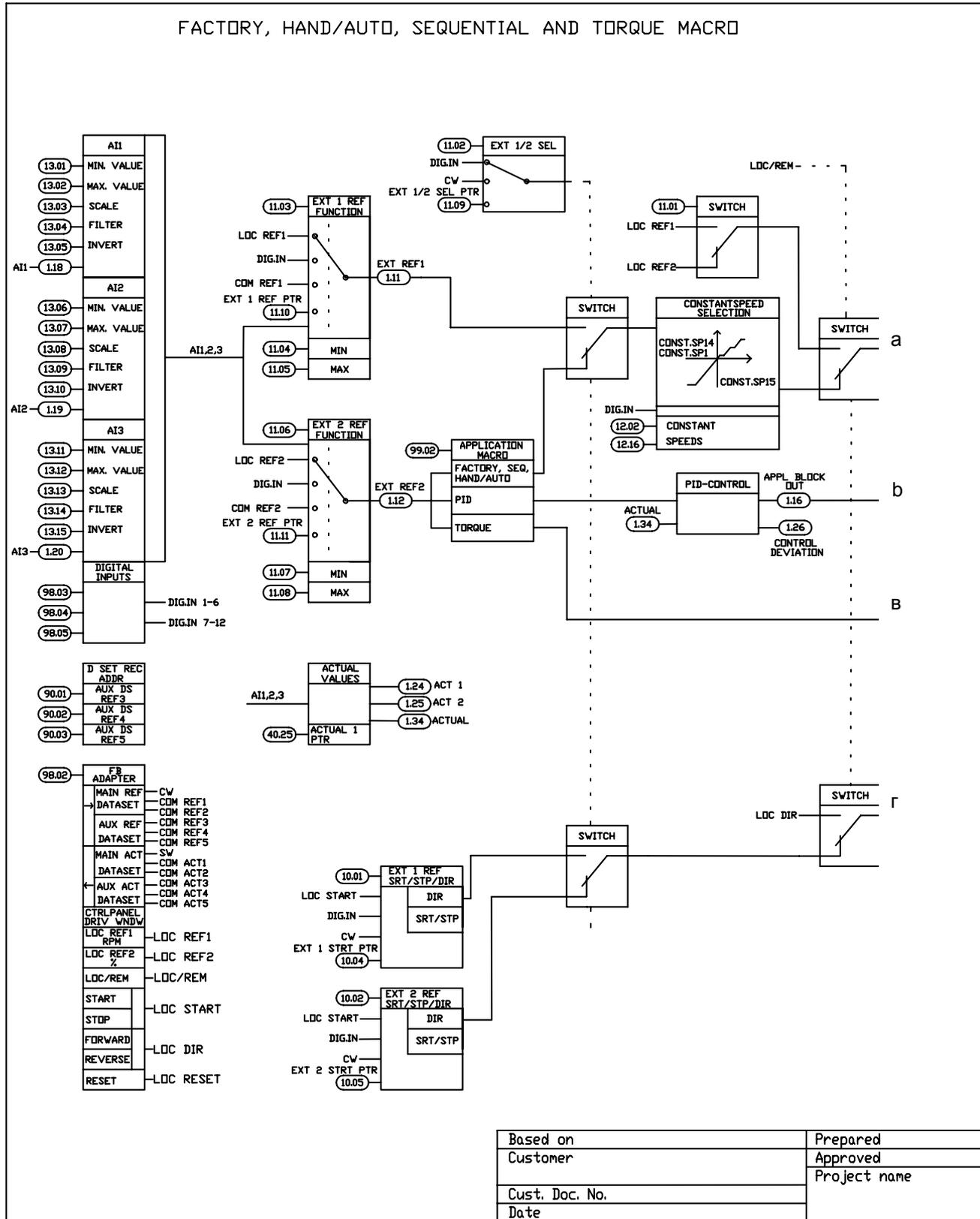
Назв./ знач.	Название/значения	ЗАВОД УСТ-КИ	РУЧНОЕ/АВТ	ПИД- РЕГУЛИР	РЕГ МОМЕНТА	ПОСЛЕД УПРАВ	РВ	W
96.09	Ф ВН А ВЫХ 2	2,00 с	2,00 с	2,00 с	2,00 с	2,00 с	1851	
96.10	МС ВН АВЫХ 2	100 %	100 %	100 %	100 %	100 %	1852	
96.11	И К АВЫХ 1	0	0	0	0	0	1853	
96.12	И К АВЫХ 2	0	0	0	0	0	1854	
98	ДОП МОДУЛИ							
98.01	МОДУЛЬ ЭНКОДЕРА	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1901	
98.02	МОДУЛЬ СВЯЗИ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1902	
98.03	МОД РАСШ ЦВХ/ВЫХ1	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1903	
98.04	МОД РАСШ ЦВХ/ВЫХ2	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1904	
98.05	МОД РАСШ ЦВХ/ВЫХ3	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1905	
98.06	МОД РАСШ АВХ/ВЫХ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1906	
98.07	ПАРАМЕТРЫ СВЯЗИ	ПАР АВВ	ПАР АВВ	ПАР АВВ	ПАР АВВ	ПАР АВВ	1907	
98.09	ЦВХ/ВЫХ ДП МОД 1	ЦВХ 7,8,9	ЦВХ 7,8,9	ЦВХ 7,8,9	ЦВХ 7,8,9	ЦВХ 7,8,9	1909	
98.10	О Ф ДП МОД 2	ЦВХ 10,11,12	ЦВХ 10,11,12	ЦВХ 10,11,12	ЦВХ 10,11,12	ЦВХ 10,11,12	1910	
98.11	О Ф ДП МОД 3	ЦВХ 11,12	ЦВХ 11,12	ЦВХ 11,12	ЦВХ 11,12	ЦВХ 11,12	1911	
98.12	АВХ/ВЫХ ТЕМ-РЕ АД	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1912	
98.13	АВХ/ВЫХ Ф Д МОД 1	О П АН ВХ 5	О П АН ВХ 5	1913				
98.14	АВХ/ВЫХ Ф Д МОД 2	О П АН ВХ 6	О П АН ВХ 6	1914				
98.16	КОНТР.СИН.ФИЛЬТРА	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1915	
99	НАЧАЛЬНЫЕ УСТ-КИ							
99.01	ЯЗЫК	ENGLISH	ENGLISH	ENGLISH	ENGLISH	ENGLISH	1926	
99.02	ПРИКЛ МАКРОС	ЗАВОД УСТ-КИ	РУЧНОЕ/АВТ	ПИД- РЕГУЛИР	КОНТРОЛЬ МОМЕНТА	ПОСЛЕД УПРАВ	1927	W
99.03	ВОЗВРАТ УСТАНОВОК	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	НЕТ	1928	W
99.04	РЕЖИМ УПР АД	DTС	DTС	DTС	DTС	DTС	1929	
99.05	U НОМ АД	0 В	0 В	0 В	0 В	0 В	1930	W
99.06	I НОМ АД	0,0 А	0,0 А	0,0 А	0,0 А	0,0 А	1931	W
99.07	F НОМ АД	50,0 Гц	50,0 Гц	50,0 Гц	50,0 Гц	50,0 Гц	1932	W
99.08	N НОМ АД	2900 об/мин	2900 об/мин	2900 об/мин	2900 об/мин	2900 об/мин	1933	W
99.09	P НОМ АД	0,0 кВт	0,0 кВт	0,0 кВт	0,0 кВт	0,0 кВт	1934	W
99.10	ИД-ПУСК АД	ИДЕНТ НАМАГН	ИДЕНТ НАМАГН	ИДЕНТ НАМАГН	ИДЕНТ НАМАГН	ИДЕНТ НАМАГН	1935	W
99.11	НАЗВАН УСТР-ВА						1936	

Блок-схемы управления

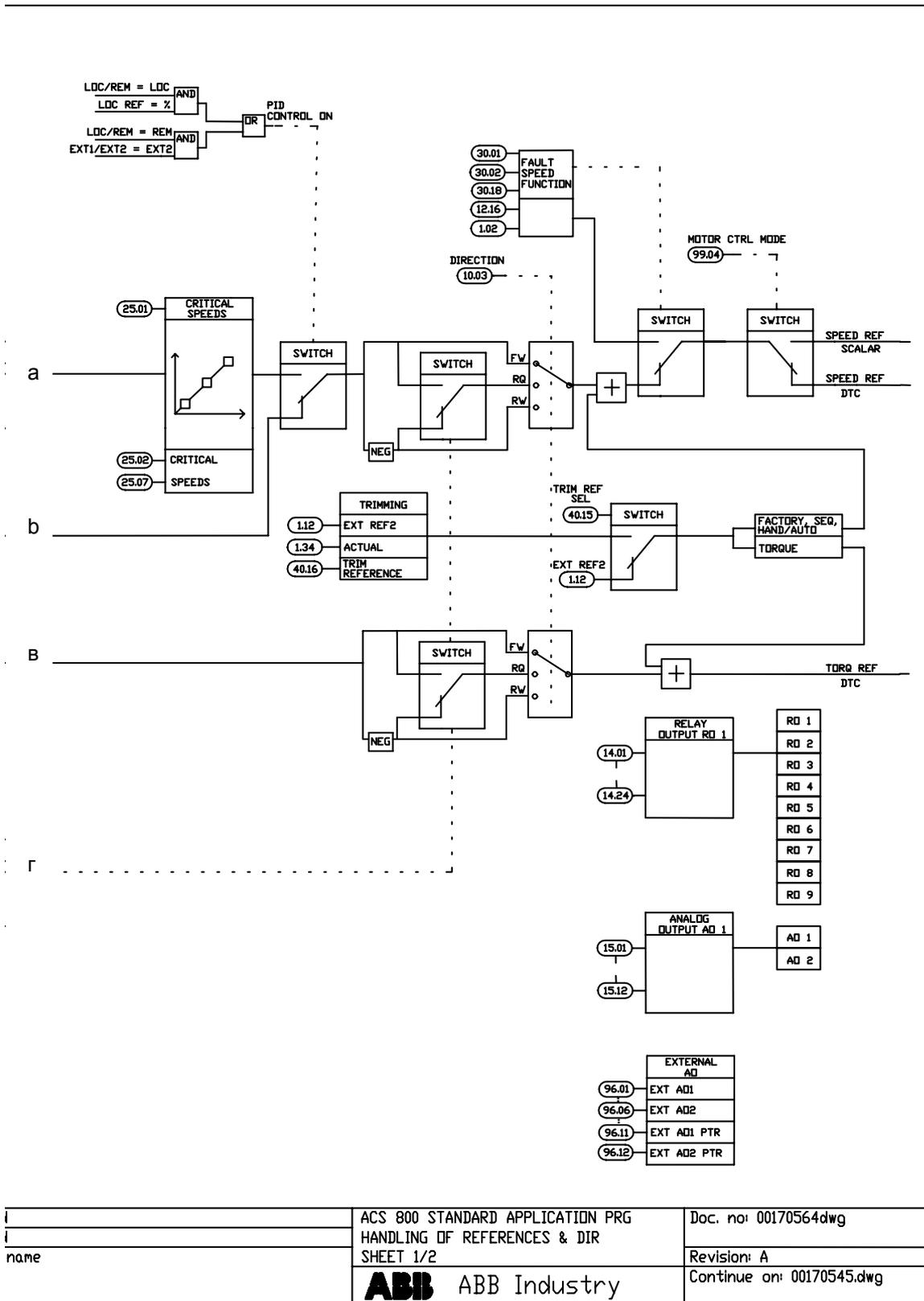
Обзор содержания главы

Схема	Дополнительные схемы
<i>Схема обработки сигнала задания, лист 1</i> Для макросов ЗАВОД УСТ-КИ, РУЧНОЕ/АВТ, ПОСЛЕД УПРАВ и РЕГ МОМЕНТА (см. параметр 99.02).	Продолж. на листе 2
<i>Схема обработки сигнала задания, лист 1</i> Для макроса ПИД РЕГУЛИР (см. параметр 99.02).	Продолж. на листе 2
<i>Схема обработки сигнала задания, лист 2</i> Для всех макросов (см. параметр 99.02).	Продолж. с листа 1
<i>Обработка сигналов Пуск, Стоп, Разрешение пуска и Блокировка пуска</i> Для всех макросов (см. параметр 99.02).	-
<i>Обработка сигналов сброса и включения/отключения</i> Для всех макросов (см. параметр 99.02).	-

Схема обработки сигнала задания, лист 1: макросы ЗАВОД УСТ-КИ, РУЧНОЕ/АВТ, ПОСЛЕД УПРАВ и РЕГ МОМЕНТА (продолж. на след. стр.)

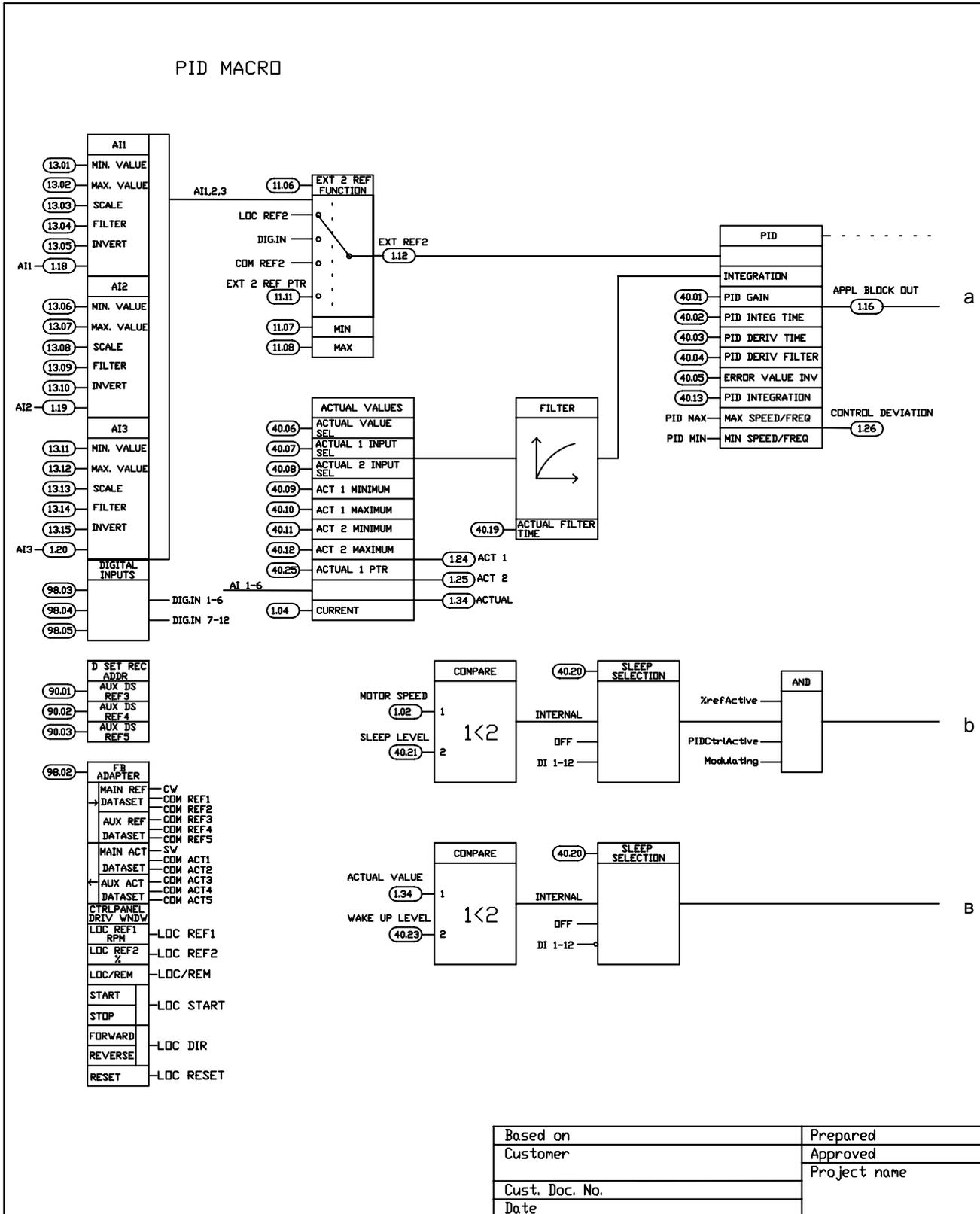


... продолжение с предыдущей страницы

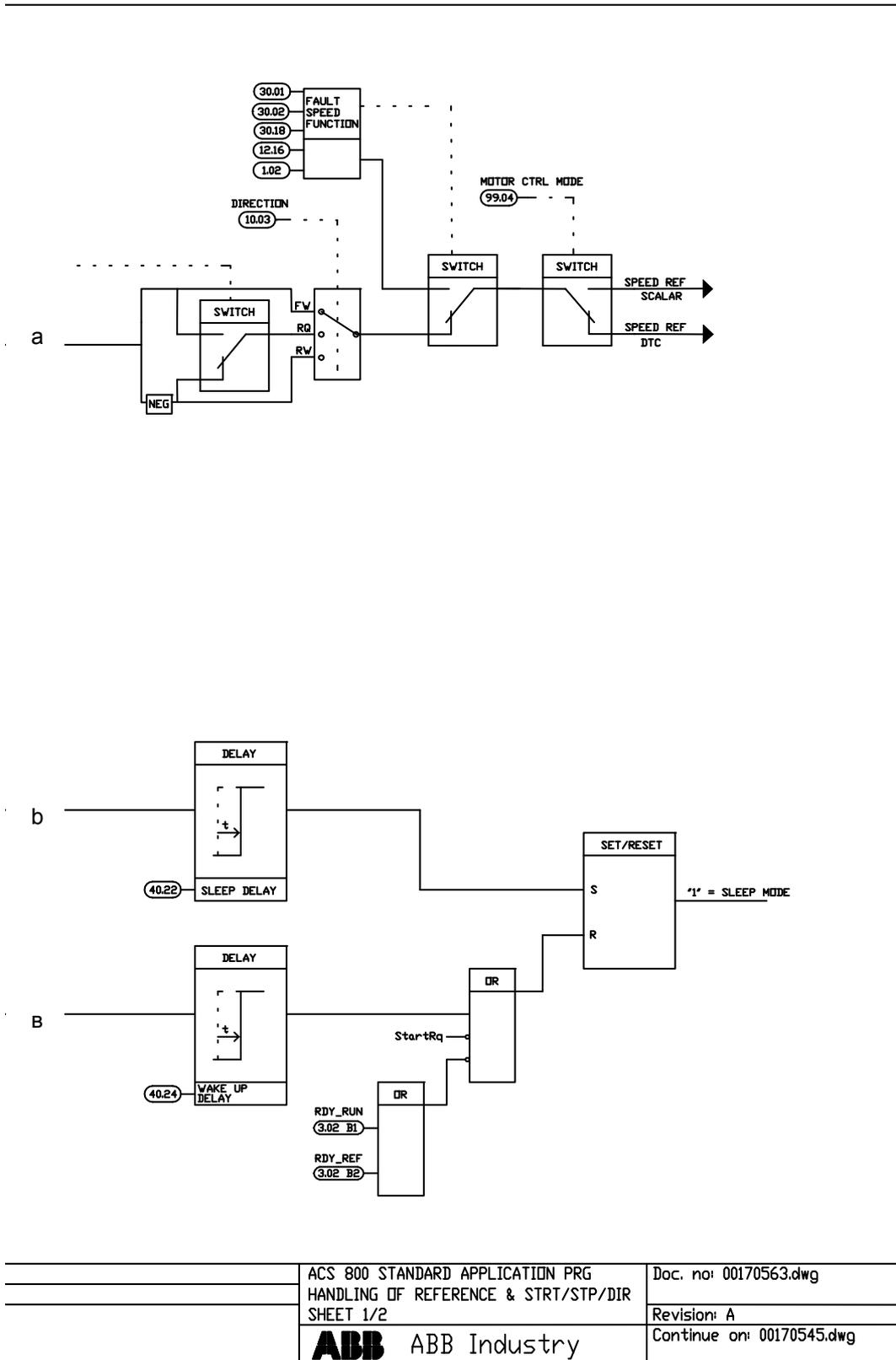


name	ACS 800 STANDARD APPLICATION PRG	Doc. no: 00170564dwg
	HANDLING OF REFERENCES & DIR	Revision: A
	SHEET 1/2	Continue on: 00170545.dwg
ABB ABB Industry		

Схема обработки сигнала задания, лист 1: макрос ПИД РЕГУЛИР (продолжение на следующей странице ...)

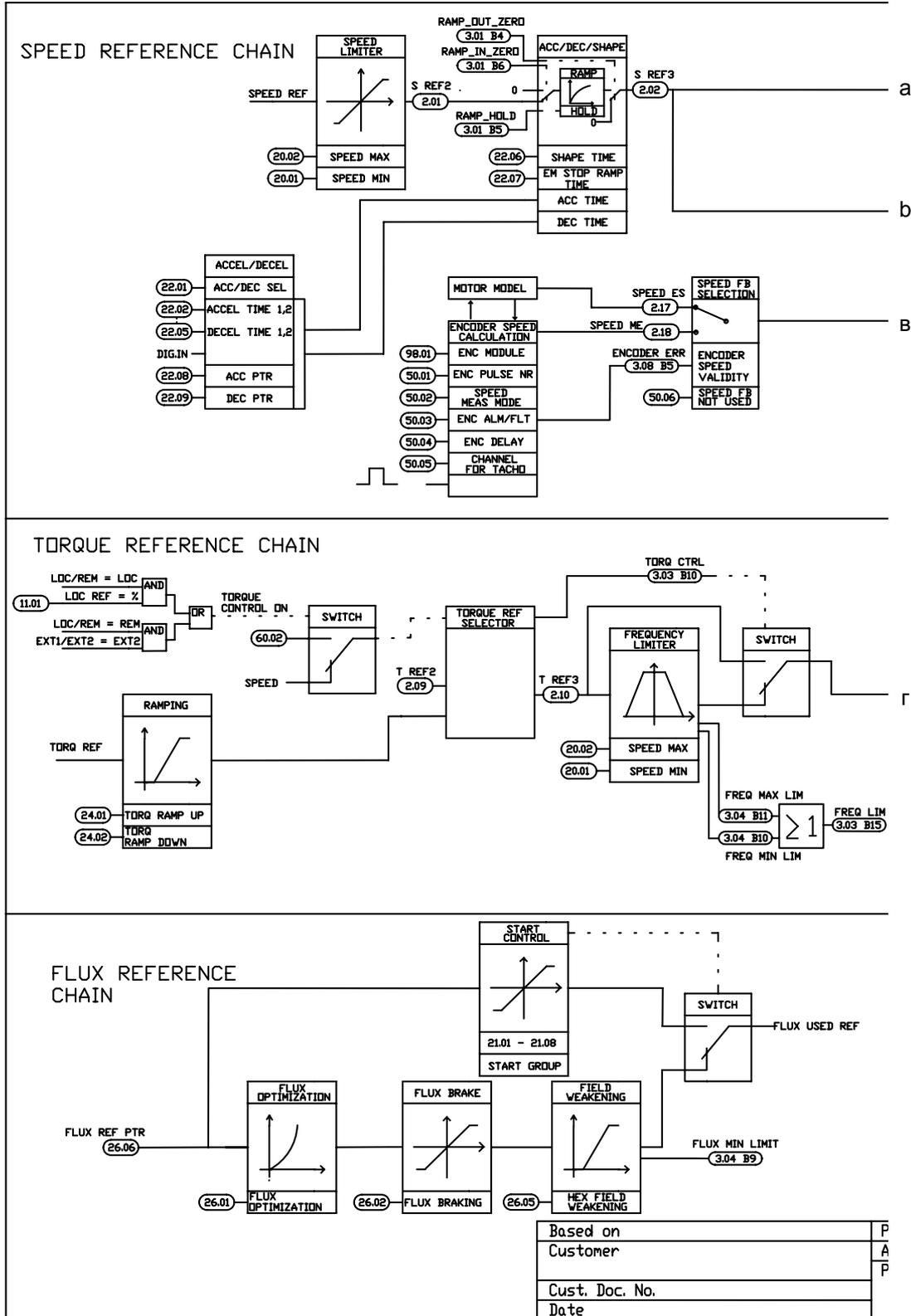


... продолжение с предыдущей страницы

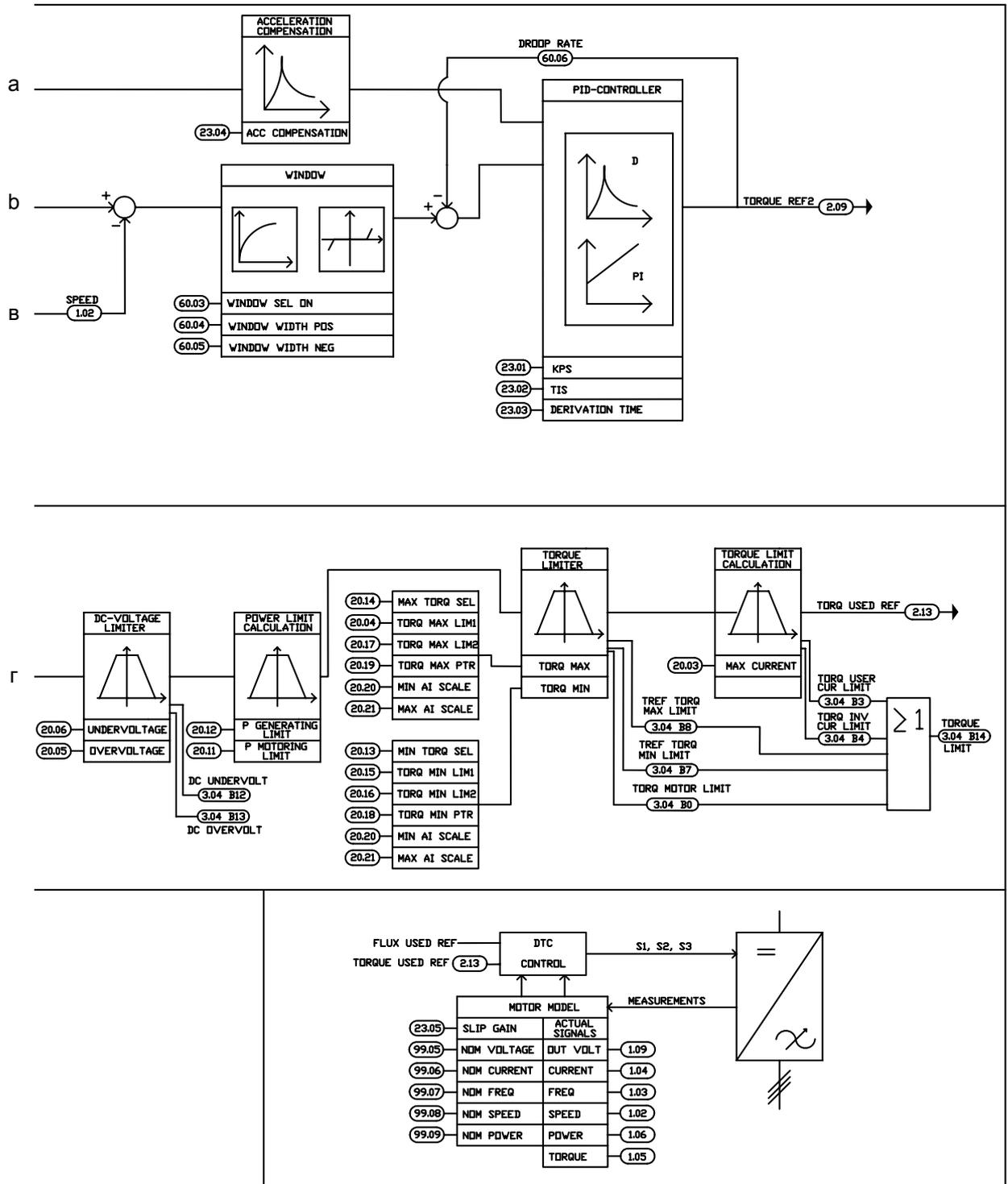


	ACS 800 STANDARD APPLICATION PRG	Doc. no: 00170563.dwg
	HANDLING OF REFERENCE & STRT/STP/DIR	Revision: A
	SHEET 1/2	Continue on: 00170545.dwg
	ABB ABB Industry	

Схема обработки сигнала задания, лист 2: Все макросы (продолжение на следующей странице ...)

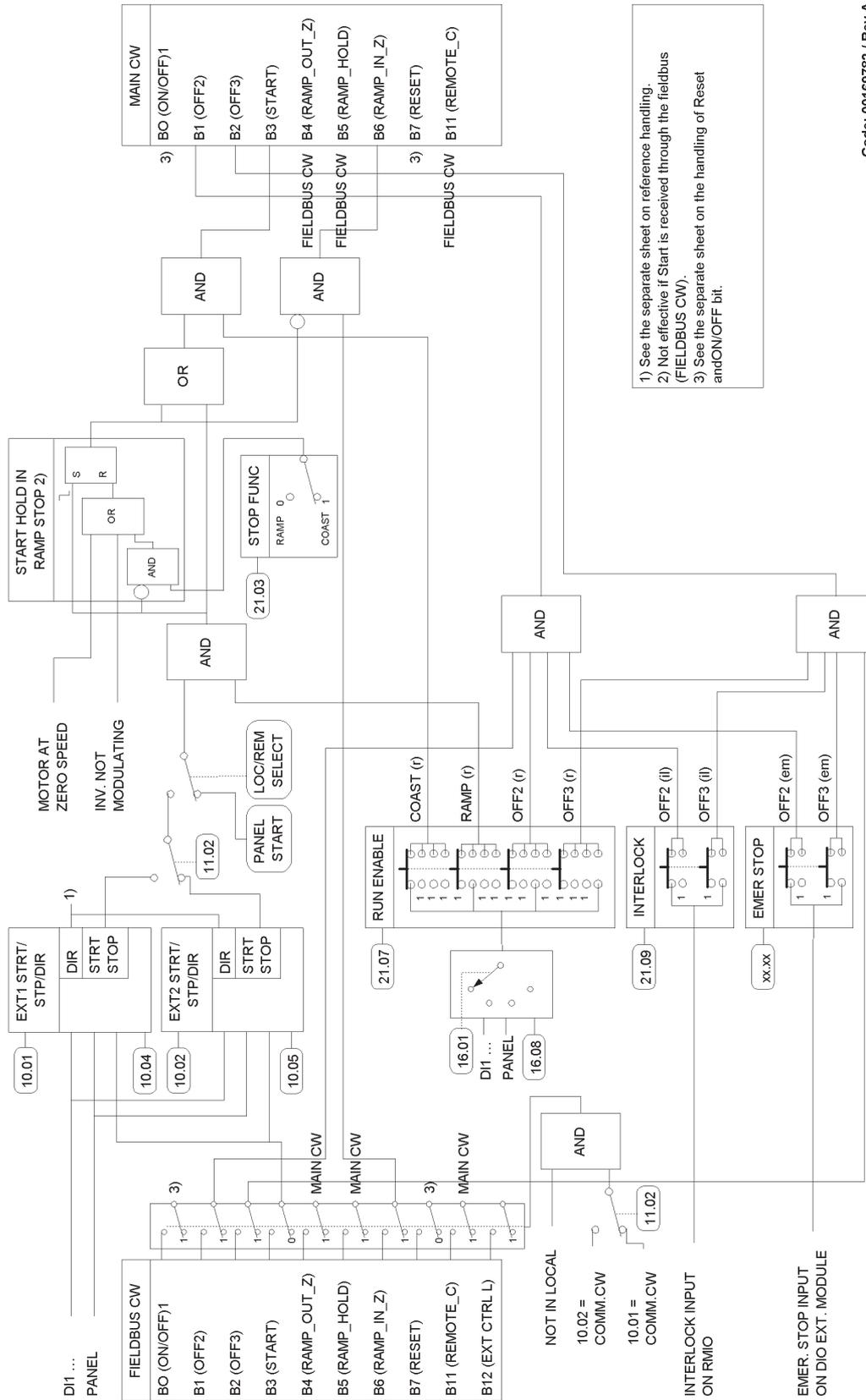


... продолжение с предыдущей страницы



repared	ACS 800 STANDARD APPLICATION PRG	Doc. no: 00170545.dwg
pproved	HANDLING OF REFERENCES	Revision: A
roject name	SHEET 2/2	Continue on: -
ABB ABB Industry		

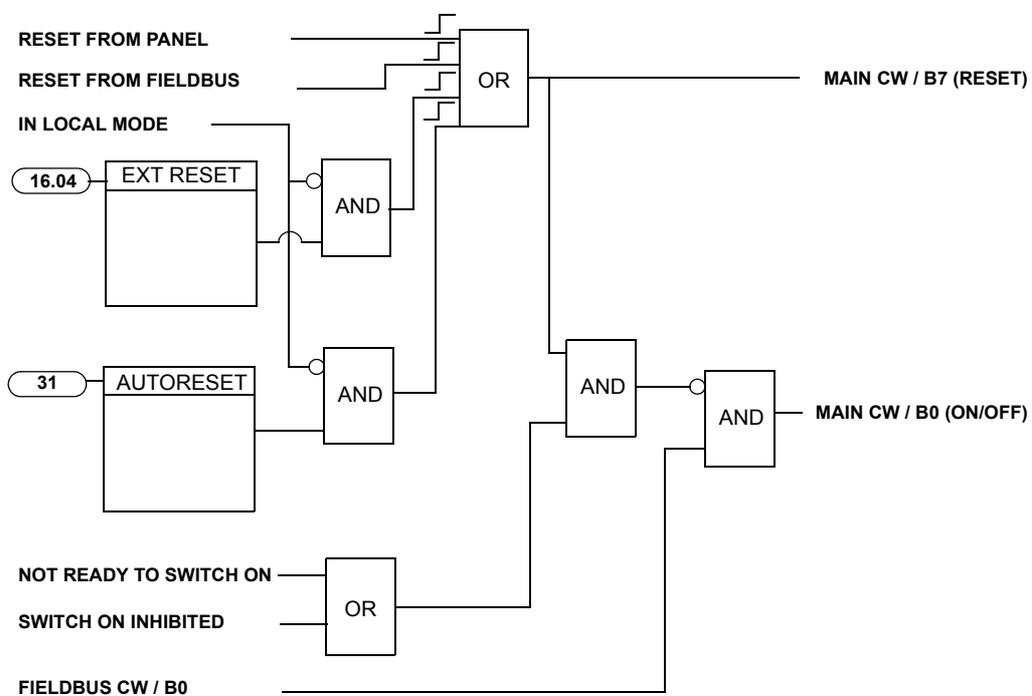
Обработка сигналов Пуск, Стоп, Разрешение пуска и Блокировка пуска



Code: 00169783 / Rev A

Обработка сигналов сброса и включения/отключения

Эта блок-схема является дополнением к предыдущей блок-схеме (*Обработка сигналов Пуск, Стоп, Разрешение пуска и Блокировка пуска*).



A

AI 64
AUXILIARY STATUS WORD 3 237

M

Modbus
адресация 208
интерфейсный модуль 204
связь, параметры связи 207–208

P

PВ, задано 269

S

SYSTEM FAULT WORD 235

A

Абсолютная максимальная скорость 99, 269
Абсолютная максимальная частота 99, 269
Автоматический пуск 55
Автоматический сброс 70
Адреса Fieldbus 269
Аналоговые входы
дополнительные, контроль 67
Аналоговые выходы
диагностика 51
дополнительные, контроль 67
параметры 51
установки 51

Б

Блокировка доступа к параметрам 71
Блок-схемы управления 285–293

В

Внешнее управление 44
диагностика 45
схема источника задания 46
Схема команд пуска, остановки и
направления вращения 46
Внешний отказ 64
Внутренняя неисправность 70
ВРЕМЯ ЗАМЕДЛЕН1 140
ВРЕМЯ УСКОРЕНИЯ 1 140

Г

Гексагональная конфигурация магнитного
поля 64

Д

Двигатель
защита от недогрузки 66
идентификация 54
тепловая защита 65
тепловая модель двигателя 65
Двигатель,
защита от опрокидывания 66
измерение температуры двигателя через
стандартные входы/выходы управления 74, 75
отсутствие фазы 66
Диагностика
аналоговые выходы 51
контроль переменных, заданных
пользователем 71
регулятор скорости 61
релейные выходы 53
Текущие сигналы 45
текущие сигналы 53, 54
цифровые входы 52
ДОПОЛНИТЕЛЬНОЕ СЛОВО СОСТОЯНИЯ 4 237
Дополнительный модуль расширения
аналоговых входов/выходов 265

З

Задание
источник
ВНЕШНИЙ1 46
типы и обработка 47
коррекция 48
обработка 217
схема обработки сигнала 288
Задание скорости
параметры 266
Параметры времени ускорения/замедления 47
Замедления
коррекция 144
Замыкания
на землю, защита 66
Запуск 15
автоматический пуск 55
основные параметры 17–21
под управлением 15–16
Защита входного моста 70
Защита от замыканий на землю 66
Защита от недогрузки 66
Защита от непредусмотренного пуска (POUS) 57
Защита от опрокидывания (блокировки вала
двигателя) 66
защита промежуточного контура
постоянного тока 70
Значения параметров, биполярный вход в
режиме “джойстик” 267

И

Интерфейс управления
Fieldbus 215–222
Интерфейс управления Fieldbus 203–244
Интерфейсный модуль, fieldbus 204
ИНФО ВНУТР.ОТКАЗЕ 243
ИСТ.ОТКАЗА 244

К

Клавиши на панели управления 35
Коммуникационный
использование интерфейсного модуля Field-
bus 205
коммуникационный профиль ABB Drives; 223
Контрастность дисплея, настройка 38
Контроллер Advant 209–210
Контроль установленных пользователем
переменных 70
Короткое замыкание 69
Критические скорости 60

Л

Логические значения 40

М

Макрос “Заводские установки” 87–88
Макрос “Последовательное управление” 96
задано 87
Макрос “Ручное/автоматическое управление” 87,
90
Макросы
заводские установки 87, 88
общие сведения 87
ПИД-регулятор 87, 92
схема обработки сигнала задания 288
польз. 98
задано 87
Последоват. управление 96
задано 87
ручное/автоматическое управление 87, 90
управление моментом 87, 94
Макросы пользователя 98
задано 87
Масштабирование задания Fieldbus
коммуникационный профиль ABB Drives 228
общий профиль 231
Масштабирование целого числа 68
Местное управление 44
Модуль fieldbus
Модуль 204
параметры связи 205–206

Н

Намагничивание
постоянным током 58
Настройка регулятора скорости 61
Настройки
AI 64
внешний отказ 64
Неизменяемые
функции защиты 67
обрыв фазы питания 69
от короткого замыкания 69
при возникновении внутренних
неисправностей 70
при низком напряжении на шине
постоянного тока 68
при повышении температуры платы
управления 69
при повышении температуры привода 68
при превышении предельной частоты 69
Расширенный контроль температуры для
приводов 68
Неизменяемые функции защиты 67
от короткого замыкания 69
при возникновении внутренних
неисправностей 70
при низком напряжении на шине постоянного
тока 68
при обрыве фазы питания 69
при повышении температуры платы
управления 69
при повышении температуры привода 68
при превышении предельной частоты 69
Расширенный контроль температуры для
приводов 68
Нет панели 64
Низкое напряжение
на шине постоянного тока 68

О

Общие сведения 203
Общий коммуникационный профиль привода 229
ОГРАНИЧ СЛОВО 1 234
Определенные пользователем 70
Оптимизация магнитного потока 60
Оптимизация энергии 102, 173
Отказы
внешние, настройки 64
Отображение
название текущих сигналов полностью 30
память отказов 30
Отсутствие фазы напряжения питания 69
Очистка
память отказов 30

П

- Память отказов
 - обзор и сброс 30
 - очистка 30
 - Панель управления
 - загрузка данных привода 37
 - настройка уровня контрастности дисплея 38
 - общие сведения 25–26
 - основные клавиши 35
 - режим отображения 29
 - считывание данных привода 36
 - Управление приводом 27–28
 - Параметр
 - интерфейсный модуль Fieldbus 205–206
 - Контроллер Advant 209–210
 - стандартная линия связи Modbus 207–208
 - таблицы данных 275
 - Параметры
 - AI 64
 - IR-компенсация 63
 - автоматический сброс 70
 - аналоговые выходы 51
 - блокировка параметров 71
 - внешний отказ 64
 - выбор и смена значений 32
 - гексагональная конфигурация магнитного поля 64
 - дополнительный аналоговые входы и выходы 67
 - задание коррекции 48
 - задано 99
 - замедления 60
 - защита от замыканий на землю 66
 - защиты от блокировки вала двигателя 66
 - защиты от недогрузки двигателя 66
 - защиты от сбоев связи 67
 - контроль 70
 - настройка регулятора скорости 61
 - отсутствие фазы двигателя 66
 - предельные рабочие значения 70
 - программа «Мастер запуска» 41
 - релейные выходы 53
 - скалярное управление 63
 - таблицы данных 275
 - текущие сигналы 53, 54
 - температура двигателя 65
 - Управление приводом 211–213
 - ускорения 60
 - цифровые входы 52
 - Перегрузка
 - по току 67
 - Перегрузка по току 67
 - переменные, контроль 70
 - Перенапряжение
 - на шине постоянного тока 67
 - ПИД-регулятор
 - Блок-схема 72
 - макрос 87, 92
 - макрос, схема обработки задания 288
 - параметры 72
 - установки 72
 - функция отключения 73
 - Повышение температуры платы управления 69
 - Подключение кабеля, контроль 66
 - Показатели производительности
 - регулятор скорости 61
 - управление крутящим моментом 61
 - Порядок выполнения идентификационного прогона 23–24
 - Превышение предельной частоты 69
 - Предельная мощность 70
 - Предельные значения, изменяемые 70
 - Предельные эксплуатационные значения 70
 - Преобразование целого числа 68
 - Привод
 - Виды заданий и их обработка 47
 - данные, считывание в панель управления 36, 37
 - запуск 15
 - Компенсация внутреннего сопротивления (IR-компенсация) в режиме скалярного управления 63
 - повышение температуры 68
 - смена идентиф.номера связи панели управления 40
 - ПРИКЛ МАКРОС 101, 198
 - Прикладные макросы 87
 - заводские установки 87, 88
 - ПИД-регулятор 87, 92
 - схема обработки сигнала задания 288
 - польз. 87, 98
 - Последоват. управление 87, 96
 - ручное/автоматическое управление 87, 90
 - управление моментом 87, 94
 - Приложение, порядок выбора для мастера запуска 41
 - Программа «Мастер запуска»
 - выбор приложения 41
 - стандартные задачи 41
 - Программа «Мастер запуска»
 - задачи и параметры 41
 - Программирование 41–86
 - Программируемые
 - аналоговые выходы 51
 - релейные выходы 53
 - цифровые входы 52
 - Просмотр истории отказов 30
-

Профили связи 223–232
 общий профиль 229
 приводы ABB 223

Р

Регулирование момента
 макрос 87, 94
 показатели производительности 61
 Релейные выходы
 диагностика 53
 параметры 53
 установки 53

С

СБОЙ ИНИЦИАЛ.INT 240
 Сбой связи,
 защита 67
 Сброс
 память отказов 30
 сброс, автоматический 70
 Связь
 защита от сбоя 67
 профили 223–232
 Скалярное управление 63
 Скорость, ограниченная требованиями
 безопасности (SLS) 57
 СЛ.ОГР.ТОКА 241
 СЛОВО ОШИБКИ 1 234
 СЛОВО ОШИБКИ 2 235
 СЛОВО ОШИБКИ 4 238
 СЛОВО ОШИБКИ 5 239
 СЛОВО ОШИБКИ 6 242
 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 1 236
 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 2 236
 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 4 238
 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 5 240
 СЛОВО ПРЕДУПРЕЖ 6 241
 Слово состояния 216
 вспомогательный 233
 коммуникационный профиль CSA 2.8/3.0. 232
 смена идентиф.номера связи панели управления
 40
 СОСТОЯНИЕ ВНЕШНИХ ВХ/ВЫХ 242
 Стандартные задания, программа “Мастер
 запуска” 41

Т

Текущие значения 54
 аналоговые выходы 51
 задано 218
 релейные выходы 53
 текущие сигналы 53, 54
 цифровые входы 52

Текущие сигналы 54, 271–274
 диагностика 45, 53, 54
 задано 99
 настройка регулятора скорости 61
 отображение полного названия 30
 параметры 53, 54
 переменные, заданные пользователем 71
 ПИД-регулятор 72
 регулятор скорости 61
 режим отображения 29
 установки 53, 54
 Температура
 измерение температуры двигателя через
 стандартные входы/выходы управления 74,
 75
 способ вычисления температуры 65
 Торможение магнитным потоком 59

У

Удержание
 пост.током 58
 Управление по шине Fieldbus
 Задания 216
 управляющее слово, слово состояния 216
 Управление по шине fieldbus
 подключение к приводу двух шин Fieldbus
 204
 Управление приводом
 использование интерфейса ввода/вывода 22
 параметры 211–213
 Управляющее слово 216
 коммуникационный профиль CSA 2.8/3.0. 232
 УСКОР/ЗАМЕДЛ 139
 Ускорение
 время 20
 время, установка 42
 двигателя 103
 Параметры задания скорости 47
 Ускорения
 коррекция 144
 Установка
 время ускорения 42
 Установки
 IR-компенсация 63
 автоматический пуск 55
 автоматический сброс 70
 аналоговые выходы 51
 блокировка параметров 71
 внешнее управление 45
 гексагональная конфигурация магнитного
 поля 64
 дополнительные аналоговые входы 67
 дополнительные аналоговые выходы 67
 дополнительные цифровые входы 67

дополнительные цифровые выходы 67
задание коррекции 48
замедления 60
защита от блокировки вала двигателя 66
защита от замыканий на землю 66
защита от недогрузки двигателя 66
защиты от сбоев связи 67
контроль 70
критические скорости 60
местное управление 45
Намагничивание постоянным током 58
оптимизация магнитного потока 60
отсутствие фазы двигателя 66
ПИД-регулятор 72
предельные значения 70
регулятор скорости 61
релейные выходы 53
скалярное управление 63
текущие сигналы 53, 54
температура двигателя 65
тормож. полем 59
Удержание постоянным током 58
ускорение 60
ускорения 60
фиксированная скорость 60
цифровые входы 52

Ф

Фиксир. скорости 60
Функции защиты 64
Функции программы 41–86
Функция безопасного отключения момента (STO) 56
Функция отключения 73
 пример 74
Функция поддержки управления при отключении питания 55

Ц

Цифровые входы
 диагностика 52
 дополнительные, контроль 67
 параметры 52
 установки 52
Цифровые выходы
 дополнительные, контроль 67

Э

Эквивалент для интерфейса fieldbus – 99





ООО "АББ Индустри и Стройтехника"

Россия, 117861, г. Москва,
ул. Обручева, дом 30/1, стр. 2
тел.: +7 (495) 960-22-00
факс: +7 (495) 960-22-20
www.abb.ru/ibs
ruibs@ru.abb.com

ЗАФЕ64527088 РЕД. L / RU
ДАТА ВСТУПЛЕНИЯ В СИЛУ: 25.08.2011