



Sinamics G120

Kontrol Üniteleri CU240E / CU240S
Türkçe Parametre Klavuzu

Answers for industry.

SIEMENS

SIEMENS

SINAMICS

SINAMICS G120 Kontrol Birimleri CU240E CU240S

Parametre Kılavuzu

Parametreler	1
Fonksiyon şemaları	2
Hatalar ve Uyarılar	3
ASCII Tablosu	A
Kısaltma Listesi	B
Dizin	C

Kontrol Birimi	Donanım Yazılımı sürümünden itibaren:
CU240E	V3.2
CU240S	V3.2
CU240S DP	V3.2
CU240S DP-F	V3.2
CU240S PN	V3.2
CU240S DP-F	V3.2

Bu Parametre Kılavuzu aşağıda belirtilen Kontrol Birimleri ve Donanım Yazılımı sürümleri için geçerlidir.

Güvenlik Talimatları

Bu elkitabı kendi kişisel güvenliğinizi temin etmek ve özel mülkiyete zarar verilmesini önlemek için uyanık gereken uyarılar içerir. Kendi kişisel güvenliğiniz ile ilgili uyarılar bu elkitabında bir uyarı sembolü ile belirtilmiştir, yalnızca özel mülkiyete zararlı ilgili uyarılar için herhangi bir uyarı sembolü kullanılmamıştır. Aşağıda gösterilen bu semboller tehlike derecesine göre derecelendirilmiştir.



Tehlike

gerekli önlemler alınmadığında ölüm veya ciddi şahsi yaralanmalar ile neticeleneceğini belirtir.



Uyarı

gerekli önlemler alınmadığında ölüm veya ciddi şahsi yaralanmalar ile neticelenebileceğini belirtir.



Dikkat

bu uyarı sembolü, gerekli önlemler alınmadığında küçük şahsi yaralanmaların meydana gelebileceğini belirtir.

Dikkat

uyarı sembolü olmadan, gerekli önlemler alınmadığında özel mülkiyete zarar meydana gelebileceğini belirtir.

Not

ilgili bilgi dikkate alınmadığında istenmeyen netice veya durumun meydana gelebileceğini belirtir.

Birden fazla tehlike derecesinin var olduğu durumda, en yüksek tehlike derecesini temsil eden uyarı bilgisi kullanılacaktır. Güvenlik uyarı sembolü olan kişilerin yaralanmasıyla bir uyarı bilgisi ayrıca özel mülkiyet hasarıyla ilgili uyarı da içerebilir.

Nitelikli Personel

Cihaz/sistem sadece bu dokümantasyon ile birlikte kurulup, kullanılabilir. Bir cihazın/sistemin devreye alınması ve çalıştırılması sadece nitelikli personel tarafından yapılabilir. Bu dokümantasyondaki güvenlik bilgilerindeki içerikte nitelikli kişiler, cihazları, sistemleri ve devreleri hazırlanmış güvenlik talimatlarına ve standartlarına göre devreye almaya, topraklamaya ve etiketlemeye yetkili kişiler olarak tanımlanmıştır.

Öngörülen Kullanım

Aşağıdaki hususlara dikkat edin:



Uyarı

Bu cihaz sadece katalogta veya teknik bilgilerde açıklanan uygulamalar için kullanılabilir ve sadece Siemens tarafından onaylanmış veya tavsiye edilen diğer üreticilerin cihazlarıyla veya parçalarıyla birlikte kullanılabilir.

Ürünün doğru, güvenli çalışması uygun nakliyesini, saklanması, yerleştirilmesini, montajını ve dikkatli çalıştırılmasını ve bakımını gerektirir.

Ticari markalar

© ile belirtilmiş tüm isimler, Siemens AG firmasının tescilli ticari markalarıdır. Üçüncü şahısların bu yayında yer alan diğer ticari markaları kendi amaçları için kullanması, bu markaların mülkiyet haklarına aykırı olabilir.

Telif Hakkı Siemens AG - 2008 - Her Hakkı Saklıdır

Sorumluluğun Reddi

Bu dokümanın veya içeriğinin kullanımının ve iletiminin dağıtımına ve çoğaltımına açık yazılı izin alınmadıkça izin verilmez. İhlal edenler zararlardan dolayı sorumlu olacaktır. Patent veya cihaz model sicili veya tasarım sahibinin hakları dahil tüm haklar saklıdır.

Bu yayının içeriği, açıklanan yazılım ve donanıma uygunluğunu temin etmek üzere tarafımızdan kontrol edilmiştir. Değişikliklerin önüne geçilemeyeceğinden, tam tutarlılık garanti edilememektedir. Ancak bu yayında yer alan bilgiler düzenli olarak gözden geçirilmekte olup, gerekli düzeltmeler bir sonraki yayına ilave edilmektedir.

Siemens AG
Otomasyon ve Sürücüler
Standart Sürücüler
Postfach 3269, 91050 Erlangen
Almanya

İçindekiler

1	Parametreler	1-7
1.1	Parametrelere Giriş.....	1-8
1.2	Parametrelerin Listesi	1-13
1.3	Komut ve Sürücü Veri Dizileri - Genel Bakış	1-295
1.3.1	Komut Veri Dizileri (CDS)	1-295
1.3.2	Sürücü Veri Dizileri (DDS)	1-297
1.4	Konektör/Binektör (BICO) Parametreleri	1-302
1.4.1	Binektör Giriş Parametreleri.....	1-302
1.4.2	Konektör Giriş Parametreleri	1-304
1.4.3	Binektör Çıkış Parametreleri.....	1-305
1.4.4	Konektör Çıkış Parametreleri.....	1-306
1.4.5	Konektör/Binektör Çıkış Parametreleri	1-309
1.5	Hızlı devreye alma (P0010 = 1).....	1-310
2	Fonksiyon şemaları	2-313
2.1	İçindekiler: fonksiyon şemaları.....	2-314
2.2	Fonksiyon şemalarındaki semboller	2-316
2.3	Genel Bakış	2-318
2.4	Harici Arayüzler.....	2-321
2.5	Dahili Set Değeri Kaynağı.....	2-336
2.6	Teknoloji Fonksiyonları	2-343
2.7	Serbest Fonksiyon Blokları	2-355
2.8	Set Değeri Kanalı.....	2-360
2.9	V/f Kontrolü	2-366
2.10	Vektör Kontrol	2-369
3	Hatalar ve Uyarılar	3-383
3.1	Hatalar ve Uyarılar – Genel Bakış	3-384
3.2	Hata ve Uyarı Mesajlarının Listesi	3-385
A	ASCII Tablosu	A-411
B	Kısaltma Listesi	B-413
C	Dizin	C-417

Parametreler

1

İçindekiler

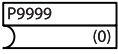
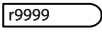
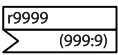
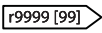
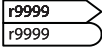
1.1	Parametrelere Giriş	1-8
1.2	Parametrelerin Listesi	1-13
1.3	Komut ve Sürücü Veri Dizileri - Genel Bakış	1-295
1.4	Konektör/Binektör (BICO) Parametreleri	1-302
1.5	Hızlı devreye alma (P0010 = 1)	1-310

Parametre metni (Uzun isim/Kısa isim)

İlgili parametrenin ismini gösterir.

Belli parametre isimleri aşağıda belirtilen kısaltılmış örnekleri içerir: Arkasından bir kolon gelen BI, BO, CI, CO ve CO/BO.

Bu kısaltmalar aşağıdaki anlamlara sahiptir:

BI	=		Binektör girişi (parametre ikili bir sinyalin kaynağını seçer)
BO	=		Binektör çıkışı (parametre ikili bir sinyal olarak bağlanır)
CI	=		Konektör girişi (parametre analog bir sinyalin kaynağını seçer)
CO	=		Konektör çıkışı (parametre analog bir sinyal olarak bağlanır)
CO/BO	=		Konektör/Binektör çıkışı (parametreler analog bir sinyal olarak ve/veya ikili bir sinyal olarak bağlanır)

CoBo.pdf

BICO kullanımı için tam parametre listesine erişmeniz gereklidir. Bu düzeyde BICO işlevselliği dahil olmak üzere birçok yeni parametre ayarı mümkündür. BICO işlevselliği, giriş ve çıkış fonksiyonlarını ayarlamanın ve birleştirmenin farklı ve daha esnek bir yoludur. Basit, erişim düzeyi 2 ayarlarıyla birlikte çoğu durumda kullanılabilir.

BICO sistemi, karmaşık fonksiyonların programlanmasına olanak verir. Boolean ve matematik ilişkileri girişler (dijital, analog, seri, vb.) ve çıkışlar (invertör akımı, frekans, analog çıkışı, röleler, vb.) arasında kurulabilir.

BI ve CI parametrelerinde parametre numarası bu parametrenin bağlandığı Fabrika ayarı altında belirlenir. Bu durumda Min. ve Maks. değerler çizgilidir.

Erişim düzeyi (Operatör Paneli (OP) aracılığıyla erişimi ifade eder)

Kullanıcı erişim düzeyini gösterir. Dört erişim düzeyi bulunmaktadır: Standart, Genişletilmiş, Uzman ve Servis. Her bir fonksiyonel grupta ortaya çıkan parametrelerin sayısı P0003'te ayarlanan erişim düzeyine bağlıdır (kullanıcı erişim düzeyi).

P Grubu (Operatör Paneli (OP) aracılığıyla erişimi ifade eder)

Parametrenin ait olduğu fonksiyonel grubu belirler.

Not:

Parametre P0004 (parametre filtresi) bir filtre görevi görür ve seçilen fonksiyonel gruba göre parametrelere erişime odaklanır.

Veri türü

Kullanılabilen veri türleri aşağıdaki tabloda gösterilmiştir.

Tablo 1-1 Mevcut veri türleri

Gösterim	Anlamı
Unsigned8 (U8)	8-bit işaretli
Unsigned16 (U16)	16-bit işaretli
Unsigned32 (U32)	32-bit işaretli
Integer16 (I16)	16-bit tamsayı
Integer32 (I32)	32-bit tamsayı
Değişken nokta (Değişken)	Değişken nokta

Binekör ve konektör girişleri için veri türleri bilgileri iki özelliğten (bölme işaretiyle ayrılan) oluşabilir:

- İlk özellik
parametrenin veri türü
- İkinci özellik
tercihen bağlanacak olan sinyal kaynağının veri türü (bikonektör veya konektör çıkışı)

Hızlı Komut

Bir parametrenin sadece hızlı devreye alma sırasında veya P0010 (devreye alma için parametre grupları) 1 (hızlı devreye alma) olarak ayarlandığında değiştirilip değiştirilemeyeceğini gösterir.

Etkin

- EVET
parametre değerlerinin girildikten hemen sonra etkin olma durumuna gelir.
- Hayır
Değişiklikler etkin olmadan önce Operatör Panelindeki "P" tuşuna basılmalıdır

Veri dizisi

Bir veri dizisine bağlı olan parametreler aşağıdaki Şekilde tanımlanır:

- CDS (Komut Veri Dizisi)
- DDS (Sürücü Veri Dizisi)

Her zaman [0...2] ile dizinlenirler.

CDS geçerli olduğu için:

- [0] = Komut Veri Dizisi 0
- [1] = Komut Veri Dizisi 1
- [2] = Komut Veri Dizisi 2

DDS geçerli olduğu için:

- [0] = Sürücü Veri Dizisi 0
- [1] = Sürücü Veri Dizisi 1
- [2] = Sürücü Veri Dizisi 2

Değiştirilebilir

Parametrenin değiştirilebilir olduğu invertör durumu. Üç durum mümkündür:

- Devreye alma C
- Çalıştırma U
- Çalıştırılmak için hazır T

Bu, parametrenin değiştirilebileceğini gösterir. Bir, iki veya üç durum belirlenebilir. Üç durum birden belirlenirse bu parametre ayarının üç invertör durumunda da değiştirilebileceği anlamına gelir.

Birim

Parametre değerlerine uygulanabilir ölçüm birimini gösterir.

Min.

Parametrenin ayarlanabileceği minimum değeri gösterir.

Maks.

Parametrenin ayarlanabileceği maksimum değeri gösterir.

Fabrika ayarı

Varsayılan değeri yani kullanıcının parametre için belirli bir değer belirlemezse uygulanan değeri gösterir.

Açıklama

Bir parametre fonksiyonunun açıklaması.

Değerler

Bir parametrenin olası değerlerini listeler.

Tavsiye

Önerilen ayarlarla ilgili bilgiler.

Dizin

Her bir bağımsız dizinin ismi ve anlamı bir veri dizisine ait olan dizinlenmiş parametreler (Veri dizisine bakın) dışında dizinlenen parametreler için belirlenir.

Bit alanı

Bit alanlı parametreler için her bir bitle ilgili aşağıdaki bilgiler verilmiştir:

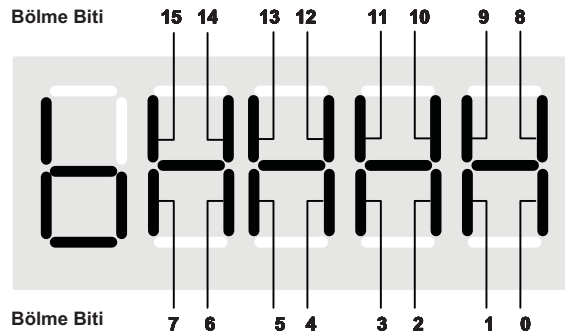
- Bit numarası ve sinyal ismi
- Sinyal durumu 0 ve 1 anlamı
- Fonksiyon şeması (tercihe bağlı). Sinyal bu fonksiyon şemasında gösterilir.

Bağımlılık

Bu parametreyle ilişkili olarak gerçekleştirilmesi gereken koşullar. Bu parametre ve diğerleri arasında meydana gelebilecek özel etkileri de içerir.

Yedi bölmeli ekran

OP'nin Yedi bölmeli ekranı aşağıda belirtilen yapıdadır:



Şekil 1-3 Yedi bölmeli ekran

1.2 Parametrelerin Listesi

Ürün: G120, Sürüm: 3202700, Dil: İngilizce

r0000	Sürücü ekranı / Sürücü ekranı		
	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Kullanıcı seçimli çıkışı gösterir. Bu değer P0005'te tanımlanır.		
Not:	OP üstündeki "Fn" tuşuna 2 saniye boyunca basılmasıyla kullanıcının DC bara geriliminin, çıkış frekansının, çıkış geriliminin, çıkış akımının ve seçilen r0000 ayarının (P0005'te tanımlı) değerini görüntülemesini sağlar.		

r0002	Sürücü durumu / Sürücü durumu		
CU240E	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Gerçek sürücü durumunu gösterir.		
Değer:	0: Devreye alma modu (P0010 != 0) 1: Sürücü hazır 2: Sürücü hata etkin 3: Sürücü başlatılıyor (DC bara ön şarjı) 4: Sürücü çalışıyor 5: Duruyor (verici çıkışı azalması) 6: Sürücü durduruldu		

Bağımlılık: Durum 3 sadece DC barayı ön şarj ederken görünür.

r0002	Sürücü durumu / Sürücü durumu		
CU240S CU240S DP CU240S PN	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Gerçek sürücü durumunu gösterir.		
Değer:	0: Devreye alma modu (P0010 != 0) 1: Sürücü hazır 2: Sürücü hata etkin 3: Sürücü başlatılıyor (DC bara ön şarjı) 4: Sürücü çalışıyor 5: Duruyor (verici çıkışı azalması) 6: Sürücü durduruldu		

Bağımlılık: Durum 3 sadece DC barayı ön şarj ederken görünür.
Sadece harici güç beslemeli kontrol birimi takıldığında görünür.

r0002	Sürücü durumu / Sürücü durumu		
CU240S DP-F CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Gerçek sürücü durumunu gösterir.		
Değer:	0: Devreye alma modu (P0010 != 0) 1: Sürücü hazır 2: Sürücü hata etkin 3: Sürücü başlatılıyor (DC bara ön şarjı) 4: Sürücü çalışıyor 5: Duruyor (verici çıkışı azalması) 6: Sürücü durduruldu 7: Güvenlik etkin 8: Güvenlik sıfırlama/devreye alma 9: Güvenlik hatası etkin		

Bağımlılık: Durum 3 sadece DC barayı ön şarj ederken görünür.
Sadece harici güç beslemeli kontrol birimi takıldığında görünür.

p0003	Kullanıcı erişim düzeyi / Kullanıcı erişim düzeyi		
	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	4	1
Tanım:	Parametre dizilerine kullanıcı erişim düzeyini tanımlar. Varsayılan ayar (standart) çoğu basit uygulama için yeterlidir.		
Değer:	0: Kullanıcı tanımlı parametre listesi - Kullanımla ilgili ayrıntılar için P0013'e bakın 1: Standart: En çok kullanılan parametrelere erişim sağlar. 2: Genişletilmiş: İnvörtör I/O fonksiyonlarına genişletilmiş erişim sağlar 3: Uzman: Sadece uzman kullanımı içindir. 4: Servis: Sadece yetkili servis tarafından kullanım içindir, şifre korumalı		
Not:	Sadece OP'li kontrol birimleri için geçerlidir.		

p0004	Parametre filtresi / Parametre filtresi		
CU240E	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16
CU240S	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
CU240S DP	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
CU240S PN			
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	22	0
Tanım:	Devreye alma konusunda daha odaklı bir yaklaşım sağlamak için fonksiyonelliğe göre parametreleri filtreler.		
Değer:	0: Tüm parametreler 2: İnvörtör 3: Motor 4: Hız sensörü 5: Teknoloji uygulaması / birimler 7: Komutlar, ikili I/O 8: AI ve AO 10: Set değeri kanalı / RFG 12: Sürücü özellikleri 13: Motor kontrolü 19: Motor tanımlama 20: Haberleşme 21: Uyarılar / hatalar / izleme 22: Teknoloji kontrolörü		

p0004	Parametre filtresi / Parametre filtresi		
CU240S DP-F CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 1 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: - Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min. 0	Maks. 22	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Devreye alma konusunda daha odaklı bir yaklaşım sağlamak için fonksiyonelliğe göre parametreleri filtreler.		
Değer:	0: Tüm parametreler 2: İnvörtör 3: Motor 4: Hız sensörü 5: Teknoloji uygulaması / birimler 7: Komutlar, ikili I/O 8: AI ve AO 10: Set değeri kanalı / RFG 11: Güvenlik fonksiyonları 12: Sürücü özellikleri 13: Motor kontrolü 19: Motor tanımlama 20: Haberleşme 21: Uyarılar / hatalar / izleme 22: Teknoloji kontrolörü		

p0005[0...2]	Ekran seçimi / Ekran seçimi		
	Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min. 2	Maks. 4000	Fabrika ayarı 21
Tanım:	OP üstünde r0000 parametresi için ekran seçer (sürücü ekranı).		
Örnek:	P0005 = 21: Gerçek filtrelenmiş frekans (r0021) P0005 = 25: Gerçek çıkış gerilimi (r0025) P0005 = 26: Gerçek filtrelenmiş DC bara gerilimi (r0026) P0005 = 27: Gerçek çıkış akımı (r0027)		
Uyarı:	Bu ayarlar salt okunur parametre numaralarına karşılık gelir ("rxxx").		

p0006	Ekran modu / Ekran modu		
	Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min. 0	Maks. 4	Fabrika ayarı 2
Tanım:	r0000 için OP üstünde ekran modunu tanımlar (sürücü ekranı).		
Değer:	0: Hazır durum: set değeri/çıkış frekansı. Çalıştır: çıkış frekansı 1: Hazır durum: set değeri. Çalıştır: çıkış frekansı. 2: Hazır durum: P0005/r0020 değer. Çalıştır: P0005 değer 3: Hazır durum: r0002/r0020 değer. Çalıştır: r0002 değer 4: Tüm durumlarda sadece P0005 ekranı		
Not:	İnvörtör çalışmıyorken ekran "Çalışmıyor" ve "Çalışıyor" değerleri arasında değişir. Varsayılan olarak set değeri ve gerçek frekans değerleri sırayla gösterilir.		

p0007	Arka ışık gecikme zamanı / Arka ışık gecikme zamanı		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: C, U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	2000	0
Tanım:	Hiçbir operatör tuşuna basılmadığında OP ekranının arka ışığının söndüğü zaman aralığını tanımlar.		
Not:	P0007 = 0: Arka ışık her zaman açık (varsayılan durum). P0007 = 1 - 2000: Arka ışığın kapatılacağı saniye sayısı.		

p0010	Devreye alma parametresi / Devreye alma par.		
CU240E	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16
CU240S	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
CU240S DP	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
CU240S PN			
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	95	0
Tanım:	Sadece belli bir fonksiyonel grubuyla ilişkili parametrelerin seçilmesi için parametreleri filtreler.		
Değer:	0: Hazır 1: Hızlı devreye alma 2: İnvörtör 29: İndirme 30: Fabrika ayarı 95: Güvenlik devreye alma (sadece güvenlik CU üstünde)		
Bağımlılık:	İnvörtörün çalıştırılması için sıfırla. P0003 (kullanıcı erişim düzeyi) parametrelere erişimi de belirtir.		
Not:	<ul style="list-style-type: none"> P0010 = 1 İnvörtör P0010 = 1 ayarlaması yapılarak çok hızlı ve kolay bir şekilde devreye alınabilir. Bundan sonra sadece önemli parametreler (örnek: P0304, P0305, vb.) görünür. Bu parametrelerin değeri birbiri ardına girilmelidir. Hızlı devreye almanın sonu ve dahili hesaplamaların başlangıcı P3900 = 1 - 3 ayarlaması yapılarak gerçekleştirilecektir. Daha sonra P0010 ve P3900 parametreleri otomatik olarak sıfırlanacaktır. P0010 = 2 Sadece servis amaçlı. P0010 = 29 Bir parametre dosyasını PC aracı aracılığıyla transfer etmek için (örnek: STARTER) P0010 parametresi PC aracı tarafından 29 olarak ayarlanacaktır. İndirme sonlandırıldığında PC aracı P0010 parametresini sıfırlayacaktır. P0010 = 30 İnvörtörün parametrelerini sıfırlarken P0010 30 olarak ayarlanmalıdır. Parametrelerin sıfırlanması parametre P0970 = 1 ayarlaması yapılarak başlatılacaktır. İnvörtör tüm parametrelerini otomatik olarak varsayılan ayarlarına sıfırlayacaktır. Parametre ayarlaması sırasında sorunla karşılaşırsanız ve yeniden başlamak isterseniz bu faydalı olabilir. Fabrika ayarlamasının süresi yaklaşık 60 saniyedir. 		

p0010	Devreye alma parametresi / Devreye alma par.		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	95	0
Tanım:	Sadece belli bir fonksiyonel grubuyla ilişkili parametrelerin seçilmesi için parametreleri filtreler.		
Değer:	0: Hazır 1: Hızlı devreye alma 2: İnvörtör 29: İndirme 30: Fabrika ayarı 95: Güvenlik devreye alma (sadece güvenlik CU üstünde)		
Bağımlılık:	İnvörtörün çalıştırılması için sıfırla. P0003 (kullanıcı erişim düzeyi) parametrelere erişimi de belirtir.		
Not:	<ul style="list-style-type: none"> P0010 = 1 İnvörtör P0010 = 1 ayarlaması yapılarak çok hızlı ve kolay bir şekilde devreye alınabilir. Bundan sonra sadece önemli parametreler (örnek: P0304, P0305, vb.) görünür. Bu parametrelerin değeri birbiri ardına girilmelidir. Hızlı devreye almanın sonu ve dahili hesaplamaların başlangıcı P3900 = 1 - 3 ayarlaması yapılarak gerçekleştirilecektir. Daha sonra P0010 ve P3900 parametreleri otomatik olarak sıfırlanacaktır. P0010 = 2 Sadece servis amaçlı. P0010 = 29 Bir parametre dosyasını PC aracı aracılığıyla transfer etmek için (örnek: STARTER) P0010 parametresi PC aracı tarafından 29 olarak ayarlanacaktır. İndirme sonlandırıldığında PC aracı P0010 parametresini sıfırlayacaktır. P0010 = 30 İnvörtörün parametrelerini sıfırlarken P0010 30 olarak ayarlanmalıdır. Parametrelerin sıfırlanması parametre P0970 = 1 ayarlaması yapılarak başlatılacaktır. İnvörtör tüm parametrelerini otomatik olarak varsayılan ayarlarına sıfırlayacaktır. Parametre ayarlaması sırasında sorunla karşılaşırsanız ve yeniden başlamak isterseniz bu faydalı olabilir. Fabrika ayarlamasının süresi yaklaşık 60 saniyedir. P0010 = 95 Güvenlik parametrelerini değiştirmek için erişim düzeyi 3 seçin ve güvenlik şifresini ayarlayın. P0010 sadece bundan sonra 95 olarak ayarlanabilir. Güvenlik dinamikasyonunu kapsayan güvenlik devreye alımı yaklaşık 2 saniye sürecektir. Güvenlik devreye alımını sonlandırmak için P3900'a bakın. 		
p0011	Kullanıcı tanımlı parametrenin kilitlemesi / KullncTnmKitPar		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: C, U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	65535	0
Not:	P0013 parametresine bakın (kullanıcı tanımlı parametre)		
p0012	Kullanıcı tanımlı parametre anahtarı / Anahtar KullncTanmliPar		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	
	Değiştirilebilir: C, U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	65535	0
Not:	P0013 parametresine bakın (kullanıcı tanımlı parametre).		

p0013[0...19]	Kullanıcı tanımlı parametre / Kullanıcı-tanımlı par		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: C, U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	65535	0
Tanım:	Son kullanıcının erişim sahibi olacağı sınırlı parametre dizisini tanımlar. Kullanım talimatları: 1. P0003 = 3 olarak ayarlayın (uzman kullanıcı). 2. 0 ila 16 P0013 matrislerine gidin (kullanıcı listesi) 3. Parametrelerin kullanıcı tanımlı listesinde görünür olmasının gerekli olduğu P0013 0 ila 16 dizisine girin. Aşağıdaki değerler sabittir ve değiştirilemez: - P0013 dizini 17 = 3 (kullanıcı erişim düzeyi) - P0013 dizini 18 = 10 (devreye alma parametre filtresi) - P0013 dizini 19 = 12 (kullanıcı tanımlı parametre için anahtar) 4. Kullanıcı tanımlı parametreyi etkinleştirmek için P0003 = 0 olarak ayarlayın.		
Dizin:	[0] = 1'inci kullanıcı parametresi [1] = 2'nci kullanıcı parametresi [2] = 3'üncü kullanıcı parametresi [3] = 4'üncü kullanıcı parametresi [4] = 5'inci kullanıcı parametresi [5] = 6'nci kullanıcı parametresi [6] = 7'nci kullanıcı parametresi [7] = 8'inci kullanıcı parametresi [8] = 9'uncu kullanıcı parametresi [9] = 10'uncu kullanıcı parametresi [10] = 11'inci kullanıcı parametresi [11] = 12'nci kullanıcı parametresi [12] = 13'üncü kullanıcı parametresi [13] = 14'üncü kullanıcı parametresi [14] = 15'inci kullanıcı parametresi [15] = 16'nci kullanıcı parametresi [16] = 17'nci kullanıcı parametresi [17] = 18'inci kullanıcı parametresi [18] = 19'uncu kullanıcı parametresi [19] = 20'nci kullanıcı parametresi		
Bağımlılık:	İlk olarak P0011'i ("kilit") farklı bir değere getirin ve sonra kullanıcı tanımlı parametresinin değiştirilmesini engellemek için P0012'yi ("anahtar") ayarlayın. Daha sonra kullanıcı tanımlı listeyi etkinleştirmek için P0003'ü ayarlayın. Kilitlendiğinde ve kullanıcı tanımlı parametre etkinleştirildiğinde kullanıcı tanımlı parametreden çıkmanın (ve diğer parametreleri görüntülemenin) tek yolu P0012'yi ("anahtar") P0011 ("kilit") içinde değere getirmektir.		
Not:	P0011 ("kilit") ve P0012 ("anahtar") varsayılan değerleri aynıdır.		

p0014[0...2]**Bellek modu / Bellek modu****Erişim düzeyi:** 3**Hızlı komut:** HAYIR**Değiştirilebilir:** U, T**P-Grubu:** -**Etkin:** HAYIR**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** Unsigned16**Veri dizisi:** -**Min.**

0

Maks.

1

Fabrika ayarı

0

Tanım:

Parametreler için bellek modunu ayarlar.

"Dizin" altında listelenen tüm arayüzler için bellek modu yapılandırılabilir.

Değer:

0: Değişken (RAM)

1: Değişken olmayan (EEPROM)

Dizin:

[0] = RS485 üzerinde USS

[1] = RS232 üzerinde USS

[2] = Bölgesel ağ

Not:

Bağımsız bir bellek isteği, bir PLC veya STARTER gibi PC araçları tarafından ayarlanan seri haberleşmelerinin parçası (örneğin USS protokolünün 15-12 PKE bitleri) olabilir. P0014 ayarları üstünde etki sağlamak için aşağıdaki tabloya bakın.

	İsteği USS/PROFIBUS aracılığıyla kaydedin	Sonuç
RAM	EEPROM	EEPROM
EEPROM	EEPROM	EEPROM
RAM	RAM	RAM
EEPROM	RAM	EEPROM

1. BOP ile parametre mutlaka EEPROM içine kaydedilecektir.
2. P0014 kendiliğinden mutlaka EEPROM içine kaydedilecektir.
3. Bir fabrika sıfırlaması aracılığıyla P0014 değiştirilemez (P0010 = 30 ve P0970 = 1).
4. P0014 bir indirme sırasında transfer edilebilir (P0010 = 29).

p0014 parametresini transfer ederken invertör dahili hesaplamaları yapmak için işlemcisini kullanır.

Haberleşmeler - hem USS hem de Bölgesel ağ aracılığıyla - bu hesaplamaların yapıldığı süre boyunca kesilir.

Bu yüzden SIMATIC S7 kontrolü (bölgesel ağ aracılığıyla haberleşmeler) aşağıdaki hata mesajlarını verebilir:

- Parametre hatası 30
- Sürücü hatası 70
- Sürücü hatası 75

Sürücü sistemini devreye almak için STARTER (USS) kullanılırken veriler bu hesaplamalar sırasında girilemez.

Frekans invertöründe hesaplamalar biter bitmez hatalar kabul edilebilir. Bu hesaplamaların bitmesi bir dakika sürebilir.

r0018**Donanım yazılımı sürümü / Donanım yazılımı sürümü****Erişim düzeyi:** 1**Birim:** -**P-Grubu:** Konvertör**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** FloatingPoint32**Veri dizisi:** -**Tanım:**

Kurulu donanım yazılımının sürüm sayısını gösterir.

r0019.0...14	CO/BO: BOP kontrol kelimesi / BOP KtrlKlm	Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Komutlar Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -	
Tanım:	Operatör panel komutlarının durumunu gösterir. Aşağıdaki ayarlar BICO giriş parametrelerine bağlanırken klavye kontrolü için "besleme" kodları olarak kullanılır.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	ON/OFF1	Evet	Hayır	-
	01	OFF2: Elektrik durma	Hayır	Evet	-
	08	JOG sağ	Evet	Hayır	-
	11	Geri (set değeri ters çevirme)	Evet	Hayır	-
	13	Motorize potansiyometre MOP yukarı	Evet	Hayır	-
	14	Motorize potansiyometre MOP aşağı	Evet	Hayır	-
Not:	Panel tuşlarına fonksiyon atamak için BICO teknolojisi kullanılırken bu parametre ilgili komutun gerçek durumunu gösterir.				
r0020	CO: RFG öncesi frek. set değeri / RFG öncesi ayrnok	Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -	
Tanım:	Gerçek frekans set değerini gösterir (azalan fonksiyon jeneratörü girişi). Bu değer filtreli (r0020) ve filtersiz (r1119) olabilir. RFG sonrası gerçek frekans set değeri r1170 içinde gösterilir.				
r0021	CO: Gerçek filtreli frekans / Ger. filt. frek.	Erişim düzeyi: 2 Birim: [Hz]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -	
Tanım:	Kayma dengelemesi, rezonans söndürme ve frekans sınırlama olmadan gerçek invertör çıkış frekansını (r0024) gösterir.				
r0022	Gerçek filtreli rotor hızı / Ger. fil. rotorhızı	Erişim düzeyi: 3 Birim: [RPM]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -	
Tanım:	r0021 (filtreli çıkış frekansı [Hz] x 120 / kutup sayısı) tabanlı hesaplanmış rotor hızını gösterir. Bu değer her 128 milisaniyede güncellenir.				
Not:	Bu hesaplama yük bağımsız kaymaya izin vermez.				
r0024	CO: Gerçek filtreli çıkış frekans / Ger. çık. frek.	Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -	
Tanım:	Gerçek filtrelenmiş çıkış frekansını gösterir (kayma dengeleme, rezonans söndürme ve frekans sınırlama içindedir). r0021'e de bakın. Bu değer filtreli (r0024) ve filtersiz (r0066) olabilir.				
r0025	CO: Gerçek çıkış gerilimi / Ger.çık. volt	Erişim düzeyi: 2 Birim: [V]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -	
Tanım:	Motora uygulanan filtreli [rms] gerilimini gösterir. Bu değer filtreli (r0025) ve filtersiz (r0072) olabilir.				

r0026[0...1]	CO: Gerçek filtreli DC-bara gerilimi / Ger. fil. Vdc Erişim düzeyi: 2 Birim: [V]	P-Grubu: Konvertör Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Filtrelenmiş DC-bara gerilimini gösterir. Bu değer filtreli (r0026) ve filtresiz (r0070) olabilir.		
Dizin:	[0] = Dengeleme DC gerilim Kanalı [1] = Ölçüm/İzleme DC gerilim Kanalı		
Not:	r0026[0] = Ana DC-bara gerilimi r0026[1] = Dahili besleme için ayrılmış DC-bara gerilimi (örneğin CU için). Sürücü topolojisine bağlıdır. Mevcut değilse 0 değerini gösterir.		
r0027	CO: Gerçek çıkış akımı / Ger. çık. ak Erişim düzeyi: 2 Birim: [A]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Motor akımının rms değerini gösterir [A]. Bu değer filtreli (r0027) ve filtresiz (r0068) olabilir.		
r0029	CO: Akı üreten akım / Dalgali ür. ak. Erişim düzeyi: 3 Birim: [A]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Dalgali akım üreten bileşeni gösterir. Bu değer filtreli (r0029) ve filtresiz (r0076) olabilir. Dalgali akım üreten bileşen motor parametrelerinden (P0340 - Motor parametrelerinin hesaplanması) hesaplanan nominal dalgaya bağlıdır.		
Bağımlılık:	P1300 içinde vektör kontrolü seçildiğinde uygulanır; aksi durumda ekran sıfır değerini gösterir.		
Not:	Dalgali akım üreten bileşen genel olarak motorun taban hızına kadar sabittir; taban hızının üstünde bu bileşen zayıflar (alan zayıflaması) ve motor hızında ama azaltılmış momentte bir artışa sebep olur.		
r0030	CO: Moment üretilen akım / Moment ür.ak Erişim düzeyi: 3 Birim: [A]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Moment üreten akım bileşenini gösterir. Bu değer filtreli (r0030) ve filtresiz (r0078) olabilir. Moment üreten akım bileşeni hız kontrolörü tarafından sağlanan moment set değerinden hesaplanır.		
Bağımlılık:	P1300 içinde vektör kontrolü seçildiğinde uygulanır; aksi durumda ekran sıfır değerini gösterir.		
Not:	Senkron olmayan motorlar için moment üreten akım bileşeni için (mümkün maksimum çıkış gerilimi (r0071), motor sızıntısı ve akım alan zayıflatması (r0377) ile birlikte) bir sınır hesaplanır, buysa motor devrilmesini önler.		
r0031	CO: Gerçek filtrelenmiş moment / Ger. filt. moment Erişim düzeyi: 2 Birim: [Nm]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Elektrik momentini gösterir. Düşük hızlarda akım enjeksiyonu etkinken çıkış değeri sıfır olur (r1751.4 = 1). Bu değer filtreli (r0031) ve filtresiz (r0080) olabilir.		
Not:	Elektrik momentini mil üstünde ölçülebilen mekanik moment ile aynı değildir. Elektrik momentinin bir parçası rüzgar ve sürtünme yüzünden motor içinde kaybolur.		

r0032	CO: Gerçek filtreli güç / Ger. filt. güç Erişim düzeyi: 2 Birim: -	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	(Mekanik) mil gücünü gösterir. Değer, P0100 ayarına (Avrupa / Kuzey Amerika için işletim) bağlı olarak [kW] veya [hp] cinsinden gösterilir. $P_{mech} = 2 * Pi * f * M \rightarrow$ $r0032[kW] = (2 * Pi / 1000) * (r0022 / 60)[1/dak] * r0031[Nm]$ $r0032[hp] = r0032[kW] / 0.75$		
r0035[0...2]	CO: Gerçek motor sıcaklığı / Ger. mot.sıc. Erişim düzeyi: 2 Birim: [°C]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Ölçülen motor sıcaklığını gösterir.		
r0036	CO: İnvörtör aşırı yük kullanımı / İnvört aşyık kul Erişim düzeyi: 4 Birim: [%]	P-Grubu: Konvertör Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	I2t modeli aracılığıyla hesaplanan invörtör aşırı yük kullanımını gösterir. Mümkün maksimum I2t değerle ilişkili gerçek I2t değeri [%] olarak kullanım sağlar. Akım P0294 için eşji aşarsa (invörtör I2t aşırı yük uyarısı) A0505 uyarısı (invörtör I2t) oluşturulur ve invörtörün çıkış akımı P0290 aracılığıyla azaltılır (invörtör aşırı yük tepkisi). %100 kullanım aşılırsa F0005 hatası (invörtör I2t) verilir.		
Bağımlılık:	r0036 > 0: İnvörtörün nominal akımı (r0207'ye bakın) aşılırsa kullanım gösterilir, aksi durumda % 0 kullanım gösterilir.		
r0037[0...4]	CO: İnvörtör sıcaklığı [°C] / İnvörtör sıc. Erişim düzeyi: 3 Birim: [°C]	P-Grubu: Konvertör Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Ölçülen soğutucu sıcaklığını ve termal modele göre IGBT hesaplanmış ekyeri sıcaklığını gösterir.		
Dizin:	[0] = Ölçülen soğutucu sıcaklığı [1] = Toplam Çip Ekyeri Sıcaklığı [2] = Doğrultucu sıcaklığı [3] = İnvörtör ortam sıcaklığı [4] = Kontrol kartı sıcaklığı		
Not:	Bu değerler her 128 milisaniyede güncellenir.		
r0038	CO: Filtreli güç faktörü / Fil.güç fakt Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Filtrelenmiş güç faktörünü gösterir.		
r0039	CO: Enerji tüketim ölçer [kWh] / Enerji ölçer Erişim düzeyi: 2 Birim: [kWh]	P-Grubu: Konvertör Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Ekranın son olarak sıfırlanmasından bu yana invörtör tarafından kullanılan elektrik enerjisini gösterir (P0040'e bakın - enerji tüketim ölçerini sıfırla).		
Bağımlılık:	P0040 = 1 olduğunda değer sıfırlanır (enerji tüketim ölçerini sıfırla).		

p0040	Enerji tüketim ölçerini sıfırla / Enerji ölçeri sıfırla				
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Konvertör	Veri türü: Unsigned16		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -			
	Min. 0	Maks. 1	Fabrika ayarı 0		
Tanım:	r0039 parametresinin değerini sıfıra getirir.				
Değer:	0: Sıfırlama yok 1: r0039'u 0'a getir				
r0050	CO/BO: Etkin Komut Veri Dizisi / Etkin CDS				
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16		
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Mevcut durumda etkin Komut Veri Dizisini (CDS) gösterir.				
Değer:	0: Komut Veri Dizisi 0 (CDS) 1: Komut Veri Dizisi 1 (CDS) 2: Komut Veri Dizisi 2 (CDS)				
Not:	P0810 parametresine bakın.				
r0051[0...1]	CO: Etkin Sürücü Veri Dizisi (DDS) / Etkin DDS				
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16		
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Mevcut durumda seçilmiş ve etkin Sürücü Veri Dizisini (DDS) gösterir.				
Değer:	0: Sürücü Veri Dizisi 0 (DDS0) 1: Sürücü Veri Dizisi 1 (DDS1) 2: Sürücü Veri Dizisi 2 (DDS2)				
Dizin:	[0] = Seçilmiş Sürücü Veri Dizisi [1] = Etkin Sürücü Veri Dizisi				
Not:	P0820 parametresine bakın.				
r0052.0...15	CO/BO: Gerçek durum kelimesi 1 / Ger DurKel1				
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16		
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	İnvertörün birinci etkin durum kelimesini (bit formatı) gösterir ve invertör durumunu teşhis etmek için kullanılabilir.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Sürücü hazır	Evet	Hayır	-
	01	Sürücü çalışmaya hazır	Evet	Hayır	-
	02	Sürücü çalışıyor	Evet	Hayır	-
	03	Sürücü hata etkin	Evet	Hayır	-
	04	OFF2 etkin	Hayır	Evet	-
	05	OFF3 etkin	Hayır	Evet	-
	06	ON durdurma etkin	Evet	Hayır	-
	07	Sürücü uyarma etkin	Evet	Hayır	-
	08	Sapma set değeri / gerçek değer	Hayır	Evet	-
	09	PZD kontrol	Evet	Hayır	-
	10	f_act >= P1082 (f_max)	Evet	Hayır	-
	11	Uyarı: Motor akımı/moment limiti	Hayır	Evet	-
	12	Fren açık	Evet	Hayır	-
	13	Motor aşırı yüklemesi	Hayır	Evet	-
	14	Motor doğru çalışıyor	Evet	Hayır	-
	15	İnvertör aşırı yüklemesi	Hayır	Evet	-
Bağımlılık:	r0052 Bit03 "Sürücü hata etkin": Bit3 Çıkışı (Hata) dijital çıkışta tersine çevrilecektir (Düşük = Hata, Yüksek = Hata Yok).				
Not:	r2197 ve r2198 parametrelerine bakın.				

r0053.0...15 **CO/BO: Gerçek durum kelimesi 2 / Ger DurKel2**
 PM240 **Erişim düzeyi:** 2 **P-Grubu:** Komutlar **Veri türü:** Unsigned16
Birim: - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: İnvvertörün ikinci durum kelimesini gösterir (bit formatında).

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	DC fren etkin	Evet	Hayır	-
	01	f_act > P2167 (f_off)	Evet	Hayır	-
	02	f_act > P1080 (f_min)	Evet	Hayır	-
	03	Ger. akım r0068 >= P2170	Evet	Hayır	-
	04	f_act > P2155 (f_1)	Evet	Hayır	-
	05	f_act <= P2155 (f_1)	Evet	Hayır	-
	06	f_act >= set değeri (f_set)	Evet	Hayır	-
	07	Ger. filtresiz Vdc < P2172	Evet	Hayır	-
	08	Ger. filtreli Vdc < P2172	Evet	Hayır	-
	09	Duruş rampası sonlandırıldı	Evet	Hayır	-
	10	PID çıkış r2294 == P2292 (PID_min)	Evet	Hayır	-
	11	PID çıkış r2294 == P2291 (PID_max)	Evet	Hayır	-
	14	OP'den 0 Veri Dizisini İndir	Evet	Hayır	-
	15	OP'den 1 Veri Dizisini İndir	Evet	Hayır	-

Uyarı: r0053 Bit00 "DC fren etkin" ==> P1233 parametresine bakın

Not: r2197 ve r2198 parametrelerine bakın.

r0053.1...15 **CO/BO: Gerçek durum kelimesi 2 / Ger DurKel2**
 PM250 **Erişim düzeyi:** 2 **P-Grubu:** Komutlar **Veri türü:** Unsigned16
 PM260 **Birim:** - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: İnvvertörün ikinci durum kelimesini gösterir (bit formatında).

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	01	f_act > P2167 (f_off)	Evet	Hayır	-
	02	f_act > P1080 (f_min)	Evet	Hayır	-
	03	Ger. akım r0068 >= P2170	Evet	Hayır	-
	04	f_act > P2155 (f_1)	Evet	Hayır	-
	05	f_act <= P2155 (f_1)	Evet	Hayır	-
	06	f_act >= set değeri (f_set)	Evet	Hayır	-
	09	Duruş rampası sonlandırıldı	Evet	Hayır	-
	10	PID çıkış r2294 == P2292 (PID_min)	Evet	Hayır	-
	11	PID çıkış r2294 == P2291 (PID_max)	Evet	Hayır	-
	14	OP'den 0 Veri Dizisini İndir	Evet	Hayır	-
	15	OP'den 1 Veri Dizisini İndir	Evet	Hayır	-

Not: r2197 ve r2198 parametrelerine bakın.

r0054.0...15**CO/BO: Gerçek kontrol kelimesi 1 / Ger KtrlKel1**

Erişim düzeyi: 3

P-Grubu: Komutlar

Veri türü: Unsigned16

Birim: -

Hesaplanmış: -

Veri dizisi: -

Tanım: İnvörtörün birinci kontrol kelimesini (bit formatında) gösterir ve etkin olan komutları teşhis etmek için kullanılabilir.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	ON/OFF1	Evet	Hayır	-
	01	OFF2: Elektrik durma	Hayır	Evet	-
	02	OFF3: Hızlı durdurma	Hayır	Evet	-
	03	Darbe etkin	Evet	Hayır	-
	04	RFG etkin	Evet	Hayır	-
	05	RFG başlat	Evet	Hayır	-
	06	Set değeri etkin	Evet	Hayır	-
	07	Hata onayı	Evet	Hayır	-
	08	JOG sağ	Evet	Hayır	-
	09	JOG sol	Evet	Hayır	-
	10	PLC'den kontrol	Evet	Hayır	-
	11	Geri (set değeri ters çevirme)	Evet	Hayır	-
	13	Motorize potansiyometre MOP yukarı	Evet	Hayır	-
	14	Motorize potansiyometre MOP aşağı	Evet	Hayır	-
	15	CDS Bit 0 (Elle/Otomatik)	Evet	Hayır	-

Uyarı: USS, P0700 veya P0719 aracılığıyla komut kaynağı olarak seçilirse r0054 ile r2036 aynıdır.

r0055.0...15**CO/BO: Gerçek kontrol kelimesi 2 / Ger KtrlKel2**

PM240

Erişim düzeyi: 3

P-Grubu: Komutlar

Veri türü: Unsigned16

Birim: -

Hesaplanmış: -

Veri dizisi: -

Tanım: İnvörtörün ek kontrol kelimesini (bit formatında) gösterir ve etkin olan komutları teşhis etmek için kullanılabilir.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Sabit frekans Bit 0	Evet	Hayır	-
	01	Sabit frekans Bit 1	Evet	Hayır	-
	02	Sabit frekans Bit 2	Evet	Hayır	-
	03	Sabit frekans Bit 3	Evet	Hayır	-
	04	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 0	Evet	Hayır	-
	05	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 1	Evet	Hayır	-
	08	PID Etkinleştir	Evet	Hayır	-
	09	DC fren etkinleştir	Evet	Hayır	-
	11	Düşüş Etkinleştir	Evet	Hayır	-
	12	Moment kontrolü	Evet	Hayır	-
	13	Harici hata 1	Hayır	Evet	-
	15	Komut Veri Dizisi (CDS) Bit 1	Evet	Hayır	-

Uyarı: USS, P0700 veya P0719 aracılığıyla komut kaynağı olarak seçilirse r0055 ile r2037 aynıdır.

r0055.0...15PM250
PM260**CO/BO: Gerçek kontrol kelimesi 2 / Ger KtrlKel2****Erişim düzeyi:** 3
Birim: -**P-Grubu:** Komutlar
Hesaplanmış: -**Veri türü:** Unsigned16
Veri dizisi: -**Tanım:** İnvörtörün ek kontrol kelimesini (bit formatında) gösterir ve etkin olan komutları teşhis etmek için kullanılabilir.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Sabit frekans Bit 0	Evet	Hayır	-
	01	Sabit frekans Bit 1	Evet	Hayır	-
	02	Sabit frekans Bit 2	Evet	Hayır	-
	03	Sabit frekans Bit 3	Evet	Hayır	-
	04	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 0	Evet	Hayır	-
	05	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 1	Evet	Hayır	-
	08	PID Etkinleştir	Evet	Hayır	-
	11	Düşüş Etkinleştir	Evet	Hayır	-
	12	Moment kontrolü	Evet	Hayır	-
	13	Harici hata 1	Hayır	Evet	-
	15	Komut Veri Dizisi (CDS) Bit 1	Evet	Hayır	-

Uyarı: USS, P0700 veya P0719 aracılığıyla komut kaynağı olarak seçilirse r0055 ile r2037 aynıdır.**r0056.0...15**

PM240

CO/BO: Motor kontrolünün durumu / Durum MotKtrl**Erişim düzeyi:** 3
Birim: -**P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol
Hesaplanmış: -**Veri türü:** Unsigned16
Veri dizisi: -**Tanım:** Motor kontrolünün durumunu (bit formatında) gösterir ve invertör durumunu teşhis etmek için kullanılabilir.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	İlk kontrol sonlandırıldı	Evet	Hayır	-
	01	Motor mıknatıslığı yok edildi	Evet	Hayır	-
	02	Darbeler etkinleştirildi	Evet	Hayır	-
	03	Gerilim yumuşak başlatma seçimi	Evet	Hayır	-
	04	Motor tahrik sonlandırıldı	Evet	Hayır	-
	05	Başlatma itmesi etkin	Evet	Hayır	-
	06	İvme itmesi etkin	Evet	Hayır	-
	07	Frekans negatif	Evet	Hayır	-
	08	Alan zayıflatma etkin	Evet	Hayır	-
	09	Volt set değeri sınırlı	Evet	Hayır	-
	10	Kayma frekansı sınırlı	Evet	Hayır	-
	11	f _{out} > f _{max} Frek. sınırlı	Evet	Hayır	-
	12	Faz çevirme seçildi	Evet	Hayır	-
	13	İmaks kontrolörü etkin/moment sınırına ulaşıldı	Evet	Hayır	-
	14	Vdc-maks kontrolörü etkin	Evet	Hayır	-
	15	KIB (Vdc-min kontrol) etkin	Evet	Hayır	-

Uyarı: Gerçek çıkış akımı (r0027) r0067'de akım sınırını aştığında İmaks kontrolörü (r0056 Bit13) etkinleştirilir.

r0056.0...13	CO/BO: Motor kontrolünün durumu / Durum MotKtrl		
PM250 PM260	Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
Tanım:	Motor kontrolünün durumunu (bit formatında) gösterir ve invertör durumunu teşhis etmek için kullanılabilir.		
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal 0 sinyal FP
	00	İlk kontrol sonlandırıldı	Evet Hayır -
	01	Motor mıknatıslığı yok edildi	Evet Hayır -
	02	Darbeler etkinleştirildi	Evet Hayır -
	03	Gerilim yumuşak başlatma seçimi	Evet Hayır -
	04	Motor tahrik sonlandırıldı	Evet Hayır -
	05	Başlatma itmesi etkin	Evet Hayır -
	06	İvme itmesi etkin	Evet Hayır -
	07	Frekans negatif	Evet Hayır -
	08	Alan zayıflatma etkin	Evet Hayır -
	09	Volt set değeri sınırlı	Evet Hayır -
	10	Kayma frekansı sınırlı	Evet Hayır -
	11	f_out > f_max Frek. sınırlı	Evet Hayır -
	12	Faz çevirme seçildi	Evet Hayır -
	13	İmaks kontrolörü etkin/moment sınırına ulaşıldı	Evet Hayır -
Uyarı:	Gerçek çıkış akımı (r0027) r0067'de akım sınırını aştığında I-maks kontrolörü (r0056 Bit13) etkinleştirilir.		
r0061	CO: Gerçek rotor hızı / Ger. rotor hızı		
CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 2 Birim: [Hz]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Enkoder tarafından tespit edilen Anlık hızını gösterir.		
Bağımlılık:	r0061, P0400 = 0 durumunda sıfır değerini gösterir.		
r0062	CO: Frekans set değeri / Frek. set değeri		
	Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Vektör hız kontrolörünün Hz cinsinden hız set değerini gösterir.		
Bağımlılık:	V/f kontrol modlarında r0062 = 0 (P1300 = 0...19).		
r0063	CO: Gerçek frekans / Ger. frekans		
	Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Gerçek motor frekansını Hz cinsinden gösterir. Bu değer filtreli (r0021) ve filtersiz (r0063) olabilir.		
r0064	CO: Sapma frekansı kontrolörü / Sap. frek ktrl		
	Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Hız kontrolörünün gerçek sapmasını gösterir. Bu değer, hız set değerinden (r0062) ve gerçek hızdan (r0063) hesaplanır.		
Bağımlılık:	P1300 içinde vektör kontrolü seçildiğinde uygulanır; aksi durumda ekran sıfır değerini gösterir.		
r0065	CO: Kayma frekansı / Kayma frekansı		
	Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Anma motor frekansı ile ilişkili olarak kayma frekansını [%] olarak gösterir (P0310).		

Not: V/f kontrol için P1335'e de bakın (kayma dengeleme).

r0066 **CO: Gerçek çıkış frekansı / Ger. çık. frek.**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [Hz] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Gerçek çıkış frekansını Hz cinsinden gösterir. Bu değer filtreli (r0024) ve filtresiz (r0066) olabilir.
Not: Çıkış frekansı, P1080 (**Min.** frekans) ve P1082 (**Maks.** frekans) içinde girilen değerlerle sınırlandırılır.

r0067 **CO: Gerçek çıkış akım sınırı / Çık. ak. sınırı**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [A] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: İnvvertörün geçerli maksimum çıkış akımını gösterir.
r0067 parametresi aşağıdaki etkenler tarafından etkilenir/belirlenir:
• Anma motor akımı P0305
• Motor aşırı yük etkeni P0640
• P0610'a bağlı olarak motor koruması
• r0067, r0209 maksimum invertör akımından az veya buna eşittir
• P0290'a bağlı olarak invertör koruması

Not: r0067'nin azalması invertör aşırı yüklemesine veya motor aşırı yüklemesine işaret edebilir.

r0067 **CO: Gerçek çıkış akım sınırı / Çık. ak. sınırı**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [A] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: İnvvertörün geçerli maksimum çıkış akımını gösterir.
r0067 parametresi aşağıdaki etkenler tarafından etkilenir/belirlenir:
• Anma motor akımı P0305
• Motor aşırı yük etkeni P0640
• P0610'a bağlı olarak motor koruması
• r0067, r0209 maksimum invertör akımından az veya buna eşittir
• P0290'a bağlı olarak invertör koruması
• r0067, yeniden üretim yaparken yeniden üretim güç sınırından etkilenir

Not: r0067'nin azalması invertör aşırı yüklemesine veya motor aşırı yüklemesine işaret edebilir.

r0068 **CO: Çıkış akımı / Çıkış akımı**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [A] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Motor akımının filtrelenmemiş [rms] değerini gösterir [A]. Bu değer filtreli (r0027) ve filtresiz (r0068) olabilir.

Not: Süreç kontrol amaçlı kullanılır (filtrelenen ve ekran değeri olarak kullanılan r0027'den farklı olarak).

r0069[0...5] **CO: Gerçek faz akımı / Ger. faz ak**
Erişim düzeyi: 4 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [A] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Ölçülen faz akımlarını gösterir.
Dizin: [0] = U_phase
[1] = V_phase
[2] = W_phase
[3] = Offset U_phase
[4] = Offset V_phase
[5] = Offset W_phase

r0070 **CO: Gerçek DC-bara gerilimi / Ger. Vdc**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Konvertör **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [V] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: DC-bara gerilimini gösterir. Bu değer filtreli (r0026) ve filtersiz (r0070) olabilir.
Not: Süreç kontrol amaçlı kullanılır (filtrelenen ve ekran değeri olarak kullanılan r0026'dan (gerçek DC-bağlantı gerilimi) farklı olarak).

r0071 **CO: Maks. çıkış gerilimi / Maks. çık.volt**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [V] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Maksimum çıkış gerilimini gösterir.
Bağımlılık: Gerçek maksimum çıkış gerilimi, gerçek giriş besleme gerilimine bağlıdır.

r0072 **CO: Gerçek çıkış gerilimi / Ger. çık.volt**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [V] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Çıkış gerilimini gösterir. Bu değer filtreli (r0025) ve filtersiz (r0072) olabilir.

r0074 **CO: Gerçek modülasyon / Ger. modülasyon**
Erişim düzeyi: 4 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [%] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Gerçek modülasyon dizinini gösterir.
Modülasyon dizini, invertör faz çıkış gerilimindeki temel bileşenin genliği ile DC-bara geriliminin yarısının arasındaki oran olarak tanımlanır.

r0075 **CO: Akım set değeri Isd / Ak. ayrınok. Isd**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [A] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Dalgalı akım üreten bileşenin set değerini gösterir.
Bağımlılık: P1300 içinde vektör kontrolü seçildiğinde uygulanır; aksi durumda ekran sıfır değerini gösterir.

r0076 **CO: Gerçek akım / Ger. ak. Isd**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [A] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Dalgalı akım üreten bileşeni gösterir. Bu değer filtreli (r0029) ve filtersiz (r0076) olabilir.
Bağımlılık: P1300 içinde vektör kontrolü seçildiğinde uygulanır; aksi durumda ekran sıfır değerini gösterir.

r0077	CO: Akım set değeri Isq / Ak. ayrınok. Isq Erişim düzeyi: 3 Birim: [A]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım: Bağımlılık:	Trok üreten akımın bileşeninin set değerini gösterir. P1300 içinde vektör kontrolü seçildiğinde uygulanır; aksi durumda ekran sıfır değerini gösterir.		
r0078	CO: Gerçek akım Isq / Ger. ak. Isq Erişim düzeyi: 3 Birim: [A]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Moment üreten akım bileşenini gösterir. Bu değer filtrelili (r0030) ve filtresiz (r0078) olabilir.		
r0079	CO: Moment set değeri (toplam) / Toplam trk ayrınok Erişim düzeyi: 3 Birim: [Nm]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım: Bağımlılık:	Sınırlamadan sonra toplam moment set değerini gösterir. P1300 içinde vektör kontrolü seçildiğinde uygulanır; aksi durumda ekran sıfır değerini gösterir.		
r0080	CO: Gerçek moment / Ger. moment Erişim düzeyi: 4 Birim: [Nm]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Gerçek momenti gösterir. Düşük hızlarda akım enjeksiyonu etkinken çıkış değeri sıfır olur (r1751.4 = 1). Bu değer filtrelili (r0031) ve filtresiz (r0080) olabilir.		
r0084	CO: Gerçek hava boşluğu dalgası / Hava boşluğu dalgası Erişim düzeyi: 4 Birim: [%]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Anma motor dalgalanmasıyla ilişkili olan hava boşluğu dalgasını [%] olarak gösterir.		
r0085	CO: Gerçek yeniden etkin akım / Ger.yeniden-etkin ak. Erişim düzeyi: 3 Birim: [A]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım: Bağımlılık:	Motor akımının yeniden-etkin (sanal kısım) gösterir. P1300 içinde V/f kontrolü seçildiğinde uygulanır; aksi durumda ekran sıfır değerini gösterir.		
r0086	CO: Gerçek etkin akım / Ger.etkin ak. Erişim düzeyi: 3 Birim: [A]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım: Bağımlılık:	Motor akımının etkin (gerçek kısım) gösterir. P1300 içinde V/f kontrolü seçildiğinde uygulanır; aksi durumda ekran sıfır değerini gösterir.		
r0087	CO: Gerçek güç faktörü / Ger.güç etk. Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Gerçek güç faktörünü gösterir.		

r0090 CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	CO: Gerçek rotor açısı / Ger. rotor açısı Erişim düzeyi: 2 Birim: [°]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint3 Veri dizisi: -
Tanım:	Rotorun akım açısını gösterir.		
r0094	CO: Dönüşüm açısı / Dön. açısı Erişim düzeyi: 3 Birim: [°]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Dönüşüm açısını gösterir (VC modunda dalga açısı veya Vf modunda frekanstan açısı).		
p0095[0...9]	CI: Ekran PZD sinyalleri / PZD sinyalleri Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut: HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	PZD sinyalleri için ekran kaynağını seçer.		
Dizin:	[0] = 1'inci PZD sinyali [1] = 2'nci PZD sinyali [2] = 3'üncü PZD sinyali [3] = 4'üncü PZD sinyali [4] = 5'inci PZD sinyali [5] = 6'ncı PZD sinyali [6] = 7'nci PZD sinyali [7] = 8'inci PZD sinyali [8] = 9'uncu PZD sinyali [9] = 10'uncu PZD sinyali		
r0096[0...9]	PZD sinyalleri / PZD sinyalleri Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	PZD sinyallerini [%] olarak gösterir.		
Dizin:	[0] = 1'inci PZD sinyali [1] = 2'nci PZD sinyali [2] = 3'üncü PZD sinyali [3] = 4'üncü PZD sinyali [4] = 5'inci PZD sinyali [5] = 6'ncı PZD sinyali [6] = 7'nci PZD sinyali [7] = 8'inci PZD sinyali [8] = 9'uncu PZD sinyali [9] = 10'uncu PZD sinyali		
Not:	r0096 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir.		

p0100	Avrupa / Kuzey Amerika / Avrupa / Kuz. Amer. Erişim düzeyi: 1 Hızlı komut EVET Değiştirilebilir: C(1)	P-Grubu: - Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 2	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Güç ayarlarının [kW] veya [hp] cinsinden verilir verilmemişini belirler (örneğin P0307 Anma motor gücü).		
Değer:	0: Avrupa [kW], motor baz frekansı 50 Hz 1: Kuzey Amerika [kW], motor baz frekansı 60 Hz 2: Kuzey Amerika [kW], motor baz frekansı 60 Hz		
Bağımlılık:	P0310 anma motor frekansının varsayılan ayarları ve P1082 maksimum frekansı otomatik olarak burada P2000 referans frekansına ek olarak ayarlanır. Burada: • Bu parametreyi değiştirmeden önce ilk olarak sürücüyü durdurun (veya tüm darbeleri devre dışı bırakın). • P0100 parametresi sadece P0010 = 1 (Devreye alma modu) durumunda ilgili arayüz aracılığıyla (örneğin RS232 üstünde USS) değiştirilebilir. • P0100'ın değiştirilmesiyle tüm anma motor parametreleri ve anma motor parametresine bağlı olan diğer parametreler sıfırlanır (P0340'a bakın - motor parametrelerinin hesaplanması)		
r0191[0...2]	Yapılandırma Kontrol Birimi / Yapıl. KB Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: - Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned32 Veri dizisi: -
Tanım:	Kontrol Biriminin gerçek HW-yapılandırmasını (SZL vektörü) gösterir.		
Dizin:	[0] = SZL Vektör KB ve PM birleştirilmiş [1] = SZL Vektör KB [2] = SZL Vektör PM		
p0199	Donanım sistem numarası / Don. sistem no. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: - Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 255	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Donanım sistem numarası. Bu parametrenin işletim etkisi yoktur (sadece fabrika amaçlı).		
p0201[0...2]	Gerçek güç modülü kod numarası / Ger.Gmod. kod no Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Konvertör Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 65535	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Donanım değişkenini tanımlar.		
Dizin:	[0] = Güçyığının kodu [1] = Fonksiyonellik sürümü - MLFB'nin Son Basamağı [2] = Kullanılan son PS Id		
Uyarı:	Parametre P0201 = 0, hiçbir güç modülünün tanımlanmadığını gösterir.		

r0203	Gerçek invertör tipi / Ger. invertör tipi		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Konvertör	Veri türü: Unsigned16
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Tanımlı gerçek invertör tip numarası.		
Değer:	0: PS Verisi/Modülü yok 1: ayrılmış 2: ayrılmış 3: ayrılmış 4: ayrılmış 5: ayrılmış 6: ayrılmış 7: ayrılmış 110: SINAMICS G110 111: SINAMICS IPM25 114: SINAMICS PM240 115: SINAMICS PM250 117: SINAMICS PM240 PX 125: SINAMICS ET200PRO 130: SINAMICS PM DCP		

r0204	Güç modülü özellikleri / Gmodülü özellikleri				
PM240	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Konvertör	Veri türü: Unsigned32		
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Güç modülünün donanım özelliklerini gösterir.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	DC giriş gerilimi	Evet	Hayır	-
	01	RFI filtresi	Evet	Hayır	-
	02	Etkin Hat Modülü	Evet	Hayır	-
	03	SLM	Evet	Hayır	-
	04	Tristörlü BLM	Evet	Hayır	-
	05	Diyotlu BLM	Evet	Hayır	-
	06	Su Soğutmalı	Evet	Hayır	-
	12	Güvenlik Freni	Evet	Hayır	-
	13	Güvenlik Etkin	Evet	Hayır	-
	14	Bütünleştirilmiş Çıkış Filtresi	Evet	Hayır	-
Not:	Parametre r0204 = 0, hiçbir güç modülünün tanımlanmadığını gösterir.				

r0204	Güç modülü özellikleri / Gmodülü özellikleri				
PM250	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Konvertör	Veri türü: Unsigned32		
PM260	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Güç modülünün donanım özelliklerini gösterir.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	DC giriş gerilimi	Evet	Hayır	-
	01	RFI filtresi	Evet	Hayır	-
	02	Etkin Hat Modülü	Evet	Hayır	-
	03	SLM	Evet	Hayır	-
	04	Tristörlü BLM	Evet	Hayır	-
	05	Diyotlu BLM	Evet	Hayır	-
	06	Su Soğutmalı	Evet	Hayır	-
	07	F3E Güçyığını	Evet	Hayır	-
	12	Güvenlik Freni	Evet	Hayır	-
	13	Güvenlik Etkin	Evet	Hayır	-
	14	Bütünleştirilmiş Çıkış Filtresi	Evet	Hayır	-
Not:	Parametre r0204 = 0, hiçbir güç modülünün tanımlanmadığını gösterir.				

p0205	İnvertör uygulaması / İnvertör uyg.		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Konvertör	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: EVET	Etkin: HAYIR	Veri Dizisi: -
	Değiştirilebilir: C(1)	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	1	0
Tanım:	<p>İnvertör uygulamasını seçer.</p> <p>İnvertör ve motor gereklilikleri, yükün hız aralığı ve moment gereklilikleri tarafından belirlenir. Uygulamanın frekans/moment karakteristiğine bağlı olarak bu parametre yüksek aşırı yüklenme (HO) veya hafif aşırı yüklenme (LO) olarak ayarlanabilir.</p> <ul style="list-style-type: none"> Yüksek aşırı yüklenme (HO): HO, uygulama tam frekans aralığında yüksek aşırı yüklenme gerektirirse kullanılır. Birçok yük yüksek aşırı yük olarak düşünülebilir. Tipik yüksek aşırı yüklemeler, taşıyıcılar, kompresörler ve pozitif yer değiştirme pompalarıdır. Hafif aşırı yüklenme (LO): LO, uygulamanın birçok fan ve pompa gibi parabolik frekansı/momenti varsa kullanılır. Hafif aşırı yüklenme aynı invertörle aşağıdaki olasılıkları sunar: - Daha yüksek anma invertör akımı r0207 - Daha yüksek anma invertör gücü r0206 - I2t koruması için daha yüksek eşik <p>P0205, hızlı devreye alımda değiştirilirse hemen çeşitli motor parametrelerini hesaplar:</p> <ol style="list-style-type: none"> P0305 Anma motor akımı P0307 Anma motor gücü P0640 Motor aşırı yüklenme etkeni <p>Öncelikle P0205'i değiştirmeniz tavsiye edilir. Daha sonra motor parametresi kullanılabilir. Motor parametresi, bu sıranın değiştirilmesiyle geçersiz kılınacaktır.</p>		
Değer:	<p>0: Yüksek aşırı yüklenme 1: Hafif aşırı yüklenme</p>		
Uyarı:	<p>Ayar 1'i (hafif aşırı yüklenme) sadece hafif aşırı yüklenme uygulamaları (örneğin pompalar ve fanlar) kullanın.</p> <p>Yüksek aşırı yüklenme uygulamaları için kullanılırsa I2t uyarısı çok geç oluşturulur ve motorda aşırı ısınma meydana gelir.</p>		
Not:	<p>Parametre değeri Fabrika ayarınca sıfırlanmaz (P0970'a bakın).</p>		
r0206	Anma invertör gücü [kW] / [hp] / Anma gücü[kW/hp]		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Konvertör	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	<p>İnvertörden gelen nominal anma motor gücünü gösterir.</p>		
Bağımlılık:	<p>Değer, P0100 ayarına (Avrupa / Kuzey Amerika için işletim) bağlı olarak [kW] veya [hp] cinsinden gösterilir.</p>		

r0207[0...2] Anma invertör akımı / Anma invertör ak.

Erişim düzeyi: 2
Birim: [A]

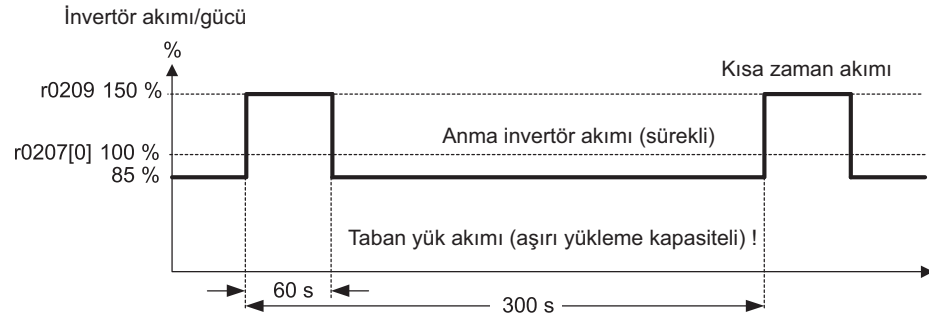
P-Grubu: Konvertör
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: -

Tanım: Anma invertör akımını gösterir.

Dizin: [0] = Anma invertör akımı
[1] = Anma LO akımı
[2] = Anma HO akımı

Not: Anma hafif aşırı yüklemeye (LO) akımı r0207[1] ve anma yüksek aşırı yüklemeye (HO) akımı r0207[2] değerleri, seçilen yük döngüsü için uygun 4 kutuplu Siemens standart motorlara (IEC) karşılık gelir (şemaya bakın).
r0207[1], r0207[2] parametreleri HO/LO uygulaması ile ilişkili olarak P0305'in varsayılan değeridir (yük döngüsü).
r0207[1] = r0207[2] ise HO/LO uygulamaları arasında farklılık olası değildir.



r0208 Anma invertör gerilimi / Anma gerilimi

Erişim düzeyi: 2
Birim: [V]

P-Grubu: Konvertör
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned32
Veri dizisi: -

Tanım: İnvertörün nominal AC besleme gerilimini gösterir.

Not: r0208 = 230 : 200 - 240 V +/- % 10
r0208 = 400 : 380 - 480 V +/- % 10
r0208 = 575 : 500 - 600 V +/- % 10

r0209 Maksimum invertör akımı / Maks. invertör ak.

Erişim düzeyi: 2
Birim: [A]


P-Grubu: Konvertör
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: -

Tanım: İnvertörün maksimum çıkış akımını gösterir.

Bağımlılık: r0209 parametresi, P1800 darbe frekansı, ortam sıcaklığı ve yükseklik tarafından etkilenen oran azalmasına bağlıdır.
Oran azalmasının verileri İşletim Talimatlarında verilir.

p0210	Besleme gerilimi / Besleme gerilimi		
	Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Konvertör Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0 [V]	Maks 1000 [V]	Fabrika ayarı 400 [V]
Tanım:	P0210 parametresi besleme gerilimini tanımlar. Varsayılan değeri invertörün türüne bağlıdır. P0210, besleme gerilimine karşılık gelirse değiştirilmelidir.		
Bağımlılık:	Vdc kontrolörünü optimize ederek aksi durumda motordan gelen rejeneratif enerji DC-bara aşırı geriliminin başlamasına sebep olursa yavaşlama rampası süresini uzatır. Değerin azalmasıyla kontrolörün daha erken kesilmesi ve aşırı gerilim riskinin azalması sağlanır. P1254 ("Otomatik tespit Vdc anahtar-açma seviyeleri") = 0 ayarlayın. Vdc-kontrolörünün kesme seviyeleri ve bileşik freni doğrudan P0210'dan (gerilim kaynağı) elde edilir. <ul style="list-style-type: none"> Vdc_min anahtar-açma seviyesi = $p1245 * \sqrt{2} * p0210$ Vdc_max anahtar-açma seviyesi = $1.15 * \sqrt{2} * p0210$ Dinamik frenleme anahtar-açma seviyesi = $1.13 * \sqrt{2} * p0210$ Bileşik frenleme anahtar-açma seviyesi = $1.13 * \sqrt{2} * p0210$ 		
Not:	Şebeke gerilimi girilen değerden yüksekse Vdc kontrolörünün otomatik devre dışı bırakılması motorun ivmelenmesinin önlenmesi için gerçekleştirilebilir. Bu durumda bir uyarı verilecektir (A0910). Varsayılan değer invertör türüne ve dereceleme verilerine bağlıdır.		

p0230	Çıkış filtresi / Çıkış filtresi		
	Erişim düzeyi: 1 Hızlı komut EVET Değiştirilebilir: C(1)	P-Grubu: Motor Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri Dizisi: -
	Min 0	Maks 4	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Seçilen çıkış filtresini gösterir.		
Değer:	0: Çıkış filtresi yok 1: Çıkış şok bobini 3: Uygun SiemensSinus-/LC-fil 4: Özel Sinus-/LC-filtre		
Bağımlılık:	Sinus-/LC-filtre [P0230 = 3 veya (P0230 = 4 ve P0234 > 0)] olarak seçilirse: <ul style="list-style-type: none"> modülasyon dizini çıkış gerilimini sınırlayacak şekilde % 100 (P1803 = 100) olarak sınırlanır. modülasyon türü SVM (P1802 = 2) olarak ayarlanır. r1084 sonuç Maks. çıkış frekansı, filtreye ve motor özelliklerine bağlı olarak sınırlanır. 		
Dikkat:	İnvertör büyüklüğü ve motor büyüklüğü (nominal güç) uyum sağlayabilir. LC-filtre bağlanmışsa ve yük yoksa sürücüyü başlatmayın. Bu şekilde filtre zarar görebilir.		
			
Not:	Kullanılan invertör için bir filtre türü mevcut değilse bu seçenek seçilemez. Söz konusu parametre sadece hızlı devreye alımda değiştirilebilir. Dahili bir Sinus-/LC- çıkış filtresi mevcutsa LC-filtre (P0230 = 3) olarak ayarlanır ve görülemez ve değiştirilemez.		

r0231[0...1]	Maks. kablo uzunluğu / Maks. kablo uzunluğu		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Konvertör	Veri türü: Unsigned16
	Birim: [m]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	İnvertör ve motor arasında izin verilen maksimum kablo uzunluğunu gösteren dizinli parametre.		
Dizin:	[0] = Maks. izin verilen ekranlanmamış kablo uzunluğu [1] = Maks. izin verilen ekranlanmış kablo uzunluğu		
Uyarı:	Tam EMC uyumluluğu için bir EMC filtresi takıldığında ekranlanmış kablunun uzunluğu 25 m'den fazla olmamalıdır.		

p0233	Filtre endüktansı / Filtre endüktansı		
	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut EVET	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: C(1)	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00000	1000.00000	0.00000
Tanım:	Kullanılan çıkış filtresinin endüktansı (mH cinsinden faz değeri).		
Not:	Bu parametre sadece özel bir filtre seçilirse değiştirilebilir (P0230 = 4).		

p0234	Filtre kapasitesi / Filtre kapasitesi		
	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut EVET	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: C(1)	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00000	1000.00000	0.00000
Tanım:	Kullanılan çıkış filtresinin kapasitesi (μ F cinsinden değer): • yıldız bağlantı: p0234 = faz başına kapasite • delta bağlantısı: p0234 = 3 * 2 faz arasında kapasite		
Not:	Bu parametre sadece özel bir filtre seçilirse değiştirilebilir (P0230 = 4).		

p0290**İnvertör aşırı yüklenme tepkisi / Aşırı yüklenme tepkisi**

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut: HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Konvertör
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri Dizisi: -

Min

0

Maks

3

Fabrika ayarı

2

Tanım:

İnvertörün dahili bir termal aşırı yüklenme durumuna olan tepkisini seçer.

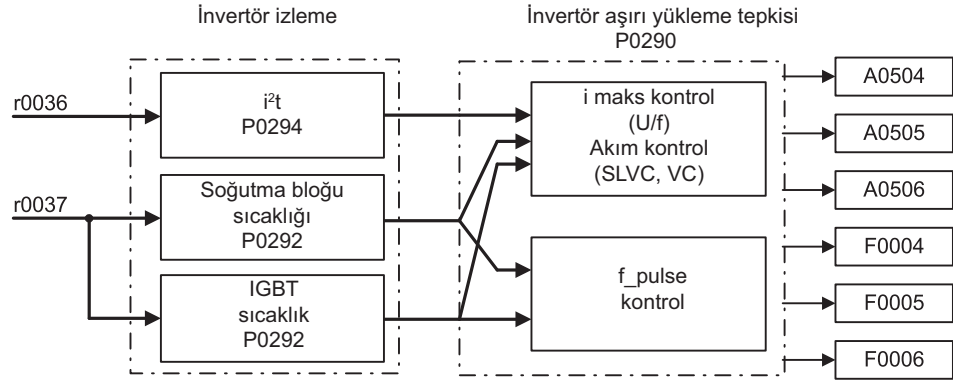
Değer:

0: Çıkış frekansını ve çıkış akımını azalt
 1: Azalma yok, termal sınırlara ulaşıldığında serbest bırak (F0004/ 5/ 6)
 2: Darbe frekansını, çıkış akımını ve çıkış frekansını azalt
 3: Sadece darbe frek. azalt ve aşırı yüklenme çok yüksek olduğunda (F0006) serbest bırak

Bağımlılık:

Aşağıdaki fiziksel değerler, invertör aşırı yüklenme korumasını etkiler (şemaya bakın):

- Soğutma bloğu sıcaklığı (r0037.0); A0504 ve F0004 sebep olur.
- IGBT Ek Yeri sıcaklığı (r0037.1); F0004 veya F0006 sebep olur.
- Soğutma bloğu ve ek yeri sıcaklığı arasında delta sıcaklığı; A0504 ve F0006 sebep olur.
- İnverter I2t (r0036); A0505 ve F0005 sebep olur.

**Uyarı:**

P0290 = 0, 2:

- Çıkış frekansının azalması sadece yük de azaltılırsa etkin olur. Bu örneğin pompa veya fan gibi dörtlü bir moment karakteristikle hafif aşırı yüklenme uygulamaları için geçerlidir.
- P0290 = 0 veya 2, ayarları için I-maks kontrolörü aşırı sıcaklık durumunda çıkış akım sınırı (r0067) görevi görür.

P0290 = 0:

- Nominal üstü darbe frekanslarıyla darbe frekansı, r0027, r0067'den (mevcut sınır) fazla olur olmaz nominal değere düşürülür.

P0290 = 2, 3:

- P1800 darbe frekansı sadece 2 kHz'den yüksekse ve işletim frekansı 2 Hz'den azsa düşürülür.
- Gerçek darbe frekansı, r1801.0 parametresinde gösterilir ve azaltma için minimum darbe frekansı r1801.1 içinde gösterilir.
- I2t invertörü çıkış akımında ve çıkış frekansında görev görür ama darbe frekansında görev görmez. Serbest bırakma her zaman gerçekleştirilen eylem dahili sıcaklığı yeterli miktarda azalır sonuçlanacaktır.

p0291[0...2]	İnvertör koruması / İnvertör kor.				
	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Konvertör	Veri türü: Unsigned16		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS		
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -			
	Min	Maks	Fabrika ayarı		
	-	-	0001 bin		
Tanım:	2 Hz altında çıkış frekanslarında otomatik darbe frekans azalması etkinleştirilmesi/devre dışı bırakılması için bit 00. 2 Hz altında frekanslarda gürültünün azaltılmasını sağlar. 02 biti, 3 fazlı invertörlerin faz kayıp tespitinin (giriş fazı) fabrika sıfırlamasından sonra etkinleştirilip etkinleştirilmeyeceğini gösterir. Faz kaybının varsayılan ayarı FSA - FSC için devre dışı bırakılır. FSD ve yukarıları etkinleştirilir.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	01	ayrılmış	Evet	Hayır	-
	02	Faz kaybı tespit etkinleştir	Evet	Hayır	-
Not:	P0290'a bakın (invertör aşırı yükleme tepkisi)				
p0292	İnvertör sıcaklık uyarısı / İnv. sic. uy.				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Konvertör	Veri türü: Unsigned16		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -			
	Min	Maks	Fabrika ayarı		
	0 [°C]	5 [°C]	5 [°C]		
Tanım:	İnvertörün aşırı sıcaklık başlatma eşiği ile (F0004) uyarı eşiği (A0504) arasında (°C cinsinden) sıcaklık farklılığını tanımlar. Başlatma eşiği, invertör tarafından dahili olarak kaydedilir ve kullanıcı tarafından değiştirilemez.				
p0294	İnvertör I2t uyarısı / İnv. I2t uy.				
	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Konvertör	Veri türü: FloatingPoint32		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -			
	Min	Maks	Fabrika ayarı		
	10.0 [%]	100.0 [%]	95.0 [%]		
Tanım:	A0505 uyarısının (invertör I2t) oluşturulduğu [%] değeri tanımlar. İnvertör I2t hesaplaması, invertör aşırı yüklemesi için maksimum geçerli süreyi belirlemek için kullanılır. I2t hesaplama değeri, bu maksimum geçerli süreye ulaşıldığında = % 100 olarak varsayılır.				
Bağımlılık:	<ul style="list-style-type: none"> • İnvertörün çıkış akımı azaltılmıştır. • I2t değeri % 100'ü aşmaz. 				
Not:	P0294 = % 100 durumu durağan nominal yüke karşılık gelir.				
p0295	İnvertör gecikme zamanı / Fan gecikme zamanı				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Terminaller	Veri türü: Unsigned16		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -			
	Min	Maks	Fabrika ayarı		
	0 [s]	3600 [s]	0 [s]		
Tanım:	Sürücü durduktan sonra saniye cinsinden invertör fan kapanma gecikme zamanını tanımlar.				
Not:	0 olarak ayarlandığında sürücü durduğunda fan kapanır ve gecikme olmaz.				

p0300[0...2] PM240	Motor türü seç / Motor türü seç Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut EVET Değiştirilebilir: C(1)	P-Grubu: Motor Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri Dizisi: DDS
	Min 1	Maks 2	Fabrika ayarı 1
Tanım:	Motor türünü seçer. Bu parametre motor türünü seçmek ve invertör performansını optimize etmek için devreye alım sırasında gereklidir. Çoğu motor senkron değildir; emin değilseniz aşağıdaki formülü kullanın. $60 * P0310 / P0311$ (anma frekansının (P0310) ve anma motor hızının (P0311) oranı) Sonuç tam bir sayı çıkarsa motor senkrondur.		
Değer:	1: Senkron olmayan döner motor 2: Senkron döner motor		
Bağımlılık:	Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma). P1233 DC frenleme Senkron bir motor seçilirse aşağıdaki fonksiyonlar kullanılamaz: P0308 Güç faktörü P0309 Motor verimliliği P0346 Mıknatıslama zamanı P0347 Mıknatıslığı giderme zamanı P1335 Kayma dengeleme P1336 Kayma sınırı P0320 Motor mıknatıslama akımı P0330 Anma motor kayması P0331 Anma mıknatıslama akımı P0332 Anma güç faktörü P0384 Rotor zaman sabiti P1200, P1202, P1203 Dönerken kalkış P1230, P1232, P1233 DC frenleme		

p0300[0...2]PM250
PM260**Motor türü seç / Motor türü seç****Erişim düzeyi:** 2
Hızlı komut EVET
Değiştirilebilir: C(1)**P-Grubu:** Motor
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -**Veri türü:** Unsigned16
Veri Dizisi: DDS**Min**

1

Maks

2

Fabrika ayarı

1

Tanım:

Motor türünü seçer.

Bu parametre motor türünü seçmek ve invertör performansını optimize etmek için devreye alım sırasında gereklidir.

Çoğu motor senkron değildir; emin değilseniz aşağıdaki formülü kullanın.

 $60 * P0310 / P0311$ (anma frekansının (P0310) ve anma motor hızının (P0311) oranı)

Sonuç tam bir sayı çıkarsa motor senkrondur.

Değer:1: Senkron olmayan döner motor
2: Senkron döner motor**Bağımlılık:**

Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma).

Senkron bir motor seçilirse aşağıdaki fonksiyonlar kullanılamaz:

P0308 Güç faktörü

P0309 Motor verimliliği

P0346 Mıknatıslama zamanı

P0347 Mıknatıslığı giderme zamanı

P1335 Kayma dengeleme

P1336 Kayma sınırı

P0320 Motor mıknatıslama akımı

P0330 Anma motor kayması

P0331 Anma mıknatıslama akımı

P0332 Anma güç faktörü

P0384 Rotor zaman sabiti

P1200, P1202, P1203 Dönerken kalkış

p0304[0...2]**Anma motor gerilimi / Anma mot. gerilimi****Erişim düzeyi:** 1
Hızlı komut EVET
Değiştirilebilir: C(1)**P-Grubu:** Motor
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -**Veri türü:** Unsigned16
Veri Dizisi: DDS**Min**

10 [V]

Maks

2000 [V]

Fabrika ayarı

400 [V]

Tanım:

Motor plakasından nominal motor gerilimi [V].

Bağımlılık:

Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma).

Varsayılan değer invertör türüne ve dereceleme verilerine bağlıdır.

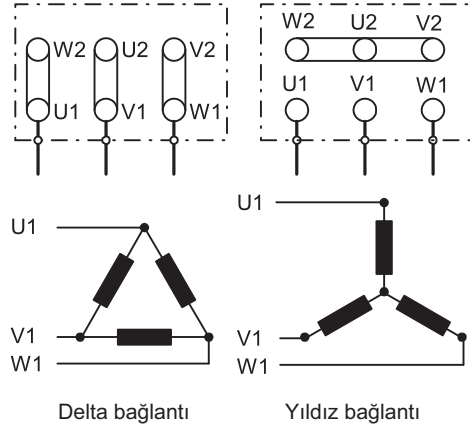
Dikkat:

Motor plakasının girişi, motorun kablolanmasına (yıldız / delta) karşılık gelmelidir.



Bu yüden motor için delta kablolanma kullanılırsa delta dereceleme verisi girilmelidir.

IEC Motor

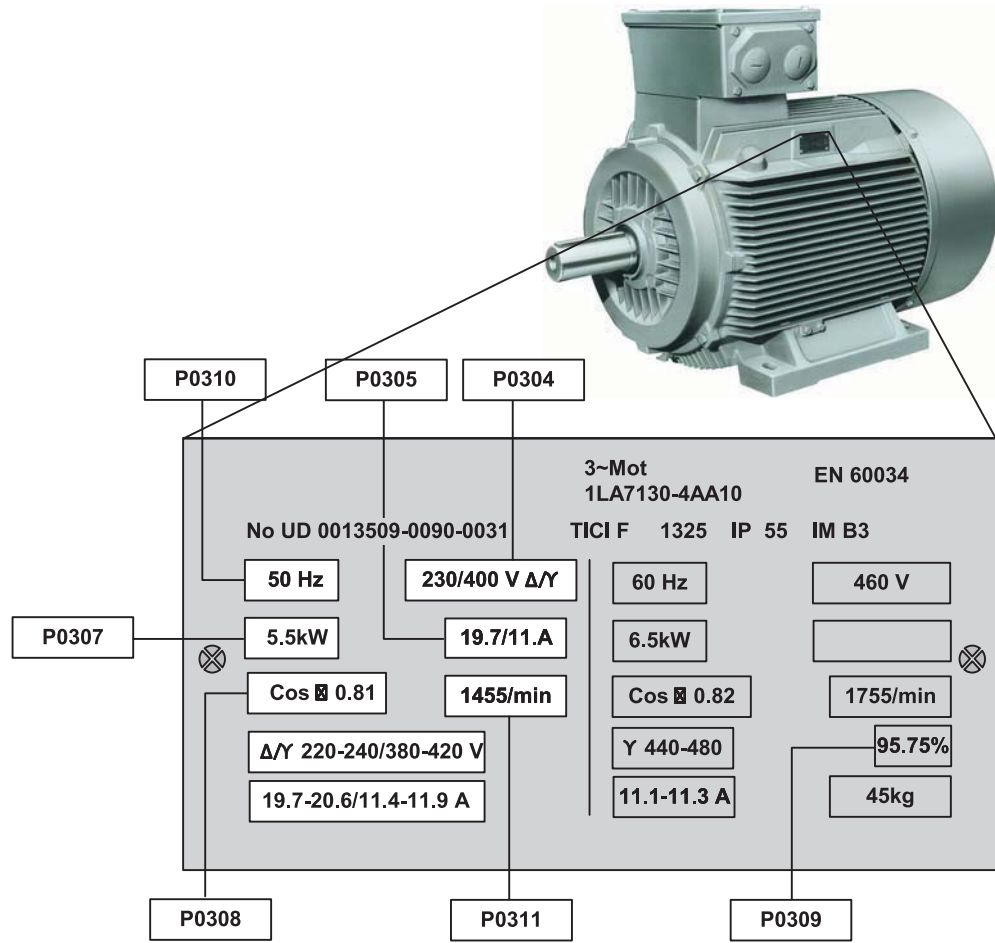


Güvenlik Bütünleşik:

Uygulamada sürücü yükleri meydana gelirse motor, süper senkron işletiminde kaymasının her zaman anma kayması içinde kalmasını sağlayacak şekilde boyutlandırılmalıdır.

Not:

Aşağıdaki şemada ilgili motor verileriyle birlikte tipik bir motor plakası gösterilmiştir.



p0305[0...2]

CU240E

Anma motor akımı / Anma mot. akımı**Erişim düzeyi:** 1**Hızlı komut:** EVET**Değiştirilebilir:** C(1)**P-Grubu:** Motor**Etkin:** HAYIR**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** FloatingPoint32**Veri dizisi:** DDS**Min**

0.01 [A]

Maks

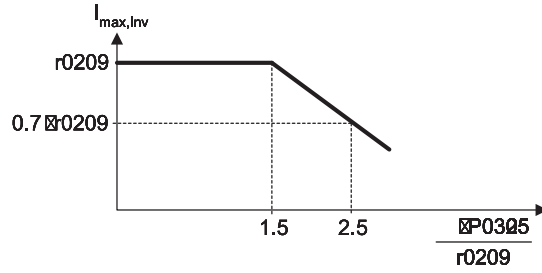
10000.00 [A]

Fabrika ayarı

1.86 [A]

Tanım: Motor plakasından nominal motor akımı [A].**Bağımlılık:** Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma). P0320'a (motor mıknatıslama akımı) da bağlıdır.

Not: P0305'in maksimum değeri, maksimum invertör akımı r0209 ve motor türüne bağlıdır:
 Asenkron Motor : P0305_max = P0209
 Senkron motor : P0305_max = 2 * P0209 (HO işletimi için) ve P0305_max = P0209 (LO işletimi için)
 P0305 (anma motor akımı) ve r0207 (anma invertör akımı) oranının aşağıdaki değerlerin altında olması önerilir:
 V/f işletimi için: $(1 / 8) \leq (p0305 / r0207)$
 SLVC için: $(1 / 4) \leq (p0305 / r0207)$
 P0305 nominal motor akımı ve maksimum invertör akımının (r0209) yarısı birleşimi 1.5 üstünde olursa fazladan bir akım oran azalması uygulanır. Invertörü harmonik akım dalgalarından korumak için bu gereklidir.



Varsayılan değer invertör türüne ve dereceleme verilerine bağlıdır.

p0305[0...2]

CU240S
CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F

Anma motor akımı / Anma mot. akımı

Erişim düzeyi: 1
Hızlı komut EVET
Değiştirilebilir: C(1)

P-Grubu: Motor
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
0.01 [A]

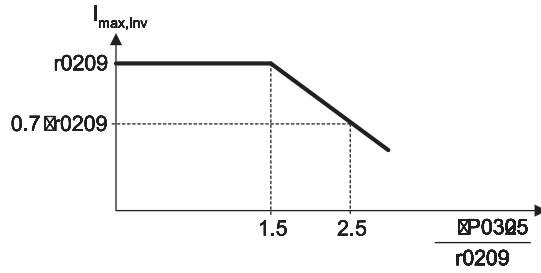
Maks
10000.00 [A]

Fabrika ayarı
1.86 [A]

Tanım: Motor plakasından nominal motor akımı [A].

Bağımlılık: Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma).
P0320'a (motor mıknatıslama akımı) da bağlıdır.

Not: P0305'in maksimum değeri, maksimum invertör akımı r0209 ve motor türüne bağlıdır:
Asenkron Motor : P0305_max = P0209
Senkron motor : P0305_max = 2 * P0209 (HO işletimi için) ve P0305_max = P0209 (LO işletimi için)
P0305 (anma motor akımı) ve r0207 (anma invertör akımı) oranının aşağıdaki değerler altında ol-
ması önerilir:
V/f işletimi için: $(1 / 8) \leq (p0305 / r0207)$
SLVC ve VC için: $(1 / 4) \leq (p0305 / r0207)$
P0305 nominal motor akımı ve maksimum invertör akımının (r0209) yarısı birleşimi 1.5 üstünde
olursa fazladan bir akım oran azalması uygulanır. İnvörtörü harmonik akım dalgalarından korumak
için bu gereklidir.



Varsayılan değer invertör türüne ve dereceleme verilerine bağlıdır.

p0307[0...2]**Anma motor gücü / Anma motor gücü**

Erişim düzeyi: 1
Hızlı komut EVET
Değiştirilebilir: C(1)

P-Grubu: Motor
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
0.01

Maks
2000.00

Fabrika ayarı
0.75

Tanım: Motor plakasından nominal motor gücü [kW/hp].

Bağımlılık: P0100 = 1 ise değerler [hp] cinsinden olacaktır.
Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma).

Not: Varsayılan değer invertör türüne ve dereceleme verilerine bağlıdır.

p0308[0...2]	Anma motor cosPhi / Anma mot. cosPhi		
	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: C(1)	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.000	1.000	0.000
Tanım:	Motor plakasından nominal motor güç faktörü (cosPhi).		
Bağımlılık:	Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma). Sadece P0100 = 0 veya 2 durumunda görülebilir, ([kW] cinsinden girilen motor gücü). 0 olarak ayarlanması değerini dahili hesaplanmasına yol açar. Değer, r0332'de gösterilir.		
p0309[0...2]	Anma motor verimlilik / Anma verimlilik		
	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: C(1)	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.0 [%]	99.9 [%]	0.0 [%]
Tanım:	Motor plakasından nominal motor verimlilik [%].		
Bağımlılık:	Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma). Sadece P0100 = 1 durumunda görülebilir, (veya [hp] cinsinden girilen motor gücü). 0 olarak ayarlanması değerini dahili hesaplanmasına yol açar. Değer, r0332'de gösterilir.		
p0310[0...2]	Anma motor frekansı / Anma motor frek.		
	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: C(1)	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	12.00 [Hz]	650.00 [Hz]	50.00 [Hz]
Tanım:	Motor plakasından nominal motor frekansı [Hz].		
Bağımlılık:	Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma). Parametre değiştirilirse otomatik olarak yeniden hesaplanan kutup çifti sayısı.		
Not:	P0310'da yapılan değişiklikler, maksimum motor frekansını etkileyebilir. Daha fazla bilgi için P1082'ye bakın.		
p0311[0...2]	Anma motor hızı / Anma motor hızı		
	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: Motor	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: C(1)	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0 [RPM]	40000 [RPM]	1395 [RPM]
Tanım:	Motor plakasından nominal motor hızı [rpm].		
Bağımlılık:	Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma). 0 olarak ayarlanması değerini dahili hesaplanmasına yol açar. Vektör kontrolü ve hız kontrolörlü V/f kontrolü için gereklidir. V/f kontrolünde kayma dengelemesi, doğru işletim için anma motor hızı gerektirir. Parametre değiştirilirse otomatik olarak yeniden hesaplanan kutup çifti sayısı.		
Not:	Varsayılan değer invertör türüne ve dereceleme verilerine bağlıdır.		

r0313[0...2]	Motor kutup çiftleri / Motor kutup çiftleri Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
Tanım:	İnvertörün mevcut durumda dahili hesaplamalar için kullandığı motor kutup çifti sayısını gösterir.		
Bağımlılık:	P0310 (anma motor frekansı) veya P0311 (anma motor hızı) değiştirildiğinde otomatik olarak yeniden hesaplanır. r0313 = 1 : 2-kutuplu motor r0313 = 2 : 4-kutuplu motor vb.		
p0314[0...2]	Motor kutup çifti sayısı / Motor kutup çifti no Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut EVET Değiştirilebilir: C(1)	P-Grubu: Motor Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min. 0	Maks. 99	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Motorun kutup çifti sayısını belirler.		
Bağımlılık:	Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma). 0 olarak ayarlanması işletim sırasında r0313'ün (hesaplanan motor kutup çiftleri) kullanılmasına sebep olur. > 0 olarak ayarlanmasıyla r0313 geçersiz kılınır. P0314 = 1 : 2-kutuplu motor P0314 = 2 : 4-kutuplu motor vb.		
p0320[0...2]	Motor mıknatıslama akımı / Motor mık. ak. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut EVET Değiştirilebilir: C(1), T	P-Grubu: Motor Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.0 [%]	Maks 99.0 [%]	Fabrika ayarı 0.0 [%]
Tanım:	P0305 (anma motor akımı) ile ilişkili olan motor mıknatıslama akımını [%] olarak tanımlar.		
Bağımlılık:	0 olarak ayarlanması P0340 = 1 (motor plakasından girilen veriler) veya P3900 = 1 - 3 (hızlı devreye almanın sonu) hesaplamalarına sebep olur. Hesaplanan değer, r0331'de gösterilir.		
r0330[0...2]	Anma motor kayması / Anma motor kayması Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	P0310 (anma motor frekansı) ve P0311 (anma motor hızı) ile ilişkili olan nominal motor kaymasını [%] olarak gösterir. $r0330[\%] = ((p0310 - r0313 * (p0311 / 60)) / p0310) * 100\%$		
r0331[0...2]	Anma mıknatıslanma akımı / Anma mık. ak. Erişim düzeyi: 3 Birim: [A]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Motorun hesaplanan mıknatıslanma akımını [A] cinsinden gösterir.		
r0332[0...2]	Anma güç faktörü / Anma güç faktörü Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Motorun güç faktörünü gösterir.		
Bağımlılık:	P0308'in (anma motor cosPhi) 0 olarak ayarlanıp ayarlanmadığını dahili olarak hesaplar; aksi durumda P0308'de girilen değer gösterilir.		

r0333[0...2]	Anma motor momenti / Anma motor momenti		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: [Nm]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: DDS
Tanım:	Anma motor momentini gösterir.		
Bağımlılık:	Değer, P0307 (anma motor gücü) ve P0311'den (anma motor hızı) hesaplanır. $r0333[Nm] = (p0307[kW] * 1000) / ((p0311[1/min] / 60) * 2 * \pi)$		
p0335[0...2]	Motor soğutma / Motor soğutma		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: C(1), T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	3	0
Tanım:	Kullanılan motor soğutma sistemini seçer.		
Değer:	0: Kendinden soğutmalı: Mil monteli fan takılmış motor (IC410 veya IC411) 1: Zorlamalı soğutmalı: Ayrı beslemeli soğutma fanı (IC416) 2: Kendinden soğutmalı ve dahili fan 3: Zorlamalı soğutmalı ve dahili fan		
p0340[0...2]	Motor parametrelerinin hesaplanması / Mot. param. hes.		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	4	0
Tanım:	Çeşitli motor parametrelerini hesaplar.		
Değer:	0: Hesaplama yok 1: Tam parametreleme 2: Eşdeğer devre verilerinin hesaplanması 3: V/f ve vektör kontrol verilerinin hesaplanması 4: Sadece kontrolör ayarlarının hesaplanması		
Not:	İnvertörün performansının optimize edilmesi için devreye alım sırasında bu parametre gereklidir. İnvertörün Motora olan Güç derecelendirmelerinde büyük bir uyumsuzluk varsa r0384 ve r0386 doğru hesaplanmayabilir. Bu durumlarda P1910'ı kullanın. p0340 parametresini transfer ederken frekans invertörü dahili hesaplamaları yapmak için işlemcisini kullanır. Haberleşmeler - hem USS hem de Bölgesel ağ aracılığıyla - bu hesaplamaların yapıldığı süre boyunca kesilir. Bu yüzden SIMATIC S7 kontrolü (bölgesel ağ aracılığıyla haberleşmeler) aşağıdaki hata mesajlarını verebilir: <ul style="list-style-type: none"> Parametre hatası 30 Sürücü hatası 70 Sürücü hatası 75 Sürücü sistemini devreye almak için STARTER (USS) kullanılırken veriler bu hesaplamalar sırasında girilemez. Frekans invertöründe hesaplamalar biter bitmez hatalar kabul edilebilir. Bu hesaplamaların bitmesi bir dakika sürebilir.		

	P0340 = 1	P0340 = 2	P0340 = 3	P0340 = 4
P0341[3] Motor eylemsizliği [kg*m ²]	x			
P0342[3] Toplam/motor eylemsizlik oranı	x			
P0344[3] Motor ağırlığı	x			
P0346[3] Miknatıslama zamanı	x		x	
P0347[3] Miknatıs giderme zamanı	x		x	
P0350[3] Stator direnci (hattan hatta)	x	x		
P0352[3] Kablo direnci	x	x		
P0354[3] Rotor direnci	x	x		
P0356[3] Stator sızıntı endüktansı	x	x		
P0358[3] Rotor sızıntı endüktansı	x	x		
P0360[3] Ana endüktans	x	x		
P0362[3] Miknatıslama eğri dalgalanması 1	x	x		
P0363[3] Miknatıslama eğri dalgalanması 2	x	x		
P0364[3] Miknatıslama eğri dalgalanması 3	x	x		
P0365[3] Miknatıslama eğri dalgalanması 4	x	x		
P0366[3] Miknatıslama eğri görüntüsü 1	x	x		
P0367[3] Miknatıslama eğri görüntüsü 2	x	x		
P0368[3] Miknatıslama eğri görüntüsü 3	x	x		
P0369[3] Miknatıslama eğri görüntüsü 4	x	x		
P0492[3] İzin verilen hız farkı	x			
P0494[3] Gecikme hız kaybı tepkisi	x			
P0625[3] Ortam motor sıcaklığı	x	x		
P1253[3] Kontrolör çıkış sınırlaması	x		x	
P1316[3] İtme ucu frekansı	x		x	
P1338[3] Rezonans söndürme kazancı V/f	x		x	x
P1341[3] İmaks kontrolör bütünleyici zamanı	x		x	x
P1345[3] İmaks gerilim ktrl. oran kazancı	x		x	x
P1346[3] İmaks gerilim ktrl. bütünleyici kazancı	x		x	x
P1460[3] Kazanç hızı kontrolörü	x		x	x
P1462[3] Bütünleyici zaman hızı kontrolörü	x		x	x
P1470[3] Kazanç hızı kontrolörü (SLVC)	x		x	x
P1472[3] Bütünleyici zaman n-ktrl. (SLVC)	x		x	x
P1520[3] CO: Üst moment sınırı	x			
P1521[3] CO: Alt moment sınırı	x			
P1530[3] Motor güç sınırlaması	x			
P1531[3] Yeniden üretim güç sınırlaması	x			
P1715[3] Kazanç akımı kontrolörü	x		x	x
P1717[3] Bütünleyici zaman akımı kontrolörü	x		x	x
P1764[3] n-adaptasyon Kp'si (SLVC)	x		x	x
P1767[3] n-adaptasyon Tn'si (SLVC)	x		x	x
P2002[3] Referans akımı	x			
P2003[3] Referans momenti	x			
P2174[3] Moment eşığı M_thresh	x			
P2178[3] Dışarı çekilen motorun gecikme zamanı	x		x	
P2185[3] Üst moment eşığı 1	x			
P2187[3] Üst moment eşığı 2	x			
P2189[3] Üst moment eşığı 3	x			

p0341[0...2]	Motor eylemsizliği [kg*m^2] / Eylemsizlik [kg*m^2]
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL
Veri türü: FloatingPoint32	Veri dizisi: DDS
Min	Maks
0.00010	1000.00000
Fabrika ayarı	0.00180
Tanım:	Motorun yüksüz eylemsizliğini ayarlar. P0342 (eylemsizlik oranı toplam/motor) ve P1496 (ölçekleme etken ivmesi) ile birlikte bu değer bir BICO kaynağından (P1511) üretilen ek bir momente eklenebilen ve moment kontrol fonksiyonunda bulunan ivme momentini (r1518) üretir.
Not:	P0341 * P0342 işleminin sonucu, hız kontrolör hesaplamasının içindedir. P0341 * P0342 (eylemsizlik oranı toplam/motor) = toplam motor eylemsizliği P1496 (ölçekleme etken ivmesi) = % 100 durumunda hız kontrolörü için ivme ön kontrolünü etkinleştirir ve P0341 (motor eylemsizliği) ve P0342 (eylemsizlik oranı toplam/motor) ile moment hesaplar.

p0342[0...2]	Toplam/motor eylemsizlik oranı / Top/mot eyl.or.
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL
Veri türü: FloatingPoint32	Veri dizisi: DDS
Min	Maks
1.000	400.000
Fabrika ayarı	1.000
Tanım:	Toplam eylemsizlik (yük + motor) ve motor eylemsizliği arasındaki oranı belirler.

p0344[0...2]	Motor ağırlığı / Motor ağırlığı
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL
Veri türü: FloatingPoint32	Veri dizisi: DDS
Min	Maks
1.0 [kg]	6500.0 [kg]
Fabrika ayarı	9.4 [kg]
Tanım:	Motor ağırlığını [kg] belirler.
Not:	Bu değer, motor termal modelinde kullanılır. Normal olarak P0340'dan (motor parametreleri) otomatik olarak hesaplanır ama manüel olarak da girilebilir. Varsayılan değer invertör türüne ve dereceleme verilerine bağlıdır.

r0345[0...2]	Motor başlangıç zamanı / Mot. başlangıç zamanı
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor
Birim: [s]	Hesaplanmış: -
Veri türü: FloatingPoint32	Veri dizisi: DDS
Tanım:	Motor başlangıç zamanını gösterir. Bu zaman, standartlaştırılmış motor eylemsizliğine karşılık gelir. Başlangıç zamanı, anma motor momentli (r0333) ivmede durgun durumdan anma motor hızına ulaşmak için gereken zamandır.

p0346[0...2]	Mıknatıslanma zamanı / Mıknatıslanma zamanı		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_REG	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0 [s]	20.000 [s]	1.000 [s]
Tanım:	Mıknatıslanma zamanını yani darbe etkinliği ile hızlanma rampası başlangıcı arasında geçen zamanı ayarlar. Motor mıknatıslanma, bu zaman boyunca kurulur. Mıknatıslanma zamanı normal olarak motor verilerinden hesaplanır ve rotor zamanı sabitine karşılık gelir.		
Uyarı:	Bu zamanın aşırı şekilde azalması yetersiz motor mıknatıslanmasına yol açabilir.		
Not:	İtme ayarları % 100'den fazlaysa mıknatıslanma zamanı azaltılabilir. Varsayılan değer invertör türüne ve dereceleme verilerine bağlıdır.		
p0347[0...2]	Mıknatıslık giderme zamanı / Mıkn.gid. zamanı		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_REG	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.000 [s]	20.000 [s]	1.000 [s]
Tanım:	Darbeler yeniden etkinleştirilmeden önce OFF2 / hata durumundan sonra izin verilen zamanı değiştirir.		
Uyarı:	OFF1, OFF3 veya JOG'dan sonra normal olarak tamamlanmış duruş rampasını takiben etkin değil. Zaman aşırı miktarda azaltılırsa aşırı akım başlatılacaktır.		
Not:	Mıknatıs giderme zamanı saniye cinsinden yaklaşık 2.5 x rotor zamanı sabitidir. Varsayılan değer invertör türüne ve dereceleme verilerine bağlıdır.		
p0350[0...2]	Stator direnci (hat) / Stator dir. (L)		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00001 [Ohm]	2000.00000 [Ohm]	2.00000 [Ohm]
Tanım:	Bağlanan motor (hat değeri) için [Ohm] cinsinden stator direnç değeri. Parametre değeri kablo direncini kapsamaz.		
Not:	Bu parametrenin değerini belirlemenin üç yolu vardır: 1. Şunları kullanarak hesaplama - P0340 = 1 (motor plakasından girilen veri) veya - P0010 = 1, P3900 = 1, 2 veya 3 (hızlı devreye alımın sonu). 2. P1900 = 2 (standart motor veri tanımlaması - stator direnci değeri üstüne yazılır) kullanarak ölçün. P1900 = 3 (tam motor veri tanımlaması - ayar 2 ile aynı; doyumluk eğrisinin ek tespiti) kullanarak ölçün 3. Ohmmetre kullanarak manuel olarak ölçün. Manüel olarak ölçülen direnç kablo direncini kapsayan hattan hatta bir değer olduğundan ölçülen değer ikiye bölünmelidir ve hattın kablo direnci bu değerden çıkarılmalıdır. P0350'de (stator direnci) girilen değer son olarak kullanılan ile elde edilen değerdir. Varsayılan değer invertör türüne ve dereceleme verilerine bağlıdır.		

p0352[0...2]	Kablo direnci / Kablo direnci		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.0 [Ohm]	120.0 [Ohm]	0.0 [Ohm]
Tanım:	Bir faz için invertör ile motor arasındaki kablo direncini tanımlar. Bu değer, anma empedansı ile ilişkili olarak invertör ile motor arasındaki kablo direncine karşılık gelir.		

p0354[0...2]	Rotor direnci / Rotor direnci		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.0 [Ohm]	300.0 [Ohm]	10.0 [Ohm]
Tanım:	Motor eşdeğer devresinin rotor direncini (faz değeri) ayarlar.		
Bağımlılık:	Motor modeli kullanılarak otomatik olarak hesaplanır veya P1900 kullanılarak belirlenir (motor tanımlama).		

p0356[0...2]	Stator sızıntı endüktansı / Stator sız.endükt.		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00001	1000.00000	10.00000
Tanım:	Motor eşdeğer devresinin stator sızıntı endüktansını [mH] (faz değeri) ayarlar.		
Bağımlılık:	Motor modeli kullanılarak otomatik olarak hesaplanır veya P1900 kullanılarak belirlenir (motor tanımlama).		

p0358[0...2]	Rotor sızıntı endüktansı / Rotor sız.endükt.		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.0	1000.0	10.0
Tanım:	Motor eşdeğer devresinin rotor sızıntı endüktansını [mH] (faz değeri) ayarlar.		
Bağımlılık:	Motor modeli kullanılarak otomatik olarak hesaplanır veya P1900 kullanılarak belirlenir (motor tanımlama).		

p0360[0...2]	Ana endüktans / Ana endüktans		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.0	10000.0	10.0
Tanım:	Motor eşdeğer devresinin ana endüktansını [mH] (faz değeri) ayarlar.		
Bağımlılık:	Motor modeli kullanılarak otomatik olarak hesaplanır veya P1900 kullanılarak belirlenir (motor tanımlama).		

Dikkat:



Eşdeğer devrenin verileri, yıldız eşdeğer devreyle ilişkilidir.
Delta eşdeğer devresinin verileri mevcut olduğundan invertöre girilmeden önce yıldız eşdeğer devreye dönüştürülmelidir.

p0362[0...2]	Mıknatıslama eğri dalgalanma 1 / Mıkn.eğri dalg1	
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU	
Min	Maks	Fabrika ayarı
20.0 [%]	200.0 [%]	60.0 [%]
Tanım:	Anma motor gerilimi (P0304) ile ilişkili olarak doyunluk karakteristiğinin ilk dalgalanma değerini [%] olarak belirler. Doyunluk karakteristiği 4 nokta kullanılarak tanımlanır (P0362 - P0365, P0366 - P0369). Bu parametre, karakteristiğin ilk değer çifti için y koordinatını (dalgalanma) belirler.	
Bağımlılık:	Aşağıdaki uygulama dalgalanma değerleri içindir: P0362 < P0363 < P0364 < P0365, aksi durumda doğrusal bir karakteristik dahili olarak uygulanır.	
Not:	P0362 = % 100, anma motor dalgalanmasına karşılık gelir. Anma dalgalanması = anma EMF	
p0363[0...2]	Mıknatıslama eğri dalgalanma 2 / Mıkn.eğri dalg2	
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU	
Min	Maks	Fabrika ayarı
20.0 [%]	200.0 [%]	85.0 [%]
Tanım:	Anma motor gerilimi (P0304) ile ilişkili olarak doyunluk karakteristiğinin ikinci dalgalanma değerini [%] olarak belirler. Doyunluk karakteristiği 4 nokta kullanılarak tanımlanır (P0362 - P0365, P0366 - P0369). Bu parametre, karakteristiğin ikinci değer çifti için y koordinatını (dalgalanma) belirler.	
Bağımlılık:	Aşağıdaki uygulama dalgalanma değerleri içindir: P0362 < P0363 < P0364 < P0365, aksi durumda doğrusal bir karakteristik dahili olarak uygulanır.	
Not:	P0363 = % 100, anma motor dalgalanmasına karşılık gelir. Anma dalgalanması = anma EMF	
p0364[0...2]	Mıknatıslama eğri dalgalanma 3 / Mıkn.eğri dalg3	
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU	
Min	Maks	Fabrika ayarı
20.0 [%]	200.0 [%]	115.0 [%]
Tanım:	Anma motor gerilimi (P0304) ile ilişkili olarak doyunluk karakteristiğinin üçüncü dalgalanma değerini [%] olarak belirler. Doyunluk karakteristiği 4 nokta kullanılarak tanımlanır (P0362 - P0365, P0366 - P0369). Bu parametre, karakteristiğin üçüncü değer çifti için y koordinatını (dalgalanma) belirler. Anma motor gerilimi (P0304) ile ilişkili olarak doyunluk karakteristiğinin üçüncü dalgalanma değerini [%] olarak belirler. Doyunluk karakteristiği 4 nokta kullanılarak tanımlanır. Bu parametre, üçüncü değer çifti için y koordinatını (dalgalanma) belirler.	
Bağımlılık:	Aşağıdaki uygulama dalgalanma değerleri içindir: P0362 < P0363 < P0364 < P0365, aksi durumda doğrusal bir karakteristik dahili olarak uygulanır.	
Not:	P0364 = % 100, anma motor dalgalanmasına karşılık gelir. Anma dalgalanması = anma EMF	

p0365[0...2]	Mıknatıslama eğri dalgalanma 4 / Mıkn.eğri dalg4		
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32	
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS	
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU		
Min	Maks	Fabrika ayarı	
20.0 [%]	200.0 [%]	125.0 [%]	
Tanım:	Anma motor gerilimi (P0304) ile ilişkili olarak doyunluk karakteristiğinin dördüncü dalgalanma değerini [%] olarak belirler. Doyunluk karakteristiği 4 nokta kullanılarak tanımlanır (P0362 - P0365, P0366 - P0369). Bu parametre, karakteristiğin dördüncü değer çifti için y koordinatını (dalgalanma) belirler.		
Bağımlılık:	Aşağıdaki uygulama dalgalanma değerleri içindir: P0362 < P0363 < P0364 < P0365, aksi durumda doğrusal bir karakteristik dahili olarak uygulanır.		
Not:	P0365 = % 100, anma motor dalgalanmasına karşılık gelir. Anma dalgalanması = anma EMF		
p0366[0...2]	Mıknatıslama eğri görüntüsü 1 / Mıkn.eğri gör1		
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32	
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS	
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU		
Min	Maks	Fabrika ayarı	
20.0 [%]	250.0 [%]	50.0 [%]	
Tanım:	Anma mıknatıslama akımına (P0331) ilişkin doyunluk karakteristiğinin ilk mıknatıslama akım değerini [%] cinsinden belirler. Doyunluk karakteristiği 4 nokta kullanılarak tanımlanır (P0362 - P0365, P0366 - P0369). Bu parametre, karakteristiğin ilk değer çifti için x koordinatını (mıknatıslama akımı) belirler.		
Bağımlılık:	P0320'ı (motor mıknatıslama akımı) etkiler. Aşağıdaki uygulama mıknatıslama akımları içindir: P0366 < P0367 < P0368 < P0369, aksi durumda doğrusal bir karakteristik dahili olarak uygulanır.		
p0367[0...2]	Mıknatıslama eğri görüntüsü 2 / Mıkn.eğri gör2		
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32	
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS	
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU		
Min	Maks	Fabrika ayarı	
20.0 [%]	250.0 [%]	75.0 [%]	
Tanım:	Anma mıknatıslama akımına (P0331) ilişkin doyunluk karakteristiğinin ikinci mıknatıslama akım değerini [%] cinsinden belirler. Doyunluk karakteristiği 4 nokta kullanılarak tanımlanır (P0362 - P0365, P0366 - P0369). Bu parametre, karakteristiğin ikinci değer çifti için x koordinatını (mıknatıslama akımı) belirler.		
Bağımlılık:	P0320'ı (motor mıknatıslama akımı) etkiler. Aşağıdaki uygulama mıknatıslama akımları içindir: P0366 < P0367 < P0368 < P0369, aksi durumda doğrusal bir karakteristik dahili olarak uygulanır.		

p0368[0...2]	Mıknatıslama eğri görüntüsü 3 / Mıkn.eğri gör3		
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32	
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS	
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU		
Min	Maks	Fabrika ayarı	
20.0 [%]	250.0 [%]	135.0 [%]	
Tanım:	Anma mıknatıslama akımına (P0331) ilişkin doygunluk karakteristiğinin üçüncü mıknatıslama akım değerini [%] cinsinden belirler. Doygunluk karakteristiği 4 nokta kullanılarak tanımlanır (P0362 - P0365, P0366 - P0369). Bu parametre, karakteristiğin üçüncü değer çifti için x koordinatını (mıknatıslama akımı) belirler.		
Bağımlılık:	P0320'ı (motor mıknatıslama akımı) etkiler. Aşağıdaki uygulama mıknatıslama akımları içindir: P0366 < P0367 < P0368 < P0369, aksi durumda doğrusal bir karakteristik dahili olarak uygulanır.		

p0369[0...2]	Mıknatıslama eğri görüntüsü 4 / Mıkn.eğri gör4		
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32	
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS	
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU		
Min	Maks	Fabrika ayarı	
20.0 [%]	50.0 [%]	170.0 [%]	
Tanım:	Anma mıknatıslama akımına (P0331) ilişkin doygunluk karakteristiğinin dördüncü mıknatıslama akım değerini [%] cinsinden belirler. Doygunluk karakteristiği 4 nokta kullanılarak tanımlanır (P0362 - P0365, P0366 - P0369). Bu parametre, karakteristiğin dördüncü değer çifti için x koordinatını (mıknatıslama akımı) belirler.		
Bağımlılık:	P0320'ı (motor mıknatıslama akımı) etkiler. Aşağıdaki uygulama mıknatıslama akımları içindir: P0366 < P0367 < P0368 < P0369, aksi durumda doğrusal bir karakteristik dahili olarak uygulanır.		

r0370[0...2]	Stator direnci [%] / Stator dir. [%]		
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32	
Birim: [%]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: DDS	
Tanım:	Motor eşdeğer devresinin standartlaştırılmış stator direncini (faz değeri) [%] olarak gösterir.		

r0372[0...2]	Kablo direnci [%] / Kablo dir. [%]		
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32	
Birim: [%]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: DDS	
Tanım:	Motor eşdeğer devresinin standartlaştırılmış kablo direncini (faz değeri) [%] olarak gösterir. Stator direncinin % 20'si olarak hesaplanır.		

r0373[0...2]	Anma stator direnci [%] / Anma stat.dir.[%]		
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32	
Birim: [%]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: DDS	
Tanım:	Motor eşdeğer devresinin anma stator direncini (faz değeri) [%] olarak gösterir.		

r0374[0...2]	Rotor direnci [%] / Rotor dir. [%]		
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32	
Birim: [%]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: DDS	
Tanım:	Motor eşdeğer devresinin standartlaştırılmış rotor direncini (faz değeri) [%] olarak gösterir.		

r0376[0...2]	Anma rotor direnci [%] / Anma rot. dir.[%] Erişim düzeyi: 4 Birim: [%]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Motor eşdeğer devresinin anma rotor direncini (faz değeri) [%] olarak gösterir.		
r0377[0...2]	Toplam sızıntı reaktansı [%] / Top.sız.reakt.[%] Erişim düzeyi: 4 Birim: [%]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Motor eşdeğer devresinin standartlaştırılmış toplam sızıntı reaktansını (faz değeri) [%] olarak gösterir.		
Not:	Bir çıkış filtresi seçilirse filtrenin endüktansı (p0233) sızıntı endüktansına eklenir (bu değer Siemens filtreleri için p0233 içinde kaydedilmez).		
r0382[0...2]	Ana reaktans [%] / Ana reaktans [%] Erişim düzeyi: 4 Birim: [%]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Motor eşdeğer devresinin standartlaştırılmış ana reaktansını (faz değeri) [%] olarak gösterir.		
r0384[0...2]	Rotor zaman sabiti / Rotor zaman sab. Erişim düzeyi: 3 Birim: [ms]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Hesaplanan rotor zaman sabitini [ms] gösterir.		
r0386[0...2]	Toplam sızıntı zaman sabiti / Toplam sız. Tsab Erişim düzeyi: 4 Birim: [ms]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Motorun toplam sızıntı zaman sabitini gösterir.		
r0394	CO: Stator direnci IGBT [%] / Stat. dir.IGBT Erişim düzeyi: 4 Birim: [%]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	IGBT geriliminden ve akım genliğinden [%] olarak hesaplanan stator direncini gösterir.		
r0395	CO: Toplam stator direnci [%] / Toplam stat.dir Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Birleştirilmiş stator/kablo direncinin motor stator direncini [%] olarak gösterir.		
r0396	CO: Gerçek rotor direnci / Ger. rotor dir. Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım: Uyarı:	Motor eşdeğer devresinin (uyarlanmış) rotor direncini (faz değeri) [%] olarak gösterir. % 25'ten büyük değerler aşırı motor kayması üretme eğilimindedir. Anma motor hızı [rpm] değerini kontrol edin (P0311).		

p0400[0...2]

CU240S
CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F

Enkoder türü seç / Kodl. türü seç**Erişim düzeyi:** 2**Hızlı komut:** EVET**Değiştirilebilir:** C(1), T**P-Grubu:** Enkoder**Etkin:** EVET**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** Unsigned16**Veri dizisi:** DDS**Min**

0

Maks

12

Fabrika ayarı

0

Tanım: Enkoder türünü (enkoder kanalı sayısını) seçer.**Değer:**
0: Devre dışı
2: Sıfır darbesi olamayan dörtlü enkoder
12: Sıfır darbesi olan dörtlü enkoder**Dikkat:**

Enkoder geri bildirimli Vektör Kontrol kullanılırken enkoderin ve motorun dönüş yönü aynı olmalıdır. Bu sağlanmazsa Vektör Kontrolünün fonksiyonel işletimi garanti altına alınmaz (negatif geri bildirim yerine pozitif).

Bu yüzden motoru invertöre ve enkoderi invertöre bağlarken oldukça dikkat edilmelidir. Motor ve enkoder yanlış bir şekilde bağlanmamalıdır ! P0400 = 12 (dörtlü enkoder ve sıfır darbe) Sıfır darbesi üstünde enkoder kaybı tespit etmeyecektir. Sıfır darbesi sadece ölçülen açığı senkronize etmek için kullanılır.

Not: Enkoder etkinleştirilirse (P0400 > 0) ve motor tutan fren etkinleştirilirse (P1215 > 0) fren uygulandığında enkoder kaybını durdurmak için aşağıdakiler gözetilmelidir:
• Gecikme hız kaybı tepkisi > fren tutma zamanı (yani P0494 > P1216 ve P0494 > P1217) olmalıdır
• Dışarı çekilen motor için gecikme zamanı > fren tutma zamanı (yani P2178 > P1216 ve P2178 > P1217) olmalıdır
• İzin verilen hız farkı P0492 > f_min P1080 olmalıdır**r0403.0...4**

CU240S
CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F

CO/BO: Enkoder durum kelimesi / Kodl. DurKel**Erişim düzeyi:** 2**Birim:** -**P-Grubu:** Komutlar**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** Unsigned16**Veri dizisi:** -**Tanım:** Enkoderin durum kelimesini gösterir (bit formatında).

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Enkoder etkin	Evet	Hayır	-
	01	Enkoder hatası	Evet	Hayır	-
	02	Sinyal o.k.	Var	Hayır	-
	03	Enkoder Düşük Hız Kaybı	Evet	Hayır	-
	04	Bir enkoder darbe sınırı kullanılarak hız ölçümü	Evet	Hayır	-

p0405[0...2]

CU240S
CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F

Darbe türü seçimini etkinleştir / Darbe türünü etkinleştir**Erişim düzeyi:** 2**Hızlı komut:** HAYIR**Değiştirilebilir:** T**P-Grubu:** Konvertör**Etkin:** EVET**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** Unsigned16**Veri dizisi:** DDS**Min**

-

Maks

-

Fabrika ayarı

0000 bin

Tanım: Çeşitli darbe türlerinin seçimini etkinleştirir.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	kullanılmaz	Evet	Hayır	-
	01	kullanılmaz	Evet	Hayır	-
	02	kullanılmaz	Evet	Hayır	-
	03	kullanılmaz	Evet	Hayır	-
	04	Z darbesini evir	Evet	Hayır	-
	05	Z-darbesi = Z-darbesi ve A-darbesi ve B-darbesi	Evet	Hayır	-
	06	kullanılmaz	Evet	Hayır	-
	07	kullanılmaz	Evet	Hayır	-
	08	kullanılmaz	Evet	Hayır	-

p0408[0...2]**Devir başına enkoder darbeleri / Dev başına kodl darbeleri**

CU240S	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Enkoder	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP	Hızlı komut EVET	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
CU240S DP-F	Değiştirilebilir: C(1), T	Hesaplanmış: -	
CU240S PN			
CU240S DP-F			

Min	Maks	Fabrika ayarı
2	20000	1024

Tanım: Devir başına enkoder darbelerinin sayısını belirler.

Not: Girilebilecek olan enkoder çözünürlüğü (devir başına darbeler P0408) enkoder devrelerin **Maks.** darbe frekansı tarafından sınırlanacaktır ($f_{max} = 300$ kHz).
Aşağıdaki denklem, enkoder çözünürlüğüne ve dönüş hızına (rpm) bağlı olarak enkoder frekansını hesaplar. Enkoder frekansı **Maks.** darbe frekansından az olmalıdır:
 $f_{max} > f = (p0408 * rpm) / 60$

p0410[0...2]**Dahili yön algısını ters çevirir / Yön algısını ters çev**

CU240S	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Enkoder	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	eri dizisi: DDS
CU240S DP-F	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
CU240S PN			
CU240S DP-F			

Min	Maks	Fabrika ayarı
0	1	0


Tanım: Enkoder sinyalinin dahili yön algısını ters çevirir. ENC_A ve ENC_B sinyallerinin anahtarlanmasıyla aynı işi görür.

Değer: 0: Enkoder Normal Dönüşü
1: Enkoder Ters Dönüşü

r0485**CO: Enkoder sayaç değeri / Enkoder say değ.**

CU240S	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: Unsigned32
CU240S DP	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
CU240S DP-F			
CU240S PN			
CU240S DP-F			

Tanım: Enkoder darbelerin dahili sayaç değerini gösterir.

p0491[0...2] CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	Hız sinyali kaybında tepki / Kodl. türünü seç Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Enkoder Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 0	Maks 1	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Hız sinyali kaybında tepkiyi seçer.		
Değer:	0: Sürücüyü başlat 1: Uyar ve VC'deyse SLVC'ye geç		
p0492[0...2] CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	İzin verilen hız farkı / İzin verilen hız far Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Enkoder Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00 [Hz]	Maks 100.00 [Hz]	Fabrika ayarı 10.00 [Hz]
Tanım:	P0492 parametresi, yüksek ve yavaş hızlı enkoder tespiti için kullanılır (hata: F0090). Yüksek hızlı enkoder kaybı tespiti: Bu durum, P0492'de ayarlanan izin verilen frekans ve örnekler arası izin verilen hız sinyali farkı aşıldığında ortaya çıkar. • f_{act} ve $f(t_2) - f(t_1) > P0492$ Düşük hızlı enkoder kaybı tespiti: Bu durum, enkoder kaybı varken gerçek frekans $< P0492$ olduğunda ortaya çıkar. • Koşul 1: - $r0061 = 0$ ve moment sınırı ve - zaman $> P0494$ için set değeri frekansı > 0 iken $r0061 = 0$ • Koşul 2: - Ger. frek. $< P0492$ ve $f(t_2) < P0492$ ve ASIC kanal B kaybını tespit eder		
Bağımlılık:	Bu parametre, P0345 motor başlangıç zamanı değiştirildiğinde veya bir hız döngüsü optimizasyonu yapıldığında güncellenir (P1960 = 1). Yüksek hızlarda enkoder kaybı ortaya çıkmadan önce 40 ms'lik sabit bir gecikme zamanı vardır.		
Dikkat: 	P0492 = 0 (devre dışı): İzin verilen hız farkı 0 olarak ayarlandığında yüksek hızlı ve düşük hızlı enkoder kaybı tespiti devre dışı bırakılır ve enkoder kaybı tespit edilmez. Enkoder kayıp tespiti devre dışı bırakılır ve enkoder kaybı ortaya çıkar, sonraysa motorun işletimi dengesizleşebilir. Sürücü, vektör hız kontrol veya vektör moment kontrol modunda (P1300 = 21, 23) çalışırken ve sürücü başarısız bir enkoderya sahipken motoru başlatmak istediğinde sürücü işletimine de dikkat verilmelidir. Bu koşullar altında sürücü başlatmak istediğinde P1520 ve P1521 parametrelerini (sırasıyla üst ve alt moment sınırları) kullanır. Çok düşük bir frekans set değeri durumunda sürücünün bu duruma gelmesi için sürücünün yönünü kaybedebileceği kadar uzun bir zaman gerekebilir.		
Not:	Enkoder etkinleştirilirse (P0400 > 0) ve motor tutan fren etkinleştirilirse (P1215 > 0) fren uygulandığında enkoder kayıplarını durdurmak için izin verilen P0492 hız farklılığı $> f_{min}$ olmalıdır (P1080): Fabrika ayarı motor gücüne bağlıdır.		

p0494[0...2]

CU240S
CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F

Gecikme hız kaybı tepkisi / Gck hız kaybı tep

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut: HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Enkoder
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: DDS

Min.	Maks.	Fabrika ayarı
0 [ms]	65000 [ms]	10 [ms]

Tanım: Bu parametre, düşük hızlı enkoder kayıp tespiti için kullanılır. Düşük hızda enkoder kaybı ve enkoder kaybına tepki arasında gecikmeyi seçer. Motor mili hızı P0492'den düşükse enkoder kaybı düşük hızlı enkoder kayıp tespit algoritması kullanılarak tespit edilir.

Bağımlılık: Bu parametre, P0345 motor başlangıç zamanı değiştirildiğinde veya bir hız döngüsü optimizasyonu yapıldığında güncellenir (P1960 = 1).

Dikkat:



P0494 = 0 (devre dışı):
P0494'te gecikme 0 olarak ayarlandığında düşük hızlı kayıp tespiti devre dışı bırakılır ve düşük hızlı enkoder kaybı tespit edilemez (P0492 > 0 ise yüksek hızlı enkoder kayıp tespiti yine de çalışacaktır). Düşük hızlı enkoder kayıp tespiti devre dışı bırakılırsa ve enkoder düşük hızda kaybedilirse motorun işletimi dengesizleşebilir.

Not: Enkoder etkinleştirilirse (P0400 > 0) ve motor tutan fren etkinleştirilirse (P1215 > 0) fren uygulandığında enkoder kayıplarını durdurmak için gecikme hız kaybı tepkisi > fren tutma zamanı olmalıdır (P0494 > P1216 ve P494 > P1217).
Fabrika ayarı motor gücüne bağlıdır.

p0500[0...2]**Teknolojik uygulama / Tekn. uygulama**

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut: EVET
Değiştirilebilir: C(1), T

P-Grubu: Uygulamalar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: DDS

Min.	Maks.	Fabrika ayarı
0	1	0

Tanım: Teknolojik uygulamayı seçer. Kontrol modunu ayarlar (P1300).

Değer:
0: Yüksek aşırı yükleme
1: Pompalar ve fanlar

Bağımlılık: P0205 parametresine bakın.

p0601[0...2] CU240E	Motor sıcaklığı sensörü / Motor sıc. sensörü Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Motor Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 0	Maks 4	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Motor sıcaklık sensörünü seçer.		
Değer:	0: Sensör yok 1: PTC termistör 2: KTY84 4: ThermoClick sensör		
Bağımlılık:	Motor aşırı ısınma uyarı eşiği, P0604 parametresi ile atanmalıdır (Fabrika ayarı: 130 °C). Bu uyarı eşiği, motorun termal sınıfına bağlıdır. Motor aşırı ısınma arıza eşiği, invertör tarafından otomatik olarak P0604 parametresinde bildirilen sıcaklığın % 10 üzerinde ayarlanır. P0610 parametresinde invertörün sıcaklığa nasıl tepki vereceği ayarlanır.		
Not:	<ul style="list-style-type: none">• P0601 = 0 (Sensör yok) Motor sıcaklık izlemesi, termal motor modelinin hesaplanan değerine göre yapılacaktır.• P0601 = 1 (PTC termistör) Motor, termal motor modeli ve PTC termistörü tarafından izlenerek motor sıcaklığının izlenmesi için gereksiz bir sistem sağlar. 2000 Ohmluk direnç değeri aşılsa invertör, F0011 hatasını başlatır (motor aşırı ısınması). Direnç değeri 10 Ohm altında kalırsa F0015 hatası (motor sıcaklık sinyal kaybı) çıkış olarak verilir. Bu sayede motorun aşırı ısınmasının ve sensör kablusunun kesilmesinin önüne geçilir.		

p0601[0...2]

CU240S
CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F

Motor sıcaklığı sensörü / Motor sıc. sensörü

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Motor
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: DDS

Min
0

Maks
4

Fabrika ayarı
0

Tanım: Motor sıcaklık sensörünü seçer.

Değer:
0: Sensör yok
1: PTC termistör
2: KTY84
4: ThermoClick sensör

Bağımlılık: Motor aşırı ısınma uyarı eşiği, P0604 parametresi ile atanmalıdır (**Fabrika ayarı:** 130 °C). Bu uyarı eşiği, motorun termal sınıfına bağlıdır. Motor aşırı ısınma arıza eşiği, invertör tarafından otomatik olarak P0604 parametresinde bildirilen sıcaklığın % 10 üzerinde ayarlanır. P0610 parametresinde invertörün sıcaklığa nasıl tepki vereceği ayarlanır.

Not:

- P0601 = 0 (Sensör yok)
Motor sıcaklık izlemesi, termal motor modelinin hesaplanan değerine göre yapılacaktır.
- P0601 = 1 (PTC termistör)
Motor, termal motor modeli ve PTC termistörü tarafından izlenerek motor sıcaklığının izlenmesi için gereksiz bir sistem sağlar. 2000 Ohmluk direnç değeri aşılsa invertör, F0011 hatasını başlatır (motor aşırı ısınması). Direnç değeri 10 Ohm altında kalırsa F0015 hatası (motor sıcaklık sinyal kaybı) çıkış olarak verilir. Bu sayede motorun aşırı ısınmasının ve sensör kablosunun kesilmesinin önüne geçilir.
- P0601 = 2 (KTY84)
Sensörün sıcaklığı (bunun sonucunda motor sarımlarının sıcaklığı) r0035 parametresine yazılır. Daha sonra bu motor sıcaklığı, termal motor modeli aracılığıyla hesaplanır. Kısa devre meydana gelirse KTY84 sensörüne elektrik devresi açıktır, F0015 hatası (motor sıcaklık sinyal kaybı) oluşturulur.
- P0601 = 4 (ThermoClick sensör)
Motor, termal motor modeli ve ThermoClick sensör tarafından izlenerek motor sıcaklığının izlenmesi için gereksiz bir sistem sağlar. 2000 Ohmluk direnç değeri aşılsa invertör, F0011 hatasını başlatır (motor aşırı ısınması). Bu sayede motorun aşırı ısınmasının ve sensör kablosunun kesilmesinin önüne geçilir.

p0604[0...2]**Eşik motor sıcaklığı / Eşik mot. sıc.**

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Motor
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
0.0 [°C]

Maks
200.0 [°C]

Fabrika ayarı
130.0 [°C]

Tanım: Motor sıcaklık koruması için uyarı eşiğini girer. Başlatma sıcaklığı, her zaman P0604 uyarı eşiğinin % 10 üstü olarak tanımlanır. Gerçek motor sıcaklığı başlatma sıcaklığını aşarsa invertör P0610'da belirtildiği gibi başlatır.

Bağımlılık: Bu değer P0625 motor ortam sıcaklığından en az 40 °C fazla olmalıdır.

Not: Varsayılan değer, P0300'e bağlıdır (motor türünü seç).

p0610[0...2]	Motor I2t sıcaklık tepkisi / I2t sic. tepkisi		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	2	2
Tanım:	Motor sıcaklığı uyarı eşiğine ulaştığında tepkiyi tanımlar.		
Değer:	0: Tepki yok, sadece uyarı 1: Uyarı ve Imaks azalması (sonuç: azal. frek., başlangıç (F0011)) 2: Uyarı ve başlangıç (F0011)		
Bağımlılık:	Başlangıç seviyesi = P0604 (motor sıcaklık eşiği) * % 110		
Not:	Motor I2t'nin amacı (KTY84) motor sıcaklığını hesaplamak ve ölçmek için ve motor aşırı ısınma tehlikesi altındaysa invertörü devre dışı bırakmaktır. I2t işletimi: Ölçülen motor akımı r0027'de gösterilir. Motor sıcaklığı °C cinsinden r0035'te gösterilir. Bu sıcaklık motora monte edilen bir KTY84 sıcaklık sensöründen ve hesaplanan bir değerden elde edilir. KTY84'ten elde edilen değer sadece P0601 = 2 iken kullanılır; diğer tüm durumlarda (motor sıcaklığı sinyal kaybı dahil) hesaplanan değer kullanılır. Uyarıya verilen tepki P0610 kullanılarak bu varsayılan değerden değiştirilir. r0035 parametresi, özellikle hesaplanan motor sıcaklığının aşırı miktarda yükselip yükselmediğinin izlenmesi için kullanılır.		
p0621[0...2]	Yeniden başlatmadan sonra motor sic. aynı / Mot.sic. aynı		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	2	0
Tanım:	Güç açıldıktan veya başlatıldıktan sonra motor sıcaklık tanımlamasını başlatır.		
Değer:	0: Tanımlama yok 1: Sadece güç açıldıktan sonra sıcaklık tanımlaması 2: Her güç açılmasından sonra sıcaklık tanımlaması		
Not:	Motor sıcaklık tanımlamasını kullanmadan önce motor veri tanımlamasını çalıştırmak gereklidir. Bu yapılmazsa motor sıcaklık tanımlamalarının sonuçları yanlış olur.		
p0622[0...2]	Başlangıçtan sonra sıcaklık tanımlaması için mıknaıslama zamanı / Mıkn. zam. sic. tan.		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.000 [ms]	20000.000 [ms]	0.000 [ms]
Tanım:	Stator direnç tanımlaması için mıknaıslama zamanını tanımlar.		
Not:	Bu parametre, tanımlanan r1913 rotor zaman sabitine göre motor veri tanımlamasının sonucu olarak ayarlanacaktır.		
r0623[0...2]	CO: Tanımlanan stator direnç ekranı / Ger. stator dir.		
	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: [Ohm]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: DDS
Tanım:	Sıcaklık tanımlamasından sonra gerçek tanımlı stator direncinin ekranı.		

p0625[0...2]	Ortam motor sıcaklığı / Ortam mot. sıc.		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: EVET	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: C(1), U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_EQU	
	Min -40.0 [°C]	Maks 80.0 [°C]	Fabrika ayarı 20.0 [°C]
Tanım:	Motor veri tanımlaması sırasında motorun ortam sıcaklığı değerini değiştirilmesine sadece motor soğukken izin verilir. Motor tanımlaması bu değer değiştirildikten sonra yapılmalıdır.		
p0626[0...2]	Aşırı sıcaklık stator demiri / Aş.sıc.stat.demiri		
	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min 20.0 [°C]	Maks 200.0 [°C]	Fabrika ayarı 50.0 [°C]
Tanım:	Stator demirinin aşırı ısınması.		
Not:	Sıcaklık yükselmeleri, sinüzoidal işletimler için geçerlidir (hat besleme sıcaklık yükselmeleri). Konvertör işletimi (modülasyon kayıpları) ve çıkış filtresi yüzünden oluşan sıcaklık yükselmeleri de hesaba katılmalıdır.		
p0627[0...2]	Aşırı sıcaklık stator sarımı / Aş.sıc.stat.sar.		
	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min 20.0 [°C]	Maks 200.0 [°C]	Fabrika ayarı 80.0 [°C]
Tanım:	Stator sarımının aşırı ısınması. Değerin değiştirilmesine sadece motor soğukken izin verilir. Motor tanımlaması bu değer değiştirildikten sonra yapılmalıdır.		
Not:	Sıcaklık yükselmeleri, sinüzoidal işletimler için geçerlidir (hat besleme sıcaklık yükselmeleri). Konvertör işletimi (modülasyon kayıpları) ve çıkış filtresi yüzünden oluşan sıcaklık yükselmeleri de hesaba katılmalıdır.		
p0628[0...2]	Aşırı sıcaklık rotor sarımı / Aş.sıc.rot. sar.		
	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min 20.0 [°C]	Maks 200.0 [°C]	Fabrika ayarı 100.0 [°C]
Tanım:	Rotor sarımının aşırı ısınması.		
Not:	Sıcaklık yükselmeleri, sinüzoidal işletimler için geçerlidir (hat besleme sıcaklık yükselmeleri). Konvertör işletimi (modülasyon kayıpları) ve çıkış filtresi yüzünden oluşan sıcaklık yükselmeleri de hesaba katılmalıdır.		
r0630[0...2]	CO: Motor model ortam sıcaklığı / Mot. model ort. sıc.		
	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: [°C]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: DDS
Tanım:	Motor kütle modelinin ortam sıcaklığını gösterir.		

r0631[0...2]	CO: Stator demir sıcaklığı / Stat.demir sıc. Erişim düzeyi: 4 Birim: [°C]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Motor kütle modelinin demir sıcaklığını gösterir.		
<hr/>			
r0632[0...2]	CO: Stator sarımı sıcaklığı / Stat.sar.sıc. Erişim düzeyi: 4 Birim: [°C]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Motor kütle modelinin stator sarımı sıcaklığını gösterir.		
<hr/>			
r0633[0...2]	CO: Rotor sarım sıcaklığı / Rot. sar.sıc. Erişim düzeyi: 4 Birim: [°C]	P-Grubu: Motor Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Motor kütle modelinin rotor sarımı sıcaklığını gösterir.		
<hr/>			
p0640[0...2]	Motor aşırı yüklenme etkeni [%] / Motor aşırı yük etk [%] Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut EVET Değiştirilebilir: C(1), U, T	P-Grubu: Motor Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 10.0 [%]	Maks 400.0 [%]	Fabrika ayarı 200.0 [%]
Tanım:	P0305 (anma motor akımı) ile ilişkili olan motor aşırı yüklenme akımını [%] olarak tanımlar.		
Bağımlılık:	Maksimum invertör akımıyla veya anma motor akımının (P0305) % 400'üyle (hangisi daha düşükse) sınırlıdır. $p0640_max = (\min(r0209, 4 * p0305) / p0305) * 100$		
Not:	P640'a yapılan değişiklikler sadece sonraki kapalı durumundan sonra etkin olacaktır. Akım sınırlamaları için fonksiyon şemasına bakın.		

p0700[0...2]CU240E
CU240S**Komut kaynağının seçimi / Komut kaynağı seç.****Erişim düzeyi:** 1**Hızlı komut** EVET**Değiştirilebilir:** C(1), T**P-Grubu:** Commands**Etkin:** HAYIR**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** Unsigned16**Veri dizisi:** CDS**Min.**

0

Maks

5

Fabrika ayarı

2

Tanım: Dijital komut kaynağını seçer.**Değer:**
0: Fabrika varsayılan ayarı
1: BOP (klavye)
2: Terminal
4: RS232 üstünde USS
5: RS485 üstünde USS**Bağımlılık:** Bu parametrenin değiştirilmesiyle seçilen maddedeki tüm ayarlar (varsayılan olarak) ayarlanır. Bunlar aşağıdaki parametrelerdir:

P0701, ... (DI fonksiyonu), P0731, P0732, P0733, P0800, P0801, P0840, P0842, P0844, P0845, P0848, P0849, P0852, P1020, P1021, P1022, P1023, P1035, P1036, P1055, P1056, P1074, P1110, P1113, P1124, P1140, P1141, P1142, P1230, P1477, P1501, P2103, P2104, P2106, P2200, P2220, P2221, P2222, P2223, P2226, P2228, P2235, P2236

Dikkat:

Dikkat edin, P0700 parametresinin değiştirilmesiyle tüm BI parametreleri varsayılan değere sıfırlanır.

p0700[0...2]CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S PN-F**Komut kaynağının seçimi / Komut kaynağı seç.****Erişim düzeyi:** 1**Hızlı komut** EVET**Değiştirilebilir:** C(1), T**P-Grubu:** Commands**Etkin:** HAYIR**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** Unsigned16**Veri dizisi:** CDS**Min.**

0

Maks

6

Fabrika ayarı

6

Tanım: Dijital komut kaynağını seçer.**Değer:**
0: Fabrika varsayılan ayarı
1: BOP (klavye)
2: Terminal
4: RS232 üstünde USS
6: Bölgesel ağ**Bağımlılık:** Bu parametrenin değiştirilmesiyle seçilen maddedeki tüm ayarlar (varsayılan olarak) ayarlanır. Bunlar aşağıdaki parametrelerdir:

P0701, ... (DI fonksiyonu), P0731, P0732, P0733, P0800, P0801, P0840, P0842, P0844, P0845, P0848, P0849, P0852, P1020, P1021, P1022, P1023, P1035, P1036, P1055, P1056, P1074, P1110, P1113, P1124, P1140, P1141, P1142, P1230, P1477, P1501, P2103, P2104, P2106, P2200, P2220, P2221, P2222, P2223, P2226, P2228, P2235, P2236

Dikkat:

Dikkat edin, P0700 parametresinin değiştirilmesiyle tüm BI parametreleri varsayılan değere sıfırlanır.

p0701[0...2]	Dijital giriş 0 fonksiyonu / DI0 fonksiyonu		
CU240E	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16
CU240S	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
PM240	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	99	1
Tanım:	0 dijital girişi fonksiyonunu seçer.		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 25: DC fren etkin 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Bağımlılık:	99 ayarı (BICO parametreleme etkinleştirme) şunları gerektirir: • P0700 komut kaynağı veya • P0010 = 1, P3900 = 1, 2 veya 3 (hızlı devreye alma) veya • sınırlamak için P0010 = 30, P0970 = 1 fabrika sınırlaması		
Not:	"ON/OFF1" sadece bir dijital giriş için seçilebilir (örneğin P0700 = 2 ve P0701 = 1). P0702 = 1 ile DI1 yapılandırılmasıyla P0701 = 0 ayarlayarak DI0 devre dışı bırakılacaktır. Sadece etkinleştirilen son dijital giriş bir komut kaynağı olarak görev yapar. Bir dijital girişteki "ON/OFF1" başka bir dijital girişteki "ON reverse/OFF1" ile birleştirilebilir.		

p0701[0...2]CU240E
CU240S
PM250, PM260**Dijital giriş 0 fonksiyonu / DIO fonksiyonu****Erişim düzeyi:** 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T**P-Grubu:** Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -**Veri türü:** Unsigned16
Veri dizisi: CDS**Min.**

0

Maks.

99

Fabrika ayarı

1

Tanım: 0 dijital girişi fonksiyonunu seçer.**Değer:**
0: Dijital giriş devre dışı
1: ON/OFF1
2: ON geri /OFF1
3: OFF2 - serbest duruş
4: OFF3 - hızlı duruş rampası
9: Hata onayı
10: JOG sağ
11: JOG sol
12: Geri
13: MOP yukarı (frekansı artır)
14: MOP aşağı (frekansı azalt)
15: Sabit frekans seçici bit0
16: Sabit frekans seçici bit1
17: Sabit frekans seçici bit2
18: Sabit frekans seçici bit3
27: PID etkinleştir
29: Harici arza
33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak
99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir**Bağımlılık:** 99 ayarı (BICO parametreleme etkinleştirme) şunları gerektirir:

- P0700 komut kaynağı veya
- P0010 = 1, P3900 = 1, 2 veya 3 (hızlı devreye alma) veya
- sıfırlamak için P0010 = 30, P0970 = 1 fabrika sıfırlaması

Not: "ON/OFF1" sadece bir dijital giriş için seçilebilir (örneğin P0700 = 2 ve P0701 = 1). P0702 = 1 ile DI1 yapılandırılmasıyla P0701 = 0 ayarlayarak DIO devre dışı bırakılacaktır. Sadece etkinleştirilen son dijital giriş bir komut kaynağı olarak görev yapar. Bir dijital girişteki "ON/OFF1" başka bir dijital girişteki "ON reverse/OFF1" ile birleştirilebilir.

p0701[0...2]

CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F
PM240

Dijital giriş 0 fonksiyonu / DI0 fonksiyonu

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDS

Min.

0

Maks.

99

Fabrika ayarı

0

Tanım: 0 dijital girişi fonksiyonunu seçer.

Değer:

0:	Dijital giriş devre dışı
1:	ON/OFF1
2:	ON geri /OFF1
3:	OFF2 - serbest duruş
4:	OFF3 - hızlı duruş rampası
9:	Hata onayı
10:	JOG sağ
11:	JOG sol
12:	Geri
13:	MOP yukarı (frekans artır)
14:	MOP aşağı (frekans azalt)
15:	Sabit frekans seçici bit0
16:	Sabit frekans seçici bit1
17:	Sabit frekans seçici bit2
18:	Sabit frekans seçici bit3
25:	DC fren etkin
27:	PID etkinleştir
29:	Harici arza
33:	Ek frek. set değerini devre dışı bırak
99:	BICO ölçülebilirliği etkinleştir

Bağımlılık: 99 ayarı (BICO parametreleme etkinleştirme) şunları gerektirir:

- P0700 komut kaynağı veya
- P0010 = 1, P3900 = 1, 2 veya 3 (hızlı devreye alma) veya
- sınırlamak için P0010 = 30, P0970 = 1 fabrika sınırlaması

Not: "ON/OFF1" sadece bir dijital giriş için seçilebilir (örneğin P0700 = 2 ve P0701 = 1).
P0702 = 1 ile DI1 yapılandırılmasıyla P0701 = 0 ayarlayarak DI0 devre dışı bırakılacaktır. Sadece etkinleştirilen son dijital giriş bir komut kaynağı olarak görev yapar.
Bir dijital girişteki "ON/OFF1" başka bir dijital girişteki "ON reverse/OFF1" ile birleştirilebilir.

p0701[0...2]

CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F
PM250, PM260

Dijital giriş 0 fonksiyonu / DIO fonksiyonu

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDS

Min.	Maks.	Fabrika ayarı
0	99	0

Tanım: 0 dijital girişi fonksiyonunu seçer.

Değer:

0:	Dijital giriş devre dışı
1:	ON/OFF1
2:	ON geri /OFF1
3:	OFF2 - serbest duruş
4:	OFF3 - hızlı duruş rampası
9:	Hata onayı
10:	JOG sağ
11:	JOG sol
12:	Geri
13:	MOP yukarı (frekans artır)
14:	MOP aşağı (frekans azalt)
15:	Sabit frekans seçici bit0
16:	Sabit frekans seçici bit1
17:	Sabit frekans seçici bit2
18:	Sabit frekans seçici bit3
27:	PID etkinleştir
29:	Harici arza
33:	Ek frek. set değerini devre dışı bırak
99:	BICO ölçülebilirliği etkinleştir

Bağımlılık: 99 ayarı (BICO parametreleme etkinleştirme) şunları gerektirir:

- P0700 komut kaynağı veya
- P0010 = 1, P3900 = 1, 2 veya 3 (hızlı devreye alma) veya
- sıfırlamak için P0010 = 30, P0970 = 1 fabrika sıfırlaması

Not: "ON/OFF1" sadece bir dijital giriş için seçilebilir (örneğin P0700 = 2 ve P0701 = 1). P0702 = 1 ile DI1 yapılandırılmasıyla P0701 = 0 ayarlayarak DIO devre dışı bırakılacaktır. Sadece etkinleştirilen son dijital giriş bir komut kaynağı olarak görev yapar. Bir dijital girişteki "ON/OFF1" başka bir dijital girişteki "ON reverse/OFF1" ile birleştirilebilir.

p0702[0...2]	Dijital giriş 1 fonksiyonu / DI1 fonksiyonu		
CU240E	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16
CU240S	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
PM240	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	99	12
Tanım:	1 dijital girişi fonksiyonunu seçer.		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 25: DC fren etkin 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Not:	P0701'e bakın (dijital giriş0 fonksiyonu).		

p0702[0...2]	Dijital giriş 1 fonksiyonu / DI1 fonksiyonu		
CU240E	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16
CU240S	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
PM250, PM260	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	99	12
Tanım:	1 dijital girişi fonksiyonunu seçer.		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Not:	P0701'e bakın (dijital giriş0 fonksiyonu).		

p0702[0...2]

CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F
PM240

Dijital giriş 1 fonksiyonu / DI1 fonksiyonu

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDS

Min
0

Maks
99

Fabrika ayarı
0

Tanım: 1 dijital girişi fonksiyonunu seçer.

Değer:

- 0: Dijital giriş devre dışı
- 1: ON/OFF1
- 2: ON geri /OFF1
- 3: OFF2 - serbest duruş
- 4: OFF3 - hızlı duruş rampası
- 9: Hata onayı
- 10: JOG sağ
- 11: JOG sol
- 12: Geri
- 13: MOP yukarı (frekans artır)
- 14: MOP aşağı (frekans azalt)
- 15: Sabit frekans seçici bit0
- 16: Sabit frekans seçici bit1
- 17: Sabit frekans seçici bit2
- 18: Sabit frekans seçici bit3
- 25: DC fren etkin
- 27: PID etkinleştir
- 29: Harici arza
- 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak
- 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir

Not: P0701'e bakın (dijital giriş0 fonksiyonu).

p0702[0...2]

CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F
PM250, PM260

Dijital giriş 1 fonksiyonu / DI1 fonksiyonu

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDS

Min
0

Maks
99

Fabrika ayarı
0

Tanım: 1 dijital girişi fonksiyonunu seçer.

Değer:

- 0: Dijital giriş devre dışı
- 1: ON/OFF1
- 2: ON geri /OFF1
- 3: OFF2 - serbest duruş
- 4: OFF3 - hızlı duruş rampası
- 9: Hata onayı
- 10: JOG sağ
- 11: JOG sol
- 12: Geri
- 13: MOP yukarı (frekans artır)
- 14: MOP aşağı (frekans azalt)
- 15: Sabit frekans seçici bit0
- 16: Sabit frekans seçici bit1
- 17: Sabit frekans seçici bit2
- 18: Sabit frekans seçici bit3
- 27: PID etkinleştir
- 29: Harici arza
- 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak
- 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir

Not: P0701'e bakın (dijital giriş0 fonksiyonu).

p0703[0...2] PM240	Dijital giriş 2 fonksiyonu / DI2 fonksiyonu Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: CDS
	Min. 0	Maks. 99	Fabrika ayarı 9
Tanım:	2 dijital girişi fonksiyonunu seçer.		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 25: DC fren etkin 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Not:	P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).		

p0703[0...2] PM250 PM260	Dijital giriş 2 fonksiyonu / DI2 fonksiyonu Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: CDS
	Min. 0	Maks. 99	Fabrika ayarı 9
Tanım:	2 dijital girişi fonksiyonunu seçer.		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Not:	P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).		

p0704[0...2]

PM240

Dijital giriş 3 fonksiyonu / DI3 fonksiyonu

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDS

Min.

0

Maks.

99

Fabrika ayarı

15

Tanım: 3 dijital girişi fonksiyonunu seçer.

Değer:

- 0: Dijital giriş devre dışı
- 1: ON/OFF1
- 2: ON geri /OFF1
- 3: OFF2 - serbest duruş
- 4: OFF3 - hızlı duruş rampası
- 9: Hata onayı
- 10: JOG sağ
- 11: JOG sol
- 12: Geri
- 13: MOP yukarı (frekans artır)
- 14: MOP aşağı (frekans azalt)
- 15: Sabit frekans seçici bit0
- 16: Sabit frekans seçici bit1
- 17: Sabit frekans seçici bit2
- 18: Sabit frekans seçici bit3
- 25: DC fren etkin
- 27: PID etkinleştir
- 29: Harici arza
- 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak
- 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir

Not: P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).

p0704[0...2]

PM250

PM260

Dijital giriş 3 fonksiyonu / DI3 fonksiyonu

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDS

Min.

0

Maks.

99

Fabrika ayarı

15

Tanım: 3 dijital girişi fonksiyonunu seçer.

Değer:

- 0: Dijital giriş devre dışı
- 1: ON/OFF1
- 2: ON geri /OFF1
- 3: OFF2 - serbest duruş
- 4: OFF3 - hızlı duruş rampası
- 9: Hata onayı
- 10: JOG sağ
- 11: JOG sol
- 12: Geri
- 13: MOP yukarı (frekans artır)
- 14: MOP aşağı (frekans azalt)
- 15: Sabit frekans seçici bit0
- 16: Sabit frekans seçici bit1
- 17: Sabit frekans seçici bit2
- 18: Sabit frekans seçici bit3
- 27: PID etkinleştir
- 29: Harici arza
- 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak
- 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir

Not: P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).

p0705[0...2] PM240	Dijital giriş 4 fonksiyonu / DI4 fonksiyonu Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: CDS
	Min. 0	Maks. 99	Fabrika ayarı 16
Tanım:	4 dijital girişi fonksiyonunu seçer.		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 25: DC fren etkin 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Not:	P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).		

p0705[0...2] PM250 PM260	Dijital giriş 4 fonksiyonu / DI4 fonksiyonu Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: CDS
	Min. 0	Maks. 99	Fabrika ayarı 16
Tanım:	4 dijital girişi fonksiyonunu seçer.		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Not:	P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).		

p0706[0...2]

PM240

Dijital giriş 5 fonksiyonu / DI5 fonksiyonu

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDS

Min.

0

Maks.

99

Fabrika ayarı

17

Tanım: 5 dijital girişi fonksiyonunu seçer.

Değer:

- 0: Dijital giriş devre dışı
- 1: ON/OFF1
- 2: ON geri /OFF1
- 3: OFF2 - serbest duruş
- 4: OFF3 - hızlı duruş rampası
- 9: Hata onayı
- 10: JOG sağ
- 11: JOG sol
- 12: Geri
- 13: MOP yukarı (frekans artır)
- 14: MOP aşağı (frekans azalt)
- 15: Sabit frekans seçici bit0
- 16: Sabit frekans seçici bit1
- 17: Sabit frekans seçici bit2
- 18: Sabit frekans seçici bit3
- 25: DC fren etkin
- 27: PID etkinleştir
- 29: Harici arza
- 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak
- 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir

Not: P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).**p0706[0...2]**

PM250

PM260

Dijital giriş 5 fonksiyonu / DI5 fonksiyonu

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDS

Min.

0

Maks.

99

Fabrika ayarı

17

Tanım: 5 dijital girişi fonksiyonunu seçer.

Değer:

- 0: Dijital giriş devre dışı
- 1: ON/OFF1
- 2: ON geri /OFF1
- 3: OFF2 - serbest duruş
- 4: OFF3 - hızlı duruş rampası
- 9: Hata onayı
- 10: JOG sağ
- 11: JOG sol
- 12: Geri
- 13: MOP yukarı (frekans artır)
- 14: MOP aşağı (frekans azalt)
- 15: Sabit frekans seçici bit0
- 16: Sabit frekans seçici bit1
- 17: Sabit frekans seçici bit2
- 18: Sabit frekans seçici bit3
- 27: PID etkinleştir
- 29: Harici arza
- 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak
- 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir

Not: P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).

p0707[0...2] CU240S CU240S DP CU240S PN PM240	Dijital giriş 6 fonksiyonu / DI6 fonksiyonu Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: CDS
	Min. 0	Maks. 99	Fabrika ayarı 18
Tanım:	6 dijital girişi fonksiyonunu seçer.		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 25: DC fren etkin 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Not:	P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).		

p0707[0...2] CU240S CU240S DP CU240S PN PM250, PM260	Dijital giriş 6 fonksiyonu / DI6 fonksiyonu Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: CDS
	Min. 0	Maks. 99	Fabrika ayarı 18
Tanım:	6 dijital girişi fonksiyonunu seçer.		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Not:	P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).		

p0708[0...2]

CU240S
CU240S DP
CU240S PN
PM240

Dijital giriş 7 fonksiyonu / DI7 fonksiyonu

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDS

Min.
0

Maks.
99

Fabrika ayarı
0

Tanım: 7 dijital girişi fonksiyonunu seçer.

Değer:

0:	Dijital giriş devre dışı
1:	ON/OFF1
2:	ON geri /OFF1
3:	OFF2 - serbest duruş
4:	OFF3 - hızlı duruş rampası
9:	Hata onayı
10:	JOG sağ
11:	JOG sol
12:	Geri
13:	MOP yukarı (frekans artır)
14:	MOP aşağı (frekans azalt)
15:	Sabit frekans seçici bit0
16:	Sabit frekans seçici bit1
17:	Sabit frekans seçici bit2
18:	Sabit frekans seçici bit3
25:	DC fren etkin
27:	PID etkinleştir
29:	Harici arza
33:	Ek frek. set değerini devre dışı bırak
99:	BICO ölçülebilirliği etkinleştir

Not: P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).

p0708[0...2]

CU240S
CU240S DP
CU240S PN
PM250, PM260

Dijital giriş 7 fonksiyonu / DI7 fonksiyonu

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDS

Min.
0

Maks.
99

Fabrika ayarı
0

Tanım: 7 dijital girişi fonksiyonunu seçer.

Değer:

0:	Dijital giriş devre dışı
1:	ON/OFF1
2:	ON geri /OFF1
3:	OFF2 - serbest duruş
4:	OFF3 - hızlı duruş rampası
9:	Hata onayı
10:	JOG sağ
11:	JOG sol
12:	Geri
13:	MOP yukarı (frekans artır)
14:	MOP aşağı (frekans azalt)
15:	Sabit frekans seçici bit0
16:	Sabit frekans seçici bit1
17:	Sabit frekans seçici bit2
18:	Sabit frekans seçici bit3
27:	PID etkinleştir
29:	Harici arza
33:	Ek frek. set değerini devre dışı bırak
99:	BICO ölçülebilirliği etkinleştir

Not: P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).

p0709[0...2]CU240S
CU240S DP
CU240S PN
PM240**Dijital giriş 8 fonksiyonu / DI8 fonksiyonu**Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: TP-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDSMin.
0Maks.
99Fabrika ayarı
0**Değer:**0: Dijital giriş devre dışı
1: ON/OFF1
2: ON geri /OFF1
3: OFF2 - serbest duruş
4: OFF3 - hızlı duruş rampası
9: Hata onayı
10: JOG sağ
11: JOG sol
12: Geri
13: MOP yukarı (frekansı artır)
14: MOP aşağı (frekansı azalt)
15: Sabit frekans seçici bit0
16: Sabit frekans seçici bit1
17: Sabit frekans seçici bit2
18: Sabit frekans seçici bit3
25: DC fren etkin
27: PID etkinleştir
29: Harici arza
33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak
99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir**Not:**

P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).

p0709[0...2]CU240S
CU240S DP
CU240S PN
PM250, PM260**Dijital giriş 8 fonksiyonu / DI8 fonksiyonu**Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: TP-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDSMin.
0Maks.
99Fabrika ayarı
0**Değer:**0: Dijital giriş devre dışı
1: ON/OFF1
2: ON geri /OFF1
3: OFF2 - serbest duruş
4: OFF3 - hızlı duruş rampası
9: Hata onayı
10: JOG sağ
11: JOG sol
12: Geri
13: MOP yukarı (frekansı artır)
14: MOP aşağı (frekansı azalt)
15: Sabit frekans seçici bit0
16: Sabit frekans seçici bit1
17: Sabit frekans seçici bit2
18: Sabit frekans seçici bit3
27: PID etkinleştir
29: Harici arza
33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak
99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir**Not:**

P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu).

p0712[0...2]			
PM240	Analog / dijital giriş 0 / Ana/diji giriş 0		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	99	0
Tanım:	AI0 dijital girişinin fonksiyonunu (analog giriş aracılığıyla) seçer		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 25: DC fren etkin 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Not:	P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu). 4 V üstü sinyaller etkindir, 1.6 V altında sinyaller etkin değildir.		

p0712[0...2]			
PM250	Analog / dijital giriş 0 / Ana/diji giriş 0		
PM260	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	99	0
Tanım:	AI0 dijital girişinin fonksiyonunu (analog giriş aracılığıyla) seçer		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Not:	P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu). 4 V üstü sinyaller etkindir, 1.6 V altında sinyaller etkin değildir.		

p0713[0...2] PM240	Analog / dijital giriş 1 / Ana/diji giriş 1 Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: CDS
	Min. 0	Maks. 99	Fabrika ayarı 0
Tanım:	A11 dijital girişinin fonksiyonunu (analog giriş aracılığıyla) seçer		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 25: DC fren etkin 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Not:	P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu). 4 V üstü sinyaller etkindir, 1.6 V altında sinyaller etkin değildir.		

p0713[0...2] PM250 PM260	Analog / dijital giriş 1 / Ana/diji giriş 1 Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: CDS
	Min. 0	Maks. 99	Fabrika ayarı 0
Tanım:	A11 dijital girişinin fonksiyonunu (analog giriş aracılığıyla) seçer		
Değer:	0: Dijital giriş devre dışı 1: ON/OFF1 2: ON geri /OFF1 3: OFF2 - serbest duruş 4: OFF3 - hızlı duruş rampası 9: Hata onayı 10: JOG sağ 11: JOG sol 12: Geri 13: MOP yukarı (frekans artır) 14: MOP aşağı (frekans azalt) 15: Sabit frekans seçici bit0 16: Sabit frekans seçici bit1 17: Sabit frekans seçici bit2 18: Sabit frekans seçici bit3 27: PID etkinleştir 29: Harici arza 33: Ek frek. set değerini devre dışı bırak 99: BICO ölçülebilirliği etkinleştir		
Not:	P0701'e bakın (dijital giriş 0 fonksiyonu). 4 V üstü sinyaller etkindir, 1.6 V altında sinyaller etkin değildir.		

p0719[0...2]CU240E
CU240S**Komut seçimi ve frek. ayarı / Kmt.vefrek.ayr.seç.**Erişim düzeyi: 4
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: TP-Grubu: Commands
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDSMin.
0Maks
57Fabrika ayarı
0**Tanım:**

İnvertörün kontrol komut kaynağını seçmek için merkezi anahtar Serbest programlanabilir BICO parametreleri ve sabit komut/set değer profilleri arasında komut ve set değeri geçişi yapar.
Komut ve set değeri beslemeleri bağımsız olarak değiştirilebilir.
Onlar basamağı komut kaynağını ve basamağın set değeri kaynağını seçtiği birimleri belirler.

Değer:

0:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = BICO parametresi
1:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = MOP set değeri
2:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = Analog set değeri
3:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = Sabit frekans
4:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = RS232 üstünde USS
5:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = RS485 üstünde USS
7:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = Analog set değeri 2
10:	Kmt = BOP	Set değeri = BICO parametresi
11:	Kmt = BOP	Set değeri = MOP set değeri
12:	Kmt = BOP	Set değeri = Analog set değeri
13:	Kmt = BOP	Set değeri = Sabit frekans
14:	Kmt = BOP	Set değeri = RS232 üstünde USS
15:	Kmt = BOP	Set değeri = RS485 üstünde USS
17:	Kmt = BOP	Set değeri = Analog set değeri 2
40:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = BICO parametresi
41:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = MOP set değeri
42:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = Analog set değeri
43:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = Sabit frekans
44:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = RS232 üstünde USS
45:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = RS485 üstünde USS
47:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = Analog set değeri 2
50:	Kmt = RS485 üstünde USS	Set değeri = BICO parametresi
51:	Kmt = RS485 üstünde USS	Set değeri = MOP set değeri
52:	Kmt = RS485 üstünde USS	Set değeri = Analog set değeri
53:	Kmt = RS485 üstünde USS	Set değeri = Sabit frekans
54:	Kmt = RS485 üstünde USS	Set değeri = RS232 üstünde USS
55:	Kmt = RS485 üstünde USS	Set değeri = RS485 üstünde USS
57:	Kmt = RS485 üstünde USS	Set değeri = Analog set değeri 2

Bağımlılık:

P0719, P0700 ve P1000'den önceliklidir.
0'dan başka bir değere ayarlanırsa (yani BICO parametresi set değeri kaynağı değilse) P0844 / P0848 (OFF2 / OFF3'ün birinci kaynağı) etkin olmaz; bunun yerine P0845 / P0849 (OFF2 / OFF3'ün ikinci kaynağı) uygulanır ve OFF komutları tanımlanan belirli besleme aracılığıyla elde edilir.
Önceden yapılan BICO bağlantıları değişmeden kalır.

Uyarı:

Örnek olarak özellikle komut kaynağını P0700 = 2 durumundan geçici olarak değiştirirken kullanılır.
P0719 ayarlaması (P0700 ayarlarının tersi şekilde) dijital girişleri (P0701, P0702, ...) sınırlamaz

p0719[0...2]

CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F

Komut seçimi ve frek. ayarı / Kmt.vefrek.ayr.seç.

Erişim düzeyi: 4
Hızlı komut: HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Commands
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: CDS

Min.	Maks	Fabrika ayarı
0	67	0

Tanım:

İnvertörün kontrol komut kaynağını seçmek için merkezi anahtar Serbest programlanabilir BICO parametreleri ve sabit komut/set değer profilleri arasında komut ve set değeri geçişi yapar.
Komut ve set değeri beslemeleri bağımsız olarak değiştirilebilir.
Onlar basamağı komut kaynağını ve basamağın set değeri kaynağını seçtiği birimleri belirler.

Değer:

0:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = BICO parametresi
1:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = MOP set değeri
2:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = Analog set değeri
3:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = Sabit frekans
4:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = RS232 üstünde USS
6:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = Bölgesel ağ
7:	Kmt = BICO parametresi	Set değeri = Analog set değeri 2
10:	Kmt = BOP	Set değeri = BICO parametresi
11:	Kmt = BOP	Set değeri = MOP set değeri
12:	Kmt = BOP	Set değeri = Analog set değeri
13:	Kmt = BOP	Set değeri = Sabit frekans
14:	Kmt = BOP	Set değeri = RS232 üstünde USS
16:	Kmt = BOP	Set değeri = Bölgesel ağ
17:	Kmt = BOP	Set değeri = Analog set değeri 2
40:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = BICO parametresi
41:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = MOP set değeri
42:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = Analog set değeri
43:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = Sabit frekans
44:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = RS232 üstünde USS
46:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = Bölgesel ağ
47:	Kmt = RS232 üstünde USS	Set değeri = Analog set değeri 2
60:	Kmt = Bölgesel ağ	Set değeri = BICO parametresi
61:	Kmt = Bölgesel ağ	Set değeri = MOP set değeri
62:	Kmt = Bölgesel ağ	Set değeri = Analog set değeri
63:	Kmt = Bölgesel ağ	Set değeri = Sabit frekans
64:	Kmt = Bölgesel ağ	Set değeri = RS232 üstünde USS
66:	Kmt = Bölgesel ağ	Set değeri = Bölgesel ağ
67:	Kmt = Bölgesel ağ	Set değeri = Analog set değeri 2

Bağımlılık:

P0719, P0700 ve P1000'den önceliklidir.
0'dan başka bir değere ayarlanırsa (yani BICO parametresi set değeri kaynağı değilse) P0844 / P0848 (OFF2 / OFF3'ün birinci kaynağı) etkin olmaz; bunun yerine P0845 / P0849 (OFF2 / OFF3'ün ikinci kaynağı) uygulanır ve OFF komutları tanımlanan belirli besleme aracılığıyla elde edilir.
Önceden yapılan BICO bağlantıları değişmeden kalır.
RS485 üstünde USS desteklenmez.

Uyarı:

Örnek olarak özellikle komut kaynağını P0700 = 2 durumundan geçici olarak değiştirirken kullanılır.
P0719 ayarlaması (P0700 ayarlarının tersi şekilde) dijital girişleri (P0701, P0702, ...) sınırlamaz

r0720 **Dijital giriş sayısı / DI sayısı**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Komutlar **Veri türü:** Unsigned16
Birim: - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Dijital giriş sayısını gösterir.

r0722.0...12 **CO/BO: İkili giriş değerleri / İk.gir.değ.**
CU240E **Erişim düzeyi:** 2 **P-Grubu:** Komutlar **Veri türü:** Unsigned16
CU240S DP-F **Birim:** - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -
CU240S DP-F

Tanım: Dijital girişlerin durumunu gösterir.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Dijital giriş 0	Evet	Hayır	-
	01	Dijital giriş 1	Evet	Hayır	-
	02	Dijital giriş 2	Evet	Hayır	-
	03	Dijital giriş 3	Evet	Hayır	-
	04	Dijital giriş 4	Evet	Hayır	-
	05	Dijital giriş 5	Evet	Hayır	-
	11	Dijital giriş AI0	Evet	Hayır	-
	12	Dijital giriş AI1	Evet	Hayır	-

Not: Sinyal etkin olduğunda bölme yanar.

r0722.0...12 **CO/BO: İkili giriş değerleri / İk.gir.değ.**
CU240S **Erişim düzeyi:** 2 **P-Grubu:** Komutlar **Veri türü:** Unsigned16
CU240S DP **Birim:** - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -
CU240S PN

Tanım: Dijital girişlerin durumunu gösterir.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Dijital giriş 0	Evet	Hayır	-
	01	Dijital giriş 1	Evet	Hayır	-
	02	Dijital giriş 2	Evet	Hayır	-
	03	Dijital giriş 3	Evet	Hayır	-
	04	Dijital giriş 4	Evet	Hayır	-
	05	Dijital giriş 5	Evet	Hayır	-
	06	Dijital giriş 6	Evet	Hayır	-
	07	Dijital giriş 7	Evet	Hayır	-
	08	Dijital giriş 8	Evet	Hayır	-
	11	Dijital giriş AI0	Evet	Hayır	-
	12	Dijital giriş AI1	Evet	Hayır	-

Not: Sinyal etkin olduğunda bölme yanar.

p0724 **Dijital girişlerin sıçrama zamanı / Sıçrama zamanı: DI**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Komutlar **Veri türü:** Unsigned16
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** EVET **Veri dizisi:** -
Değiştirilebilir: T **Hesaplanmış:** -

Min.	Maks.	Fabrika ayarı
0	3	3

Tanım: Dijital girişler için kullanılan sıçrama zamanını (filtre zamanını) tanımlar.

Değer:
0: Sıçrama zamanı yok
1: 2.5 ms sıçrama zamanı
2: 8.2 ms sıçrama zamanı
3: 12.3 ms sıçrama zamanı

p0725 CU240E	PNP / NPN dijital girişleri / PNP/NPN DI Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 1	Fabrika ayarı 1
Tanım:	Etkin yüksek (PNP) ve etkin düşük (NPN) arasında geçiş yapar. Bu, tüm dijital girişler için senkron olarak geçerlidir. Aşağıdakiler, dahili besleme kullanımında geçerlidir:		
Değer:	0: NPN modu ==> düşük etkin 1: PNP modu ==> yüksek etkin		

p0727[0...2]	2/3-kablolu yöntem seçimi / 2/3-kablolu seçim Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut EVET Değiştirilebilir: C(1), T	P-Grubu: - Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: CDS
	Min 0	Maks 3	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Terminaleri kullanarak kontrol yöntemini belirler. Bu parametre, kontrol felsefesinin seçimine olanak verir. Bu kontrol felsefeleri birbirini kapsamaz.		
Değer:	0: Siemens (başlat/yön) 1: 2-kablo (ileri/geri) 2: 3-kablo (ileri/geri) 3: 3-kablo (başlat/yön)		
Not:	Burada: • P, Darbe yerine geçer • FWD, İLERİ yerine geçer • REV, GERİ yerine geçer. Kontrol fonksiyonlarından biri P0727 kullanarak seçildiğinde dijital giriş ayarları (P0701 - P0704) aşağıdaki şekilde tanımlanır:		

Yeniden Tanımlanan Dijital Girişler

P0701 - P0704 Ayarları	P0727 = 0 (Siemens Standart Kontrolü)	P0727 = 1 (2-kablolu Kontrol)	P0727 = 2 (3-kablolu Kontrol)	P0727 = 3 (3-kablolu Kontrol)
1	ON/OFF1	ON_FWD	STOP	ON_PULSE
2	ON_REV/OFF1	ON_REV	FWDP	OFF1/HOLD
12	REV	REV	REVP	REV

Sabit frekansların kullanımı için P1000 ve P1001'e bakın.

r0730	Dijital çıkışların sayısı / DO sayısı Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Komutlar Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
Tanım:	Dijital çıkış (röle) sayısını gösterir.		

p0731[0...2] PM240	BI: Dijital çıkış 0 fonksiyonu / DO0 Fonk. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 52.3
Tanım:	Dijital çıkış 0'ın kaynağını tanımlar.		
Uyarı:	Ters bir lojik, P0748'de dijital çıkışları ters çevirerek gerçekleştirilebilir.		
Not:	52.3 hata bitinin çıkışı dijital çıkışta ters çevrilir. Monitör fonksiyonları ==> r0052, r0053 parametresine bakın Motor tutma freni ==> P1215 parametresine bakın DC-Fren ==> P1232, P1233 parametresine bakın		

p0731[0...2] PM250 PM260	BI: Dijital çıkış 0 fonksiyonu / DO0 Fonk. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 52.3
Tanım:	Dijital çıkış 0'ın kaynağını tanımlar.		
Uyarı:	Ters bir lojik, P0748'de dijital çıkışları ters çevirerek gerçekleştirilebilir.		
Not:	52.3 hata bitinin çıkışı dijital çıkışta ters çevrilir. Monitör fonksiyonları ==> r0052, r0053 parametresine bakın Motor tutma freni ==> P1215 parametresine bakın		

p0732[0...2]	BI: Dijital çıkış 1 fonksiyonu / DO1 Fonk. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 52.7
Tanım:	Dijital çıkış 1'in kaynağını tanımlar.		

p0733[0...2]	BI: Dijital çıkış 2 fonksiyonu / DO2 Fonk. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Dijital çıkış 2'in kaynağını tanımlar.		

r0747.0...2	CO/BO: Dijital çıkışların durumu / DO durumu				
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Commands	Veri türü: Unsigned16			
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -			
Tanım:	Dijital çıkışların durumunu gösterir (dijital çıkışların P0748 aracılığıyla ters çevrilmesini de içerir).				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Dijital çıkış 0 enerjili	Evet	Hayır	-
	01	Dijital çıkış 1 enerjili	Evet	Hayır	-
	02	Dijital çıkış 2 enerjili	Evet	Hayır	-
Bağımlılık:	Bit = 0 sinyal: Açık Bit = 1 sinyal ile temas eder: Kapalı temaslar				

p0748	Dijital çıkışları ters çevir / DO ters çevir				
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16			
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -			
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -				
Min	Maks	Fabrika ayarı			
-	-	0000 bin			
Tanım:	Verilen bir fonksiyon için rölenin yüksek ve düşük durumlarını tanımlar.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Dijital çıkış 0 ters çevir	Evet	Hayır	-
	01	Dijital çıkış 1 ters çevir	Evet	Hayır	-
	02	Dijital çıkış 2 ters çevir	Evet	Hayır	-

r0750 Tanım:	AI sayısı / AI sayısı			
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Terminaller	Veri türü: Unsigned16		
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Kullanılabilir analog giriş sayısını gösterir.			

r0751.0...9	CO/BO: AI kelime durumu / AI Klm durumu				
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Terminaller	Veri türü: Unsigned16			
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -			
Tanım:	Analog giriş durumunu gösterir.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	AI0 üstünde sinyal kaybı	Evet	Hayır	-
	01	AI1 üstünde sinyal kaybı	Evet	Hayır	-
	08	AI0 üstünde sinyal kaybı yok	Evet	Hayır	-
	09	AI1 üstünde sinyal kaybı yok	Evet	Hayır	-

r0752[0...1]	AI gerçek girişi [V] veya [mA] / Ger.AI gir.[V/mA]			
Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Terminaller	Veri türü: FloatingPoint32		
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Ölçekleme bloğundan önce düzleştirilmiş analog giriş değerini volt veya miliamp cinsinden gösterir.			
Dizin:	[0] = Analog giriş 0 (AI0) [1] = Analog giriş 1 (AI1)			

p0753[0...1]	Düz zaman AI / Düz zaman AI			
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Terminaller	Veri türü: Unsigned16		
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -			
Min	Maks	Fabrika ayarı		
0 [ms]	10000 [ms]	3 [ms]		
Tanım:	Analog giriş için filtre zamanını (PT1 filtresi) [ms] cinsinden tanımlar.			

Dizin: [0] = Analog giriş 0 (AI0)
[1] = Analog giriş 1 (AI1)
Not: Bu zamanın (düz) artırılmasıyla titreşim azalır ama analog giriş yanıtı yavaşlar.
P0753 = 0 : Filtreleme yok

r0754[0...1] Ger. AI değeri ölçekleme sonrası [%] / AI ölç. sonrası[%]
Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Terminaller **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [%] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Ölçekleme bloğundan sonra analog giriş düzleştirilmiş değerini [%] olarak gösterir.

Dizin: [0] = Analog giriş 0 (AI0)
[1] = Analog giriş 1 (AI1)

Bağımlılık: P0757 ila P0760, aralık tanımlar (AI ölçekleme).

r0755[0...1] CO: Gerçek AI ölç. sonrası [4000h] / CO:AI ölç[4000h]
Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Terminaller **Veri türü:** Integer16
Birim: - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

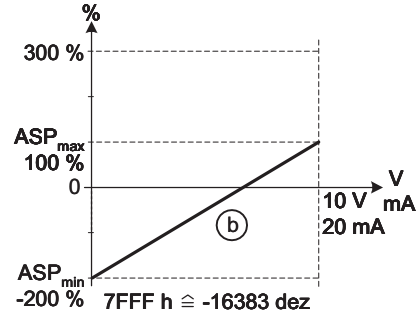
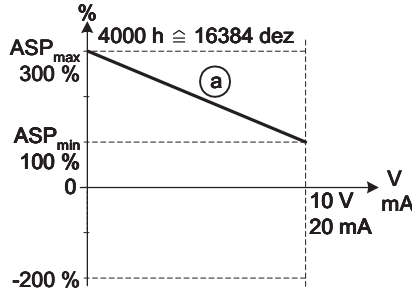
Tanım: ASPmin ve ASPmax kullanılarak ölçülen analog girişi gösterir (ASP = analog set değeri). Analog ölçekleme bloğundan gelen analog set değeri (ASP), **Min.** analog set değerinden (ASPmin) **Maks.** analog set değerine (ASPmax) kadar değişebilir. ASPmin ve ASPmax'ın en büyük genliği (işaretsiz değer) 16384'ün ölçeklenmesini tanımlar. r0755 parametresini bir dahili değerle (örneğin frekans set değeri) birleştirerek ölçeklenmiş bir değer invertör tarafından dahili olarak hesaplanır.

Frekans değeri, aşağıdaki denklem kullanılarak hesaplanır:
r0755[Hz] = (r0755[onaltı] / 4000[onaltı]) * p2000 * (max(|ASP_max|, |ASP_min|) / 100%)

Örnek:

Durum a:
ASPmin = % 300, ASPmax = % 100 ve sonra 16384, % 300 yerine geçer.
Bu parametre, 5461'den 16384'e kadar değişkenlik gösterir.
Durum b:
ASPmin = % -200, ASPmax = % 100 ve sonra 16384, % 200 yerine geçer.
Bu parametre, -16384'den +8192'e kadar değişkenlik gösterir.

$$4000 \text{ h} = \max(\text{ASPmax}, \text{ASPmin})$$



Dizin: [0] = Analog giriş 0 (AI0)
[1] = Analog giriş 1 (AI1)

Not: Bu değer, analog BICO konektörlerine bir giriş olarak kullanılır. ASPmax, en yüksek analog set değerini ifade eder (bu, 10 V olabilir). ASPmin, en düşük analog set değerini ifade eder (bu, 0 V olabilir). P0757 ila P0760 parametrelerine bakın (AI ölçekleme)

p0756[0...1]	AI Türü / AI Türü Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	"P-Grubu: Terminaller" "Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 4	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Analog girişinin türünü tanımlar ve analog giriş izlemesini de etkinleştirir. Gerilimden akım analog girişe geçmek için sadece P0756 parametresini değiştirmek yeterli değildir. Bundan ziyade genel I/O DIP anahtarları da doğru konuma ayarlanmalıdır. DIP ayarları aşağıdaki gibidir: <ul style="list-style-type: none"> • OFF = gerilim girişi (10 V) • ON = akım girişi (20 mA) DIP'ların analog girişlere atanması aşağıdaki gibidir: <ul style="list-style-type: none"> • Solda DIP (DIP 1) = Analog giriş 0 • Sağda DIP (DIP 2) = Analog giriş 1 		
Değer:	0: Tek kutuplu gerilim girişi (0 ila +10 V) 1: Tek kutuplu izlemeli gerilim girişi (0 ila 10 V) 2: Tek kutuplu akım girişi (0 ila 20 mA) 3: Tek kutuplu izlemeli akım girişi (0 ila 20 mA) 4: Çift kutuplu gerilim girişi (-10 V ila +10 V)		
Dizin:	[0] = Analog giriş 0 (AI0) [1] = Analog giriş 1 (AI1)		
Bağımlılık:	Analog ölçekleme bloğu çıkış negatif set değerlerine programlanırsa fonksiyon devre dışı kalır (P0757 ile P0760'a bakın).		
Uyarı:	İzleme etkinleştirildiğinde ve bir ölü bant tanımlandığında (P0761) analog giriş gerilimi ölü bandın % 50'sinin altına düşerse bir hata durumu oluşturulur (F0080). Analog giriş 1 için çift kutuplu gerilim seçmek mümkün değildir.		
Not:	P0757 ile P0760'a bakın (AI ölçekleme).		

p0757[0...1]	AI ölçekleme değer x1 / Değer x1:AI ölç. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Terminaller Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min -20	Maks 20	Fabrika ayarı 0
Tanım:	P0757 - P0760 parametreleri, giriş ölçeklemesini yapılandırır. x1, düz hat belirleyen x1/y1 ve x2/y2 değişkenlerinin iki çiftinin ilk değeridir. P0759 AI ölçeklemesinin x2 değeri, P0757 AI ölçeklemesinin x1 değerinden büyük olmalıdır.		
Dizin:	[0] = Analog giriş 0 (AI0) [1] = Analog giriş 1 (AI1)		
Uyarı:	<ul style="list-style-type: none"> • Analog set değerleri, P2000'de normalize frekansın [%]'sini ifade eder. • Analog set değerleri % 100'den fazla olabilir. • ASPmax, en yüksek analog set değerini ifade eder (bu, 10 V veya 20 mA'da olabilir). • ASPmin, en düşük analog set değerini ifade eder (bu, 0 V veya 20 mA'da olabilir). • Varsayılan değerler, 0 V veya 0 mA = % 0 ve 10 V or 20 mA = % 100 ölçeklemesi sağlar. 		

p0758[0...1]	AI ölçekleme değer y1 / Değer y1:AI ölç. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Terminaller Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min -99999.9 [%]	Maks 99999.9 [%]	Fabrika ayarı 0.0 [%]
Tanım:	y1 değerini P0757'de (AI ölçekleme) tanımlanan şekilde [%] olarak ayarlar		

Dizin: [0] = Analog giriş 0 (AI0)
[1] = Analog giriş 1 (AI1)

Bağımlılık: Oluşturulacak set değerine bağlı olarak P2000 ila P2003'ü etkiler (referans frekansı, gerilimi, akımı veya momenti).

p0759[0...1] AI ölçekleme değer x2 / Değer x2:AI ölç.
Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Terminaller **Veri türü:** FloatingPoint32
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** -
Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** -

Min	Maks	Fabrika ayarı
-20	20	10

Tanım: x2 değerini P0757'de (AI ölçekleme) tanımlanan şekilde ayarlar.

Dizin: [0] = Analog giriş 0 (AI0) [1] = Analog giriş 1 (AI1)

Uyarı: P0759 AI ölçeklemesinin x2 değeri, P0757 AI ölçeklemesinin x1 değerinden büyük olmalıdır.

p0760[0...1] AI ölçekleme değer y2 / Değer y2:AI ölç.
Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Terminaller **Veri türü:** FloatingPoint32
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** -
Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** -

Min	Maks	Fabrika ayarı
-99999.9 [%]	99999.9 [%]	100.0 [%]

Tanım: y2 değerini P0757'de (AI ölçekleme) tanımlanan şekilde [%] olarak ayarlar

Dizin: [0] = Analog giriş 0 (AI0) [1] = Analog giriş 1 (AI1)

Bağımlılık: Oluşturulacak set değerine bağlı olarak P2000 ila P2003'ü etkiler (referans frekansı, gerilimi, akımı veya momenti).

p0761 [0...1]	AI ölü bant genişliği / AI ölü bant genişliği		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Terminaller	Veri dizisi: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	20	0
Tanım:	Analog girişte ölü bantın genişliğini tanımlar.		
Örnek:	Aşağıdaki örnekte bir 2 ila 10 V, 0 ila 50 Hz analog giriş üretilir (AI değeri 2 ila 10 V, 0 ila 50 Hz)		
	<ul style="list-style-type: none"> • P2000 = 50 Hz • P0759 = 8 V P0760 = % 75 • P0757 = 2 V P0758 = % 0 • P0761 = 2 V • P0756 = 0 veya 1 		
	Aşağıdaki örnekte merkez sıfırlı bir 0 ila 10 V analog giriş (-50 ila +50 Hz) ve bir "tutma noktası" 0.2 V genişliği (merkezin her noktasına 0.1 V, AI değeri 0 ila 10 V, -50 ila +50 Hz) üretilir:		
	<ul style="list-style-type: none"> • P2000 = 50 Hz • P0759 = 8 V P0760 = % 75 • P0757 = 2 V P0758 = % -75 • P0761 = 0,1 V • P0756 = 0 veya 1 		
Dizin:	[0] = Analog giriş 0 (AI0) [1] = Analog giriş 1 (AI1)		
Uyarı:	P0758 ve P0760 (AI ölçeklemenin y koordinatları) sırasıyla pozitif ve negatifse ölü bant 0 V'den başlar P0761 değerine kadar gider. Fakat P0758 ve P0760'ın işaretleri birbirine zıtsa ölü bant kesişim noktasından (AI ölçekleme eğrili x ekseni) her iki yönde etkindir.		
Not:	P0761[x] = 0 : Etkin ölü bant yok. P1080 Min. frekans, merkez sıfır ayarı kullanılırken sıfır olmalıdır. Ölü bantın sonunda histerezis yoktur.		

p0762[0...1]	Sinyal etkinliği kaybı gecikmesi / Sin. kaybı gecikmesi		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Terminaller	Veri dizisi: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0 [ms]	10000 [ms]	10 [ms]
Tanım:	Analog set değeri kaybı ve F0080 hata kodunun ortaya çıkması arasındaki zaman gecikmesini tanımlar.		
Dizin:	[0] = Analog giriş 0 (AI0) [1] = Analog giriş 1 (AI1)		
Not:	Uzman kullanıcılar F0080 karşısında istenilen tepkiyi verebilir (varsayılan OFF2).		

r0770	AO sayısı / AO sayısı		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Terminaller	Veri dizisi: Unsigned16
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Kullanılabilir analog çıkış sayısını gösterir.		

p0771[0...1] **CI: AO / AO**
Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Terminaller **Veri türü:** U32 / Integer32
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** HAYIR **Değiştirilebilir:** U, T **Hesaplanmış:** -
Veri dizisi: -
 Min Maks
 - - **Fabrika ayarı**
 21[0]
Tanım: Analog çıkışın fonksiyonunu tanımlar.
Dizin: [0] = Analog çıkış 0 (AO0)
 [1] = Analog çıkış 1 (AO1)

p0773[0...1] **Düz zaman AO / Düz zaman AO**
Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Terminaller **Veri türü:** Unsigned16
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** HAYIR
Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -
 Min Maks
 0 [ms] 1000 [ms] **Fabrika ayarı**
 2 [ms]
Tanım: Analog çıkış sinyali için düzleştirme zamanını [ms] tanımlar.
 Bu parametre, bir PT1 filtresi kullanarak AO için düzleştirmeyi etkinleştirir.
Dizin: [0] = Analog çıkış 0 (AO0)
 [1] = Analog çıkış 1 (AO1)
Bağımlılık: P0773 = 0: Filtreyi devre dışı bırakır.

r0774[0...1] **Ger. AO değeri [V] veya [mA] / Ger.AO değ.[V/mA]**
Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Terminaller **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -
Tanım: Filtrelemeden ve ölçeklemeden sonra analog çıkışın değerini gösterir.
Dizin: [0] = Analog çıkış 0 (AO0)
 [1] = Analog çıkış 1 (AO1)

p0775[0...1] **Mutlak değere izin ver / mut. değeri etkinleştir**
Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Terminaller **Veri türü:** Unsigned16
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** -
Değiştirilebilir: T **Hesaplanmış:** -
 Min Maks **Fabrika ayarı**
 0 65535 0
Tanım: Analog çıkışın mutlak değerinin kullanılıp kullanılmayacağına karar verir. Etkinleştirilirse bu parametre çıkışa mutlak değeri verir. Bu değer aslında negatifse r0785'te karşılık gelen bit ayarlanır, aksi durumda temizlenir.
Dizin: [0] = Analog çıkış 0 (AO0)
 [1] = Analog çıkış 1 (AO1)

p0776[0...1]	AO türü / AO türü Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Terminaller Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 1	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Analog çıkışın türünü tanımlar.		
Değer:	0: Akım çıkışı 1: Gerilim çıkışı		
Dizin:	[0] = Analog çıkış 0 (AO0) [1] = Analog çıkış 1 (AO1)		
Not:	Analog Çıkış 0, 0...10 V aralığında bir gerilim çıkışına getirilebilir. Analog Çıkış 1, sadece bir akım çıkışıdır. 500 ohmluk harici bir direnci terminallere bağlayarak 0...10 V aralığında bir gerilim çıkışı oluşturulabilir.		

p0777[0...1]	AO ölçekleme değer x1 / Değer x1:AO ölç. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Terminaller Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min -99999.0 [%]	Maks 99999.0 [%]	Fabrika ayarı 0.0 [%]
Tanım:	x1 çıkış karakteristiğini [%] olarak tanımlar. Ölçekleme bloğu, P0771'de tanımlanan çıkış değeri ayarlamasından sorumludur (AO konektör girişi). x1, düz hat belirleyen x1/y1 ve x2/y2 değişkenlerinin iki çiftinin ilk değeridir. P1 (x1, y1) ve P2 (x2, y2) noktaları serbest olarak seçilebilir.		
Dizin:	[0] = Analog çıkış 0 (AO0) [1] = Analog çıkış 1 (AO1)		
Bağımlılık:	Oluşturulacak set değerine bağlı olarak P2000 ile P2003'ü etkiler (referans frekansı, gerilimi, akımı veya momenti).		

p0778[0...1]	AO ölçekleme değer y1 / Değer y1:AO ölç. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Terminaller Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 20	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Çıkış karakteristiğinin y1'ini tanımlar.		
Dizin:	[0] = Analog çıkış 0 (AO0) [1] = Analog çıkış 1 (AO1)		

p0779[0...1]	AO ölçekleme değer x2 / Değer x2:AO ölç. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Terminaller Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min -99999.0 [%]	Maks 99999.0 [%]	Fabrika ayarı 100.0 [%]
Tanım:	x2 çıkış karakteristiğini [%] olarak tanımlar.		
Dizin:	[0] = Analog çıkış 0 (AO0) [1] = Analog çıkış 1 (AO1)		
Bağımlılık:	Oluşturulacak set değerine bağlı olarak P2000 ile P2003'ü etkiler (referans frekansı, gerilimi, akımı veya momenti).		

p0780[0...1]	AO ölçekleme değer y2 / Değer y2:AO ölç.				
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Terminaller	Veri türü: FloatingPoint32		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -			
	Min	Maks	Fabrika ayarı		
	0	20	20		
Tanım:	Çıkış karakteristiğinin y2'sini tanımlar.				
Dizin:	[0] = Analog çıkış 0 (AO0) [1] = Analog çıkış 1 (AO1)				
p0781[0...1]	AO ölü bant genişliği / AO ölü bant genişliği				
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Terminaller	Veri türü: FloatingPoint32		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -			
	Min	Maks	Fabrika ayarı		
	0	20	0		
Tanım:	Analog çıkış için ölü bant genişliğini [mA] cinsinden ayarlar.				
Dizin:	[0] = Analog çıkış 0 (AO0) [1] = Analog çıkış 1 (AO1)				
r0785.0...1	CO/BO: AO kelime durumu / AO Klım durumu				
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Terminaller	Birim: -	Veri türü: Unsigned16	
	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -			
Tanım:	Analog çıkış durumunu gösterir. Bit 0, analog çıkış 0 değerinin negatif olduğunu gösterir. Bit 1, analog çıkış 1 değerinin negatif olduğunu gösterir.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Analog çıkış 0 negatif	Evet	Hayır	-
	01	Analog çıkış 1 negatif	Evet	Hayır	-
p0800[0...2]	BI: Parametre dizisi 0 indir / Par.dizisi 0 indir				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS		
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -			
	Min	Maks	Fabrika ayarı		
	-	-	0		
Tanım:	Takılan OP'den parametre dizisi 0'ın indirilmesinin başlatılması için komut kaynağını tanımlar. İlk üç basamak komut kaynağının parametre numarasını, son üç basamaksa bu parametrenin bit ayarlamasını ifade eder.				
Not:	Dijital girişin sinyali: 0 = İndirme yok 1 = OP'den parametre dizisi 0 indirmesini başlat.				

p0801[0...2]	BI: Parameter dizisi 1 indir / Par.dizisi 1 indir		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	eri türü: U32 / İkili
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	Takılan OP'den parametre dizisi 1'in indirilmesinin başlatılması için komut beslemelerini tanımlar. İlk üç basamak komut kaynağının parametre numarasını, son üç basamakta bu parametrenin bit ayarlamasını ifade eder.		
Not:	Dijital girişin sinyali: 0 = İndirme yok 1 = OP'den parametre dizisi 1 indirmesini başlat.		

p0802 CU240E	EEPROM'dan veri transferi / Transf.Sürücü->Dış		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Fabrika ayarları	eri türü: Unsigned16
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	1	0
Tanım:	0 yokken değerleri sürücüden Harici cihaza transfer eder. P0010 parametresi bunun mümkün olması için 30 olarak ayarlanmalıdır.		
Değer:	0: Devre dışı 1: OP Transferi Başlat		
Not:	Transferden sonra parametre otomatik olarak 0'a (varsayılan) getirilir. İşlem başarılı bir şekilde tamamlandıktan sonra P0010, 0'a getirilir.		

p0802 CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	EEPROM'dan veri transferi / Transf.Sürücü->Dış		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Fabrika ayarları	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	2	0
Tanım:	0 yokken değerleri sürücüden Harici cihaza transfer eder. P0010 parametresi bunun mümkün olması için 30 olarak ayarlanmalıdır.		
Değer:	0: Devre dışı 1: OP Transferi Başlat 2: MMC Transferi Başlat		
Not:	Transferden sonra parametre otomatik olarak 0'a (varsayılan) getirilir. İşlem başarılı bir şekilde tamamlandıktan sonra P0010, 0'a getirilir. Veri transferinden önce MMC kartında yeterli alan olmasını sağlayın (8kb).		

p0803 CU240E	EEPROM'a veri transferi / Transf.Dış->Sürücü Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Fabrika ayarları Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 1	Fabrika ayarı 0
Tanım:	0 yokken değerleri Harici cihazdan sürücüye transfer eder. P0010 parametresi bunun mümkün olması için 30 olarak ayarlanmalıdır.		
Değer:	0: Devre dışı 1: OP Transferi Başlat		
Not:	Transferden sonra parametre otomatik olarak 0'a (varsayılan) getirilir. İşlem başarılı bir şekilde tamamlandıktan sonra P0010, 0'a getirilir.		

p0803 CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	EEPROM'a veri transferi / Transf.Dış->Sürücü Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Fabrika ayarları Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 2	Fabrika ayarı 0
Tanım:	0 yokken değerleri Harici cihazdan sürücüye transfer eder. P0010 parametresi bunun mümkün olması için 30 olarak ayarlanmalıdır.		
Değer:	0: Devre dışı 1: OP Transferi Başlat 2: MMC Transferi Başlat		
Not:	Transferden sonra parametre otomatik olarak 0'a (varsayılan) getirilir. İşlem başarılı bir şekilde tamamlandıktan sonra P0010, 0'a getirilir.		

p0804 CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	Klon dosyası seç / Klon dosyası seç Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Fabrika ayarları Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 99	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Klon dosyasını yukarı/aşağı yük olarak seçer. P0804 = 0 ise dosya ismi clone00.bin olur P0804 = 1 ise dosya ismi clone01.bin, vb. olur		

p0806	BI: Panel erişimini durdur / Panel eriş. durdur Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Komutlar Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Harici kullanıcı aracılığıyla kontrol paneli erişimini kilitlemek için binektör girişi.		

r0807.0	BO: Kullanıcı erişimini gösterir / Kullanıcı er. gösterir			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Commands	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	Komut ve set değerinin harici bir kullanıcıya bağlanıp bağlanmadığını göstermek için binektör çıkışı.			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal
	00	Master kontrol etkin	Evet	Hayır
				FP
				-

p0809[0...2]	Komut Veri Dizisini (CDS) Kopyala / CDS Kopyala			
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Commands	Veri türü: Unsigned16	
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	0	2	0	
Tanım:	'Komut Veri Dizisini (CDS) Kopyala' fonksiyonunu çağırır. Tüm Komut Veri Dizisi (CDS) parametrelerinin listesi bu Parametre Listesinin (PLI) 1.3 Bölümünde gösterilir.			
Örnek:	Tüm değerlerin CDS0'dan CDS2'ye kopyalanması aşağıdaki prosedür izlenerek sağlanabilir: P0809[0] = 0 CDS0'dan kopyala P0809[1] = 2 CDS2'ye kopyala P0809[2] = 1 Kopyalamayı başlat			
Dizin:	[0] = CDS'den kopyala [1] = CDS'ye kopyala [2] = Kopyalamayı başlat			
Not:	Dizin 2'deki başlatma değeri fonksiyon çalıştırdıktan sonra otomatik olarak '0' değerine getirilir.			

p0810	BI: CDS bit 0 (Elle/Otomatik) / CDS bit 0			
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Commands	Veri türü: U32 / İkili	
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	-	-	0	
Tanım:	Bir Komut Veri Dizisi (CDS) seçmek için Bit 0'dan okunacak olan komut kaynağını seçer. Gerçekte seçilen CDS, r0054.15 (CDS bit 0) ve r0055.15 (CDS bit 1) içinde gösterilir. Gerçek etkin CDS, r0050'de gösterilir.			
Örnek:	CDS geçişi için tipik prosedür: <ul style="list-style-type: none"> CDS0: Terminal aracılığıyla Komut ve analog giriş (AI) aracılığıyla set değeri kaynağı CDS1: RS232 üstünde USS aracılığıyla komut kaynağı ve MOP aracılığıyla set değeri kaynağı CDS geçişi, dijital giriş 3 (DI3) aracılığıyla yapılır Aşamalar: <ol style="list-style-type: none"> İnvertörün / sürücünün devreye alınması CDS0 ayar parametreleri (P0700[0] = 2 ve P1000[0] = 2) CDS geçiş beslemeli P0810 (gerekirse P0811) bağla (P0704[0] = 99, P0810 = 722.3) CDS0'ı CDS1'e kopyala (P0809[0] = 0, P0809[1] = 1, P0809[2] = 2) CDS1 parametresini gereken şekilde değiştirin (CDS2 için ayar parametreleri [P0700 = 4 ve P1000 = 1]) 			
Not:	P0811, Komut Veri Dizisi (CDS) ayar seçimiyle de ilgilidir.			

p0811	BI: CDS bit 1 / CDS bit 1 Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Commands Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Bir Komut Veri Dizisi seçmek için Bit 1'dan okunacak olan komut kaynağını seçer (P0810'a bakın).		
Not:	P0810, Komut Veri Dizisi (CDS) seçimiyle de ilgilidir.		
p0819[0...2]	Sürücü Veri Dizisini (DDS) Kopyala / DDS Kopyala Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Commands Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 2	Fabrika ayarı 0
Tanım:	'Sürücü Veri Dizisini (DDS) Kopyala' fonksiyonunu çağırır. Tüm Sürücü Veri Dizisi (DDS) parametrelerinin listesi bu Parametre Listesinin (PLI) 1.3 Bölümünde gösterilir.		
Örnek:	Tüm değerlerin DDS0'dan DDS2'ye kopyalanması aşağıdaki prosedür izlenerek sağlanabilir: P0819[0] = 0 DDS0'dan kopyala P0819[1] = 2 DDS2'ye kopyala P0819[2] = 1 Kopyalamayı başlat		
Dizin:	[0] = DDS'den kopyala [1] = DDS'ye kopyala [2] = Kopyalamayı başlat		
Not:	Dizin 2'deki başlatma değeri fonksiyon çalıştırdıktan sonra otomatik olarak '0' değerine getirilir.		
p0820	BI: DDS bit 0 / DDS bit 0 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Commands Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Bir Sürücü Veri Dizisi (DDS) seçmek için Bit 0'dan okunacak olan komut kaynağını seçer. Seçilen gerçek Sürücü Veri Dizisi (DDS), r0051[0] parametresinde gösterilir. Gerçek etkin Sürücü Veri Dizisi (DDS), r0051[1] parametresinde gösterilir.		
Bağımlılık:	Standart Telegram 350 ve Bölgesel Ağ seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = 350) parametre değiştirilemez.		
Not:	P0821, Sürücü Veri Dizisi (DDS) seçimiyle de ilgilidir.		
p0821	BI: DDS bit 1 / DDS bit 1 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Commands Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Bir Sürücü Veri Dizisinin seçilmesi için gerekli olan Bit 1'in okunacağı komut kaynağını seçer (P0820 parametresine bakın).		
Bağımlılık:	Standart Telegram 350 ve Bölgesel Ağ seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = 350) parametre değiştirilemez.		
Not:	P0820, Sürücü Veri Dizisi (DDS) seçimiyle de ilgilidir.		

p0840[0...2] CU240E CU240S	BI: ON/OFF1 / ON/OFF1 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 722.0
Tanım:	BICO kullanılarak seçilecek olan ON/OFF1 komut kaynağına izin verir.		
Bağımlılık:	Dijital girişler için komut kaynağı olan BICO P0700'ın 2 olarak ayarlanmasını gerektirir (BICO etkinleştir). Varsayılan ayarlama (ON sağ) dijital giriş 0'dır (722.0). Sadece dijital giriş 0 fonksiyonu P0840'ın değeri değiştirilmeden önce (P0701 aracılığıyla) değiştirildiğinde alternatif besleme mümkün olur. Standart Telegram seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p0840[0...2] CU240S DP CU240S DP-F	BI: ON/OFF1 / ON/OFF1 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 2090.0
Tanım:	BICO kullanılarak seçilecek olan ON/OFF1 komut kaynağına izin verir.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p0840[0...2] CU240S PN CU240S DP-F	BI: ON/OFF1 / ON/OFF1 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 8890.0
Tanım:	BICO kullanılarak seçilecek olan ON/OFF1 komut kaynağına izin verir.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p0842[0...2]	BI: ON geri/OFF1 / ON geri/OFF1 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	BICO kullanılarak seçilecek olan ON/OFF1 geri komut kaynağına izin verir. Genelde pozitif frekans set değeri saat yönünün tersinde çalışır (negatif frekans).		

p0844[0...2] CU240E CU240S	BI: 1. OFF2 / 1. OFF2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min. -	Maks. -	Fabrika ayarı 1
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda OFF2'nin birinci kaynağını tanımlar (BICO).		
Bağımlılık:	Dijital girişlerden birisi OFF2 için seçilirse invertör dijital giriş etkin olmadan çalışmaz. Standart Telegram seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
Not:	OFF2, anında darbe devre dışı bırakma anlamına gelir; motor duruyor. OFF2, düşük etkindir, yani : 0 = Darbe devre dışı bırakma. 1 = İşletim koşulu.		
p0844[0...2] CU240S DP CU240S DP-F	BI: 1. OFF2 / 1. OFF2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min. -	Maks. -	Fabrika ayarı 2090.1
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda OFF2'nin birinci kaynağını tanımlar (BICO).		
Bağımlılık:	Dijital girişlerden birisi OFF2 için seçilirse invertör dijital giriş etkin olmadan çalışmaz. Standart Telegram seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
Not:	OFF2, anında darbe devre dışı bırakma anlamına gelir; motor duruyor. OFF2, düşük etkindir, yani : 0 = Darbe devre dışı bırakma. 1 = İşletim koşulu.		
p0844[0...2] CU240S PN CU240S DP-F	BI: 1. OFF2 / 1. OFF2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min. -	Maks. -	Fabrika ayarı 8890.1
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda OFF2'nin birinci kaynağını tanımlar (BICO).		
Bağımlılık:	Dijital girişlerden birisi OFF2 için seçilirse invertör dijital giriş etkin olmadan çalışmaz. Standart Telegram seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
Not:	OFF2, anında darbe devre dışı bırakma anlamına gelir; motor duruyor. OFF2, düşük etkindir, yani : 0 = Darbe devre dışı bırakma. 1 = İşletim koşulu.		

p0845[0...2]	BI: 2. OFF2 / 2. OFF2		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	19.1
Tanım:	OFF2'nin ikinci kaynağını tanımlar.		
Bağımlılık:	P0844'ün (OFF2'nin birinci kaynağı) tersine bu parametre P0719'dan bağımsız olarak (komut and frekans set değeri seçimi) her zaman etkindir. Dijital girişlerden birisi OFF2 için seçilirse invertör dijital giriş etkin olmadan çalışmaz.		
Not:	OFF2, anında darbe devre dışı bırakma anlamına gelir; motor duruyor. OFF2, düşük etkindir, yani : 0 = Darbe devre dışı bırakma. 1 = İşletim koşulu.		
p0848[0...2]	BI: 1. OFF3 / 1. OFF3		
CU240E	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili
CU240S	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	1
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda OFF3'ün birinci kaynağını tanımlar (BICO).		
Bağımlılık:	Dijital girişlerden birisi OFF3 için seçilirse invertör dijital giriş etkin olmadan çalışmaz. Standart Telegram seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
Not:	OFF3, 0'a doğru hızlı duruş rampası anlamına gelir. OFF3 düşük etkindir yani 0 = Hızlı duruş rampası. 1 = İşletim koşulu.		
p0848[0...2]	BI: 1. OFF3 / 1. OFF3		
CU240S DP	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili
CU240S DP-F	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	2090.2
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda OFF3'ün birinci kaynağını tanımlar (BICO).		
Bağımlılık:	Dijital girişlerden birisi OFF3 için seçilirse invertör dijital giriş etkin olmadan çalışmaz. Standart Telegram seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
Not:	OFF3, 0'a doğru hızlı duruş rampası anlamına gelir. OFF3 düşük etkindir yani 0 = Hızlı duruş rampası. 1 = İşletim koşulu.		

p0848[0...2] CU240S PN CU240S DP-F	BI: 1. OFF3 / 1. OFF3 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 8890.2
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda OFF3'ün birinci kaynağını tanımlar (BICO).		
Bağımlılık:	Dijital girişlerden birisi OFF3 için seçilirse invertör dijital giriş etkin olmadan çalışmaz. Standart Telegram seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
Not:	OFF3, 0'a doğru hızlı duruş rampası anlamına gelir. OFF3, düşük etkindir, yani : 0 = Hızlı duruş rampası. 1 = İşletim koşulu.		

p0849[0...2]	BI: 2. OFF3 / 2. OFF3 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 1
Tanım:	OFF3'ün ikinci kaynağını tanımlar.		
Bağımlılık:	P0848'in (OFF3'ün birinci kaynağı) tersine bu parametre P0719'dan bağımsız olarak (komut and frekans set değeri seçimi) her zaman etkindir. Dijital girişlerden birisi OFF3 için seçilirse invertör dijital giriş etkin olmadan çalışmaz.		
Not:	OFF3, 0'a doğru hızlı duruş rampası anlamına gelir. OFF3, düşük etkindir, yani : 0 = Hızlı duruş rampası. 1 = İşletim koşulu.		

p0852[0...2] CU240E CU240S	BI: Darbe etkinleştir / Darbe etkinleştir Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 1
Tanım:	Darbe etkinleştirme/devre dışı bırakma sinyalinin kaynağını tanımlar.		
Bağımlılık:	Sadece P0719 = 0 olduğunda etkindir (Komut/set değeri kaynağının otomatik seçimi). Standart Telegram seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		

p0852[0...2] CU240S DP CU240S DP-F	BI: Darbe etkinleştir / Darbe etkinleştir Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 2090.3
Tanım:	Darbe etkinleştirme/devre dışı bırakma sinyalinin kaynağını tanımlar.		
Bağımlılık:	Sadece P0719 = 0 olduğunda etkindir (Komut/set değeri kaynağının otomatik seçimi). Standart Telegram seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		

p0852[0...2] CU240S PN CU240S DP-F	BI: Darbe etkinleştir / Darbe etkinleştir Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 8890.3
Tanım:	Darbe etkinleştirme/devre dışı bırakma sinyalinin kaynağını tanımlar.		
Bağımlılık:	Sadece P0719 = 0 olduğunda etkindir (Komut/set değeri kaynağının otomatik seçimi). Standart Telegram seçildiğinde (p0700 = 6, p0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		

p0918 CU240S DP CU240S DP-F	PROFIBUS adresi / PROFIBUS adresi Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Haberleşme Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 1	Maks 126	Fabrika ayarı 3
Tanım:	PROFIBUS adresini tanımlar. Veri yolu adresini ayarlamanın iki yolu vardır: 1. Kontrol biriminde DIP anahtarları aracılığıyla 2. Kullanıcı girişli bir değer aracılığıyla		
Not:	Mümkün PROFIBUS ayarları: 1 ... 125 0, 126, 127'ye izin verilmez PROFIBUS kullanıldığında aşağıdakiler uygulanır: P0918'de tanımlanan tüm PROFIBUS DIP anahtarları = OFF --> Adres geçerli olur, aksi durumda DIP anahtar ayarı öncelikli olur ve P0918, DIP anahtar ayarını gösterir.		

p0922	PROFIsürücü Standart Telegram / Standart Telegram seçimi		
CU240S DP	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşmeler	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
CU240S PN	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
CU240S DP-F			
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	1	999	1
Tanım:	PROFIsürücü Standart Telegram seçer.		
Değer:	1: Standart Telegram 1 20: Standart Telegram 20 350: Standart Telegram 350 352: Standart Telegram 352 353: Standart Telegram 353 354: Standart Telegram 354 999: Serbest BICO bağlantısı		
Bağımlılık:	Standart Telegram ayarlaması sadece PROFIBUS seçilirse etkili olur.		
Not:	Bu parametreyle Standart Telegram türü seçilir ve karşılık gelen BICO bağlantıları Standart Telegram sırasında dondurulur. P0922'nin Standart Telegram'dan 999'a ayarlanmasıyla BICO bağlantıları muhafaza edilir ama BICO bağlantısı serbest bir şekilde değiştirilebilir. Kontrol kelimesi 2 üstünde sadece Standart Telegram 350 etkili olur. PROFINET cihazlarında P0922'nin değiştirilmesi PROFINET haberleşmenin sıfırlanmasına sebep olabilir. P0922'nin değiştirilmesiyle P0700'daki ayarlara karşılık gelen tüm BICO bağlantıları da sıfırlanır. Örnek: P0700 = 4, P0922 = 1, P0840 = 2032.0 P0840 = 722.0 değişikliğini yap Şimdi P0922'yi diğer Standart Telegram'a getir : P0840 parametresi 2032.0 olarak sıfırlanacaktır (P0700 = 4 yüzünden) P0922 değiştirildiğinde aşağıdaki parametreler değiştirilebilir : • Kontrol kelimesi 1 için: P0840, P0844, P0848, P0852, P1140, P1141, P1142, P2104, P1055, P1056, P1113, P1035, P1036, P0810, P0820 • Kontrol kelimesi 2 için: P1020, P1021, P1022, P1023, P0820, P0821, P2200, P1230, P1501, P2106. Standart Telegram 20'ye / 'den geçiş (VIK/Namur) : P0922'nin 20'ye (Telegram 20) getirilmesiyle P2038 otomatik olarak 2'ye getirilir (VIK/Namur). P0922'nin başka bir değere getirilmesiyle P2038 0'a getirilir (PROFIsürücü Profili). P0922'nin değiştirilmesiyle P2042 (Kimlik numarası) ASLA etkilenmez. P2042 manüel olarak değiştirilmelidir ve sonrasında bir güç döngüsü yapılmalıdır.		

p0927	Değiştirilebilir parametre / Par. değiştir		
CU240E	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Haberleşmeler	Veri türü: Unsigned16
CU240S	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	1111 bin
Tanım:	Parametreleri değiştirmek için kullanılacak olan arayüzleri belirler. Bu parametre, kullanıcının invertörü yetki dışı parametre değişikliklerinden basit bir şekilde korunmasını sağlar. Açıklamalar: P0927 parametresi şifre korumalı değildir.		
Örnek:	Varsayılan: Tüm bitler ayarlanır: Varsayılan ayar, parametrelerin herhangi bir arayüz aracılığıyla değiştirilmesini sağlar.		
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal
	01	BOP	Evet
	02	RS232 üstünde USS	Evet
	03	RS485 üstünde USS	Evet
			0 sinyal
			FP
			-
			-
			-

p0927	Değiştirilebilir parametre / Par. değiştir			
CU240S DP	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16	
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
CU240S PN	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
CU240S DP-F				
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı	
	-	-	1111 bin	
Tanım:	Parametreleri değiştirmek için kullanılacak olan arayüzleri belirler. Bu parametre, kullanıcının invertörü yetki dışı parametre değişikliklerinden basit bir şekilde korunmasını sağlar. Açıklamalar: P0927 parametresi şifre korumalı değildir.			
Örnek:	Varsayılan: Tüm bitler ayarlanır: Varsayılan ayar, parametrelerin herhangi bir arayüz aracılığıyla değiştirilmesini sağlar.			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal
	00	Bölgesel ağ	Evet	Hayır
	01	BOP	Evet	Hayır
	02	RS232 üstünde USS	Evet	Hayır
				FP
				-
				-
				-
				-
r0944	Toplam mesaj sayısı / Toplam Mes. sayısı			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	Mevcut olan toplam mesaj sayısını gösterir.			
r0947[0...63]	CO: Son hata kodu / Son hata kodu			
CU240E	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16	
CU240S	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
CU240S DP				
CU240S PN				
Tanım:	Hata geçmişini gösterir.			
Dizin:	[0] = Son hata başlangıcı --, hata 1 [1] = Son hata başlangıcı --, hata 2 [2] = Son hata başlangıcı --, hata 3 [3] = Son hata başlangıcı --, hata 4 [4] = Son hata başlangıcı --, hata 5 [5] = Son hata başlangıcı --, hata 6 [6] = Son hata başlangıcı --, hata 7 [7] = Son hata başlangıcı --, hata 8 [8] = Son hata başlangıcı -1, hata 1			
Not:	"Hatalar ve Uyarılar" Bölümüne bakın.			

r0947[0...63] CU240S DP-F CU240S DP-F	CO: Son hata kodu / Son hata kodu Erişim düzeyi: 2 Birim: -	P-Grubu: Mesajlar Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
Tanım:	Hata geçmişini gösterir.		
Dizin:	[0] = Son hata başlangıcı --, hata 1 [1] = Son hata başlangıcı --, hata 2 [2] = Son hata başlangıcı --, hata 3 [3] = Son hata başlangıcı --, hata 4 [4] = Son hata başlangıcı --, hata 5 [5] = Son hata başlangıcı --, hata 6 [6] = Son hata başlangıcı --, hata 7 [7] = Son hata başlangıcı --, hata 8 [8] = Son hata başlangıcı -1, hata 1		
Uyarı:	Bu parametrenin boş olması diğer yandan da sürücü tarafından bir hatanın yine de gösterilmesi mümkündür. Bunun sebebi çoğunlukla sistemde yine de var olan bir GÜVENLİK koşuludur. Bu durumda hata bu parametreden silinir ve HAZIR durumuna geri dönmenin bir anlamı kalmaz. Öncelikle GÜVENLİK koşulu sebebini kaldırdıktan sonra sürücü HAZIR durumuna geçebilir. (GÜVENLİK koşulu örneği "güvenlik koşulu etkinleştirildi").		
Not:	"Hatalar ve Uyarılar" Bölümüne bakın.		
r0948[0...63] CU240E CU240S	Hata zamanı / Hata zamanı Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Mesajlar Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned32 Veri dizisi: -
Tanım:	Bir hatanın ortaya çıktığını gösteren zaman damgası. P2114 (çalışma zamanı sayacı) veya P2115 (gerçek zamanlı saat) mümkün zaman damgası beslemeleridir. PROFIsürücünün Profil 3.1 veya daha yüksek yapılandırma söz konusu olduğunda P0969 (sistem çalışma zaman sayacı) kullanılır.		
Dizin:	[0] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 1 [1] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 2 [2] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 3 [3] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 4 [4] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 5 [5] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 6 [6] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 7 [7] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 8 [8] = Son hata başlangıcı -1, hata zamanı 1		
Not:	P2115; Starter, DriveMonitor, vb. aracılığıyla güncellenebilir.		
r0948[0...63] CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	Hata zamanı / Hata zamanı Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Mesajlar Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned32 Veri dizisi: -
Tanım:	Bir hatanın ortaya çıktığını gösteren zaman damgası. P2114 (çalışma zamanı sayacı) veya P2115 (gerçek zamanlı saat) mümkün zaman damgası beslemeleridir. PROFIsürücünün Profil 3.1 veya daha yüksek yapılandırma söz konusu olduğunda P0969 (sistem çalışma zaman sayacı) kullanılır.		
Örnek:	Bu zaman, bu parametre gerçek zamanlı olarak güncellenmişse P2115'ten alınır. Aksi durumda P2114 kullanılır.		
Dizin:	P2038, PROFIsürücü veya Namur olarak ayarlanırsa P0969 kullanılır. [0] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 1 [1] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 2 [2] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 3 [3] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 4 [4] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 5 [5] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 6 [6] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 7 [7] = Son hata başlangıcı --, hata zamanı 8 [8] = Son hata başlangıcı -1, hata zamanı 1		
Not:	P2115; Starter, DriveMonitor, vb. aracılığıyla güncellenebilir.		

r0949[0...63]	CO: Hata değeri / Hata değeri		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned32
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Sürücü hata değerlerini gösterir. Servis amaçlıdır ve rapor edilen hatanın türünü gösterir. Değerler belgelenmez. Hataların rapor edildiği kod içinde listelenirler.		
Dizin:	[0] = Son hata başlangıcı --, hata değeri 1 [1] = Son hata başlangıcı --, hata değeri 2 [2] = Son hata başlangıcı --, hata değeri 3 [3] = Son hata başlangıcı --, hata değeri 4 [4] = Son hata başlangıcı --, hata değeri 5 [5] = Son hata başlangıcı --, hata değeri 6 [6] = Son hata başlangıcı --, hata değeri 7 [7] = Son hata başlangıcı --, hata değeri 8 [8] = Son hata başlangıcı -1, hata değeri 1		

p0952	Toplam hata sayısı / Toplam hata		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	65535	0
Tanım:	P0947 içinde kaydedilen hata sayısını gösterir (son hata kodu).		
Bağımlılık:	0 ayarı hata geçmişini sıfırlar. (0 ayarı r0948 parametresini de sıfırlar - hata zamanı)		

r0964[0...6]	Donanım yazılımı sürüm verisi / FW sürüm verisi		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Donanım yazılımı sürüm verisi.		
Dizin:	[0] = Şirket (Siemens = 42) [1] = Ürün türü [2] = Donanım yazılımı sürümü [3] = Donanım yazılımı tarihi (yıl) [4] = Donanım yazılımı tarihi (gün/ay) [5] = Sürücü nesnelere sayı [6] = Donanım yazılımı sürümü		

r0965	PROFIsürücü Profili / PROFIsürücü Profili		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	PROFIsürücü Profil numarasının ve sürümünün tanımlanması		

r0967**Kontrol kelimesi 1 / Kontrol kelimesi 1****Erişim düzeyi:** 3**P-Grubu:** Haberleşme**Veri türü:** Unsigned16**Birim:** -**Hesaplanmış:** -**Veri dizisi:** -**Tanım:**

Kontrol kelimesi 1'i gösterir.

Bit alanı:

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	ON/OFF1	Evet	Hayır	-
01	OFF2: Elektrik durma	Hayır	Evet	-
02	OFF3: Hızlı durdurma	Hayır	Evet	-
03	Darbe etkin	Evet	Hayır	-
04	RFG etkin	Evet	Hayır	-
05	RFG başlat	Evet	Hayır	-
06	Set değeri etkin	Evet	Hayır	-
07	Hata onayı	Evet	Hayır	-
08	JOG sağ	Evet	Hayır	-
09	JOG sol	Evet	Hayır	-
10	PLC'den kontrol	Evet	Hayır	-
11	Geri (set değeri ters çevirme)	Evet	Hayır	-
13	Motorize potansiyometre MOP yukarı	Evet	Hayır	-
14	Motorize potansiyometre MOP aşağı	Evet	Hayır	-
15	CDS Bit 0 (Elle/Otomatik)	Evet	Hayır	-

r0968**Durum kelimesi 1 / Durum kelimesi 1****Erişim düzeyi:** 3**P-Grubu:** Haberleşme**Veri türü:** Unsigned16**Birim:** -**Hesaplanmış:** -**Veri dizisi:** -**Tanım:**

İnvertörün etkin durum kelimesini (bit formatında) gösterir ve etkin olan komutları teşhis etmek için kullanılabilir.

Bit alanı:

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	Sürücü hazır	Evet	Hayır	-
01	Sürücü çalışmaya hazır	Evet	Hayır	-
02	Sürücü çalışıyor	Evet	Hayır	-
03	Sürücü hata etkin	Evet	Hayır	-
04	OFF2 etkin	Hayır	Evet	-
05	OFF3 etkin	Hayır	Evet	-
06	ON durdurma etkin	Evet	Hayır	-
07	Sürücü uyarma etkin	Evet	Hayır	-
08	Sapma set değeri / gerçek değer	Hayır	Evet	-
09	PZD kontrol	Evet	Hayır	-
10	f_act >= P1082 (f_max)	Evet	Hayır	-
11	Uyarı: Motor akımı/moment limiti	Hayır	Evet	-
12	Fren açık	Evet	Hayır	-
13	Motor aşırı yüklemesi	Hayır	Evet	-
14	Motor doğru çalışıyor	Evet	Hayır	-
15	İnvertör aşırı yüklemesi	Hayır	Evet	-

p0969**Sıfırlanabilir sistem çalışma zamanı sayacı / Sıfır sayacı****Erişim düzeyi:** 3**P-Grubu:** Mesajlar**Veri türü:** Unsigned32**Hızlı komut:** HAYIR**Etkin:** EVET**Veri dizisi:** -**Değiştirilebilir:** T**Hesaplanmış:** -**Min.****Maks.****Fabrika ayarı**

0

4294967295

0

Tanım:

Sıfırlanabilir sistem çalışma zamanı sayacı.

p0970CU240E
CU240S
CU240S DP
CU240S PN**Fabrika ayarlarına dön / Fabrika ayarlarına dön**Erişim düzeyi: 1
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: -P-Grubu: Fabrika ayarları
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Min	Maks	Fabrika ayarı
0	10	0

Tanım: P0970 = 1, tüm parametreleri varsayılan değerlerine döndürür.**Değer:**
0: Devre dışı
1: Parametre sıfırlama
10: Güvenlik sıfırlama**Bağımlılık:** İlk olarak P0010 = 30 ayarını yapın (fabrika ayarları).
Parametreleri varsayılan değerlerine sıfırlamadan önce sürücüyü durdurun (yani tüm darbeleri devre dışı bırakın).**Not:** Aşağıdaki parametreler **Fabrika ayarı** sıfırlamasından sonra değerlerini muhafaza eder.

- r0039 CO: Enerji tüketim ölçümü [kWh]
- P0014 Bellek modu
- P0100 Avrupa / Kuzey Amerika
- P0918 PROFIBUS adresi
- P2010 USS veri haberleşme hızı
- P2011 USS adresi

p0970 parametresini transfer ederken frekans invertörü dahili hesaplamaları yapmak için işlemcisini kullanır.

Haberleşmeler - hem USS hem de Bölgesel ağ aracılığıyla - bu hesaplamaların yapıldığı süre boyunca kesilir.

Bu yüzden SIMATIC S7 kontrolü (bölgesel ağ aracılığıyla haberleşmeler) aşağıdaki hata mesajlarını verebilir:

- Parametre hatası 30
- Sürücü hatası 70
- Sürücü hatası 75

Sürücü sistemini devreye almak için STARTER (USS) kullanılırken veriler bu hesaplamalar sırasında girilemez.

Frekans invertöründe hesaplamalar biter bitmez hatalar kabul edilebilir. Bu hesaplamaların bitmesi bir dakika sürebilir.

p0970CU240S DP-F
CU240S DP-F**Fabrika ayarlarına dön / Fabrika ayarlarına dön****Erişim düzeyi:** 1
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: -**P-Grubu:** Fabrika ayarları
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -**Veri türü:** Unsigned16
Veri dizisi: -

Min	Maks	Fabrika ayarı
0	10	0

Tanım: P0970 = 1, tüm parametreleri varsayılan değerlerine döndürür.**Değer:**
0: Devre dışı
1: Parametre sıfırlama
10: Güvenlik sıfırlama**Bağımlılık:** İlk olarak P0010 = 30 ayarını yapın (fabrika ayarları).
Parametreleri varsayılan değerlerine sıfırlamadan önce sürücüyü durdurun (yani tüm darbeleri devre dışı bırakın).**Not:** Aşağıdaki parametreler **Fabrika ayarı** sıfırlamasından sonra değerlerini muhafaza eder.

- r0039 CO: Enerji tüketim ölçümü [kWh]
- P0014 Bellek modu
- P0100 Avrupa / Kuzey Amerika
- P0918 PROFIBUS adresi
- P2010 USS veri haberleşme hızı
- P2011 USS adresi

Güvenlik modülünde (F-CU) 10 ayarı güvenlik parametrelerini varsayılan değerlerine sıfırlamak için kullanılabilir. Sadece güvenlik parametreleri sıfırlanacaktır.

Öncelikle P0010 = 30 seçimini yapın ve güvenlik şifresini ayarlayın.

Güvenlik dinamikasyonu dahil güvenlik parametrelerinin sıfırlanması yaklaşık 5 saniye sürer.

p0970 parametresini transfer ederken frekans invertörü dahili hesaplamaları yapmak için işlemcisini kullanır.

Haberleşmeler - hem USS hem de Bölgesel ağ aracılığıyla - bu hesaplamaların yapıldığı süre boyunca kesilir.

Bu yüzden SIMATIC S7 kontrolü (bölgesel ağ aracılığıyla haberleşmeler) aşağıdaki hata mesajlarını verebilir:

- Parametre hatası 30
- Sürücü hatası 70
- Sürücü hatası 75

Sürücü sistemini devreye almak için STARTER (USS) kullanılırken veriler bu hesaplamalar sırasında girilemez.

Frekans invertöründe hesaplamalar biter bitmez hatalar kabul edilebilir. Bu hesaplamaların bitmesi bir dakika sürebilir.

p0971**Verilerin RAM'den EEPROM'a transferi / Transf.RAM->EEPROM****Erişim düzeyi:** 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T**P-Grubu:** Haberleşmeler
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -**Veri türü:** Unsigned16
Veri dizisi: -

Min	Maks	Fabrika ayarı
0	1	0

Tanım: 1 olarak ayarlandığında değerleri RAM'den EEPROM'a transfer eder.**Değer:**
0: Devre dışı
1: Transferi başlat**Not:** RAM'deki tüm değerler EEPROM'a transfer edilir.

Başarılı transferden sonra parametre otomatik olarak 0'a (varsayılan) getirilir.

RAM'den EEPROM'a kayıt P0971 aracılığıyla sağlanır. Transfer başarılı olursa haberleşmeler sıfırlanır. Sıfırlama işlemi sırasında haberleşmeler kesintiye uğrar. Bu yüzden aşağıdaki durumlar meydana gelir:

- PLC (örneğin SIMATIC S7) Durdur moduna girer
- Yeniden kurulduklarında starter otomatik olarak haberleşmeleri geri yükler.
- BOP "meşgul" gösterir

Transfer işlemi bittikten sonra invertör ve PC araçları arasındaki haberleşme (örneğin STARTER) veya BOP otomatik olarak yeniden kurulur.

r0975[0...10] CU240S PN CU240S DP-F	DO tanımlaması / DO tanıml. Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Haberleşme Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
Tanım:	Sürücü nesne tanımlaması		
Dizin:	[0] = Şirket [1] = Sürücü nesne türü [2] = Donanım yazılımı sürümü [3] = Donanım yazılımı tarihi (yıl) [4] = Donanım yazılımı tarihi (gün/ay) [5] = Profisürücü sürücü nesne sınıfı [6] = Profisürücü sürücü nesne alt sınıfı 1 [7] = Sürücü Nesne Kimliği (DO-ID) [8] = kullanılmamış [9] = kullanılmamış [10] = Donanım yazılımı yolu/düzeltilmeler		

r0980[0...99] Kullanılabilir parametre numaralarının listesi /**Parametre listesi**

Erişim düzeyi: 2
Birim: -

P-Grubu: Haberleşme
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım: 100 parametre numarası dizin 0 - 99 içerir.

Dizin: [0] = Parametre 1
[1] = Parametre 2
[2] = Parametre 3
[3] = Parametre 4
[4] = Parametre 5
[5] = Parametre 6
[6] = Parametre 7
[7] = Parametre 8
[8] = Parametre 9
[9] = Parametre 10

Not: Parametre liste dizisinin bellek tüketimini azaltan 2 elemanı vardır. Her eleman dizin 0-99 erişiminde bağımsız sonuç 'ErişimÖncesi' fonksiyonu ile dinamik olarak belirlenir. Son eleman, aşağıdaki parametre dizisinin numarasını kapsar, 0 listenin sonunu gösterir

r0981[0...99] Kullanılabilir parametre numaralarının listesi / Parametre listesi

Erişim düzeyi: 2
Birim: -

P-Grubu: Haberleşme
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım: 100 parametre numarası dizin 100 - 199 içerir.

Dizin: [0] = Parametre 1
[1] = Parametre 2
[2] = Parametre 3
[3] = Parametre 4
[4] = Parametre 5
[5] = Parametre 6
[6] = Parametre 7
[7] = Parametre 8
[8] = Parametre 9
[9] = Parametre 10

Not: Parametre liste dizisinin bellek tüketimini azaltan 2 elemanı vardır. Her eleman dizin 0-99'a erişimde bağımsız sonuç 'ErişimÖncesi' fonksiyonu ile dinamik olarak belirlenir. Son eleman, aşağıdaki parametre dizisinin numarasını kapsar, 0 listenin sonunu gösterir

r0982[0...99] Kullanılabilir parametre numaralarının listesi / Parametre listesi**Erişim düzeyi:** 2**P-Grubu:** Haberleşmeler**Veri türü:** Unsigned16**Birim:** -**Hesaplanmış:** -**Veri dizisi:** -**Tanım:** 100 parametre numarası dizin 200 - 299 içerir.**Dizin:**
[0] = Parametre 1
[1] = Parametre 2
[2] = Parametre 3
[3] = Parametre 4
[4] = Parametre 5
[5] = Parametre 6
[6] = Parametre 7
[7] = Parametre 8
[8] = Parametre 9
[9] = Parametre 10**Not:** Parametre liste dizisinin bellek tüketimini azaltan 2 elemanı vardır. Her eleman dizin 0-99 erişiminde bağımsız sonuç 'ErişimÖncesi' fonksiyonu ile dinamik olarak belirlenir. Son eleman, aşağıdaki parametre dizisinin numarasını kapsar, 0 listenin sonunu gösterir**r0983[0...99] Kullanılabilir parametre numaralarının listesi / Parametre listesi****Erişim düzeyi:** 2**P-Grubu:** Haberleşmeler**Veri türü:** Unsigned16**Birim:** -**Hesaplanmış:** -**Veri dizisi:** -**Tanım:** 100 parametre numarası dizin 300 - 399 içerir.**Dizin:**
[0] = Parametre 1
[1] = Parametre 2
[2] = Parametre 3
[3] = Parametre 4
[4] = Parametre 5
[5] = Parametre 6
[6] = Parametre 7
[7] = Parametre 8
[8] = Parametre 9
[9] = Parametre 10**Not:** Parametre liste dizisinin bellek tüketimini azaltan 2 elemanı vardır. Her eleman dizin 0-99 erişiminde bağımsız sonuç 'ErişimÖncesi' fonksiyonu ile dinamik olarak belirlenir. Son eleman, aşağıdaki parametre dizisinin numarasını kapsar, 0 listenin sonunu gösterir**r0984[0...99] Kullanılabilir parametre numaralarının listesi / Parametre listesi****Erişim düzeyi:** 2**P-Grubu:** Haberleşmeler**Veri türü:** Unsigned16**Birim:** -**Hesaplanmış:** -**Veri dizisi:** -**Tanım:** 100 parametre numarası dizin 400 - 499 içerir.**Dizin:**
[0] = Parametre 1
[1] = Parametre 2
[2] = Parametre 3
[3] = Parametre 4
[4] = Parametre 5
[5] = Parametre 6
[6] = Parametre 7
[7] = Parametre 8
[8] = Parametre 9
[9] = Parametre 10**Not:** Parametre liste dizisinin bellek tüketimini azaltan 2 elemanı vardır. Her eleman dizin 0-99'a erişimde bağımsız sonuç 'ErişimÖncesi' fonksiyonu ile dinamik olarak belirlenir. Son eleman, aşağıdaki parametre dizisinin numarasını kapsar, 0 listenin sonunu gösterir

r0985[0...99] Kullanılabilir parametre numaralarının listesi / Parametre listesi

Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Haberleşmeler **Veri türü:** Unsigned16
Birim: - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: 100 parametre numarası dizin 500 - 599 içerir.

Dizin: [0] = Parametre 1
[1] = Parametre 2
[2] = Parametre 3
[3] = Parametre 4
[4] = Parametre 5
[5] = Parametre 6
[6] = Parametre 7
[7] = Parametre 8
[8] = Parametre 9
[9] = Parametre 10

Not: Parametre liste dizisinin bellek tüketimini azaltan 2 elemanı vardır. Her eleman dizin 0-99'a erişimde bağımsız sonuç 'ErişimÖncesi' fonksiyonu ile dinamik olarak belirlenir. Son eleman, aşağıdaki parametre dizisinin numarasını kapsar, 0 listenin sonunu gösterir

r0986[0...99] Kullanılabilir parametre numaralarının listesi / Parametre listesi

Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Haberleşmeler **Veri türü:** Unsigned16
Birim: - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: 100 parametre numarası dizin 600 - 699 içerir.

Dizin: [0] = Parametre 1
[1] = Parametre 2
[2] = Parametre 3
[3] = Parametre 4
[4] = Parametre 5
[5] = Parametre 6
[6] = Parametre 7
[7] = Parametre 8
[8] = Parametre 9
[9] = Parametre 10

Not: Parametre liste dizisinin bellek tüketimini azaltan 2 elemanı vardır. Her eleman dizin 0-99'a erişimde bağımsız sonuç 'ErişimÖncesi' fonksiyonu ile dinamik olarak belirlenir. Son eleman, aşağıdaki parametre dizisinin numarasını kapsar, 0 listenin sonunu gösterir

r0987[0...99] Kullanılabilir parametre numaralarının listesi / Parametre listesi

Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Haberleşmeler **Veri türü:** Unsigned16
Birim: - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: 100 parametre numarası dizin 700 - 799 içerir.

Dizin: [0] = Parametre 1
[1] = Parametre 2
[2] = Parametre 3
[3] = Parametre 4
[4] = Parametre 5
[5] = Parametre 6
[6] = Parametre 7
[7] = Parametre 8
[8] = Parametre 9
[9] = Parametre 10

Not: Parametre liste dizisinin bellek tüketimini azaltan 2 elemanı vardır. Her eleman dizin 0-99'a erişimde bağımsız sonuç 'ErişimÖncesi' fonksiyonu ile dinamik olarak belirlenir. Son eleman, aşağıdaki parametre dizisinin numarasını kapsar, 0 listenin sonunu gösterir

r0988[0...99] Kullanılabilir parametre numaralarının listesi / Parametre listesi**Erişim düzeyi:** 2**P-Grubu:** Haberleşmeler**Veri türü:** Unsigned16**Birim:** -**Hesaplanmış:** -**Veri dizisi:** -**Tanım:** 100 parametre numarası dizin 800 - 899 içerir.**Dizin:**
[0] = Parametre 1
[1] = Parametre 2
[2] = Parametre 3
[3] = Parametre 4
[4] = Parametre 5
[5] = Parametre 6
[6] = Parametre 7
[7] = Parametre 8
[8] = Parametre 9
[9] = Parametre 10**Not:** Parametre liste dizisinin bellek tüketimini azaltan 2 elemanı vardır. Her eleman dizin 0-99 erişiminde bağımsız sonuç 'ErişimÖncesi' fonksiyonu ile dinamik olarak belirlenir. Son eleman, aşağıdaki parametre dizisinin numarasını kapsar, 0 listenin sonunu gösterir

r0989[0...99] Kullanılabilir parametre numaralarının listesi / Parametre listesi**Erişim düzeyi:** 2**P-Grubu:** Haberleşmeler**Veri türü:** Unsigned16**Birim:** -**Hesaplanmış:** -**Veri dizisi:** -**Tanım:** 100 parametre numarası dizin 900 - 999 içerir.**Dizin:**
[0] = Parametre 1
[1] = Parametre 2
[2] = Parametre 3
[3] = Parametre 4
[4] = Parametre 5
[5] = Parametre 6
[6] = Parametre 7
[7] = Parametre 8
[8] = Parametre 9
[9] = Parametre 10**Not:** Parametre liste dizisinin bellek tüketimini azaltan 2 elemanı vardır. Her eleman dizin 0 - 99'a erişimde bağımsız sonuç 'ErişimÖncesi' fonksiyonu ile dinamik olarak belirlenir. Son eleman, aşağıdaki parametre dizisinin numarasını kapsar, 0 listenin sonunu gösterir

p1000[0...2]**Frekans set değerinin seçimi / Frek. ayrnok. seçimi**CU240E
CU240S**Erişim düzeyi:** 1**P-Grubu:** Set değerleri**Veri türü:** Unsigned16**Hızlı komut:** EVET**Etkin:** HAYIR**Veri dizisi:** CDS**Değiştirilebilir:** C(1), T**Hesaplanmış:** -**Min.****Maks****Fabrika ayarı**

0

77

2

Tanım:

Frekans set değeri kaynağını seçer.

Ana set değeri en az önemli basamak (en sağ konum) ile verilir ek set değeriyle en önemli basamak (en sol konum) ile verilir. Tek basamaklar, ek set değeri olmayan ana set değerlerini ifade eder.

Değer:

- 0: Ana set değeri yok
- 1: MOP set değeri
- 2: Analog set değeri
- 3: Sabit frekans
- 4: RS232 üstünde USS
- 5: RS485 üstünde USS
- 7: Analog set değeri 2
- 10: Ana set değeri + MOP set değeri yok
- 11: MOP set değeri + MOP set değeri
- 12: Analog set değeri + MOP set değeri
- 13: Sabit frekans + MOP set değeri
- 14: RS232 üstünde USS + MOP set değeri
- 15: RS485 üstünde USS + MOP set değeri
- 17: Analog set değeri 2 + MOP set değeri
- 20: Ana set değeri + Analog set değeri yok
- 21: MOP set değeri + Analog set değeri
- 22: Analog set değeri + Analog set değeri
- 23: Sabit frekans + Analog set değeri
- 24: RS232 üstünde USS + Analog set değeri
- 25: RS485 üstünde USS + Analog set değeri
- 27: Analog set değeri 2 + Analog set değeri
- 30: Ana set değeri + Sabit frekans yok
- 31: MOP set değeri + Sabit frekans
- 32: Analog set değeri + Sabit frekans
- 33: Sabit frekans + Sabit frekans
- 34: RS232 üstünde USS + Sabit frekans
- 35: RS485 üstünde USS + Sabit frekans
- 37: Analog set değeri 2 + Sabit frekans
- 40: Ana set değeri + RS232 üstünde USS yok
- 41: MOP set değeri + RS232 üstünde USS
- 42: Analog set değeri + RS232 üstünde USS
- 43: Sabit frekans + RS232 üstünde USS
- 44: RS232 üstünde USS + RS232 üstünde USS
- 45: RS485 üstünde USS + RS232 üstünde USS
- 47: Analog set değeri 2 + RS232 üstünde USS
- 50: Ana set değeri + RS485 üstünde USS yok
- 51: MOP set değeri + RS485 üstünde USS
- 52: Analog set değeri + RS485 üstünde USS
- 53: Sabit frekans + RS485 üstünde USS
- 54: RS232 üstünde USS + RS485 üstünde USS
- 55: RS485 üstünde USS + RS485 üstünde USS
- 57: Analog set değeri 2 + RS485 üstünde USS
- 70: Ana set değeri + Analog set değeri 2 yok
- 71: MOP set değeri + Analog set değeri 2
- 72: Analog set değeri + Analog set değeri 2
- 73: Sabit frekans + Analog set değeri 2
- 74: RS232 üstünde USS + Analog set değeri 2
- 75: RS485 üstünde USS + Analog set değeri 2
- 77: Analog set değeri 2 + Analog set değeri 2

Dikkat:

Bu parametrenin değiştirilmesiyle seçilen maddedeki tüm ayarlar (varsayılan olarak) ayarlanır. Bunlar aşağıdaki parametrelerdir: P1070, P1071, P1075, P1076



p1000[0...2]

CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F

Frekans set değerinin seçimi / Frek. set değeri. seçimi

Erişim düzeyi: 1 **P-Grubu:** Set değerleri **Veri türü:** Unsigned16
Hızlı komut: EVET **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** CDS
Değiştirilebilir: C(1), T **Hesaplanmış:** -

Min.	Maks	Fabrika ayarı
0	77	6

Tanım:

Frekans set değeri kaynağını seçer.

Ana set değeri en az önemli basamak (en sağ konum) ile verilir ek set değeriyle en önemli basamak (en sol konum) ile verilir. Tek basamaklar, ek set değeri olmayan ana set değerlerini ifade eder.

Değer:

0: Ana set değeri yok
1: MOP set değeri
2: Analog set değeri
3: Sabit frekans
4: RS232 üstünde USS
6: Bölgesel ağ (Fieldbus)
7: Analog set değeri 2
10: Ana set değeri + MOP set değeri yok
11: MOP set değeri + MOP set değeri
12: Analog set değeri + MOP set değeri
13: Sabit frekans + MOP set değeri
14: RS232 üstünde USS + MOP set değeri
16: Bölgesel ağ + MOP set değeri
17: Analog set değeri 2 + MOP set değeri
20: Ana set değeri + Analog set değeri yok
21: MOP set değeri + Analog set değeri
22: Analog set değeri + Analog set değeri
23: Sabit frekans + Analog set değeri
24: RS232 üstünde USS + Analog set değeri
26: Bölgesel ağ + Analog set değeri
27: Analog set değeri 2 + Analog set değeri
30: Ana set değeri + Sabit frekans yok
31: MOP set değeri + Sabit frekans
32: Analog set değeri + Sabit frekans
33: Sabit frekans + Sabit frekans
34: RS232 üstünde USS + Sabit frekans
36: Bölgesel ağ + Sabit frekans
37: Analog set değeri 2 + Sabit frekans
40: Ana set değeri + RS232 üstünde USS yok
41: MOP set değeri + RS232 üstünde USS
42: Analog set değeri + RS232 üstünde USS
43: Sabit frekans + RS232 üstünde USS
44: RS232 üstünde USS + RS232 üstünde USS
46: Bölgesel ağ + RS232 üstünde USS
47: Analog set değeri 2 + RS232 üstünde USS
60: Ana set değeri + Bölgesel ağ yok
61: MOP set değeri + Bölgesel ağ
62: Analog set değeri + Bölgesel ağ
63: Sabit frekans + Bölgesel ağ
64: RS232 üstünde USS + Bölgesel ağ
66: Bölgesel ağ + Bölgesel ağ
67: Analog set değeri 2 + Bölgesel ağ
70: Ana set değeri + Analog set değeri 2 yok
71: MOP set değeri + Analog set değeri 2
72: Analog set değeri + Analog set değeri 2
73: Sabit frekans + Analog set değeri 2
74: RS232 üstünde USS + Analog set değeri 2
76: Bölgesel ağ + Analog set değeri 2
77: Analog set değeri 2 + Analog set değeri 2

Dikkat:

Bu parametrenin değiştirilmesiyle seçilen maddedeki tüm ayarlar (varsayılan olarak) ayarlanır. Bunlar aşağıdaki parametrelerdir: P1070, P1071, P1075, P1076



p1001 [0...2]	Sabit frekans 1 / Sabit frekans 1		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min. -650,00 [Hz]	Maks. 650,00 [Hz]	Fabrika ayarı 0,00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 1'i tanımlar. 2 tür sabit frekans vardır: 1. Doğrudan seçim (P1016 = 1): - Bu işletim modunda 1 Sabit Frekans seçici (P1020...P1023) 1 sabit frekans seçer. - Birçok giriş birlikte etkinse seçilen frekanslar toplanır. Örnek olarak: FF1 + FF2 + FF3 + FF4. 2. İkili kodlu seçim (P1016 = 2): - 16 farklı frekans değeri bu yöntem kullanılarak seçilebilir. - Sabit frekanslar FP3210'a göre seçilebilir.		
Bağımlılık:	Sabit frekans işletimini seçin (P1000'i kullanarak). İnvertör, doğrudan seçim durumunda başlatmak için ON komutunu gerektirir. Bu yüzden başlatmak için r1025 P0840'a bağlanmalıdır.		
Not:	Sabit frekanslar, dijital girişler kullanılarak seçilebilir.		
<hr/>			
p1002[0...2]	Sabit frekans 2 / Sabit frekans 2		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min. -650.00 [Hz]	Maks. 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 5.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 2'i tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		
<hr/>			
p1003[0...2]	Sabit frekans 3 / Sabit frekans 3		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min. -650,00 [Hz]	Maks. 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 10.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 3'i tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		
<hr/>			
p1004[0...2]	Sabit frekans 4 / Sabit frekans 4		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min. -650.00 [Hz]	Maks. 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 15.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 4'i tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		

p1005[0...2]	Sabit frekans 5 / Sabit frekans 5 Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min. -650.00 [Hz]	Maks. 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 20.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 5'i tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		

p1006[0...2]	Sabit frekans 6 / Sabit frekans 6 Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min. -650.00 [Hz]	Maks. 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 25.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 6'i tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		

p1007[0...2]	Sabit frekans 7 / Sabit frekans 7 Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min. -650.00 [Hz]	Maks. 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 30.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 7'yi tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		

p1008[0...2]	Sabit frekans 8 / Sabit frekans 8 Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min. -650.00 [Hz]	Maks. 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 35.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 8'i tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		

p1009[0...2]	Sabit frekans 9 / Sabit frekans 9 Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min. -650.00 [Hz]	Maks. 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 40.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 9'u tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		

p1010[0...2]	Sabit frekans 10 / Sabit frekans 10		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	-650.00 [Hz]	650.00 [Hz]	45.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 10'u tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		

p1011[0...2]	Sabit frekans 11 / Sabit frekans 11		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	-650.00 [Hz]	650.00 [Hz]	50.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 11'i tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		

p1012[0...2]	Sabit frekans 12 / Sabit frekans 12		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	-650.00 [Hz]	650.00 [Hz]	55.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 12'yi tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		

p1013[0...2]	Sabit frekans 13 / Sabit frekans 13		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	-650.00 [Hz]	650.00 [Hz]	60.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 13'ü tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		

p1014[0...2]	Sabit frekans 14 / Sabit frekans 14		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	-650.00 [Hz]	650.00 [Hz]	65.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 14'ü tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		

p1015[0...2]	Sabit frekans 15 / Sabit frekans 15 Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min -650,00 [Hz]	Maks 650,00 [Hz]	Fabrika ayarı 65.00 [Hz]
Tanım:	Sabit frekans set değeri 15'ü tanımlar.		
Not:	P1001 parametresine bakın (sabit frekans 1).		
p1016[0...2]	Sabit frekans modu / FF modu Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 1	Maks 2	Fabrika ayarı 1
Tanım:	Sabit frekanslar iki farklı modda seçilebilir. P1016 parametresi modu tanımlar.		
Değer:	1: Doğrudan seçim 2: İkili seçim		
Not:	Sabit frekans kullanımı açıklamaları için P1001'e (sabit frekans 1) bakın.		
p1020[0...2]	BI: Sabit frek. seçimi Bit 0 / FF seç. Bit 0 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 722.3
Tanım:	Sabit frekans seçiminin kökenini tanımlar.		
Bağımlılık:	Sadece P0701 - P070x = 99 ise erişilebilir (dijital giriş fonksiyonu = BICO) Standart Telegram 350 ve PROFIBUS seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = 350) parametre değiştirilemez.		
p1021[0...2]	BI: Sabit frek. seçimi Bit 1 / FF seç. Bit 1 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 722.4
Tanım:	Sabit frekans seçiminin kökenini tanımlar.		
Bağımlılık:	Sadece P0701 - P070x = 99 ise erişilebilir (dijital giriş fonksiyonu = BICO) Standart Telegram 350 ve PROFIBUS seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = 350) parametre değiştirilemez.		

p1022[0...2]	Bl: Sabit frek. seçimi Bit 2 / FF seç. Bit 2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS	
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 722.5	
Tanım:	Sabit frekans seçiminin kökenini tanımlar.			
Bağımlılık:	Sadece P0701 - P070x = 99 ise erişilebilir (dijital giriş fonksiyonu = BICO) Standart Telegram 350 ve PROFIBUS seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = 350) parametre değiştirilemez.			
p1023[0...2] CU240E CU240S DP-F CU240S PN-F	Bl: Sabit frek. seçimi Bit 3 / FF seç. Bit 3 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS	
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0	
Tanım:	Sabit frekans seçiminin kökenini tanımlar.			
Bağımlılık:	Sadece P0701 - P070x = 99 ise erişilebilir (dijital giriş fonksiyonu = BICO) Standart Telegram 350 ve PROFIBUS seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = 350) parametre değiştirilemez.			
p1023[0...2] CU240S CU240S DP CU240S PN	Bl: Sabit frek. seçimi Bit 3 / FF seç. Bit 3 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS	
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 722.6	
Tanım:	Sabit frekans seçiminin kökenini tanımlar.			
Bağımlılık:	Sadece P0701 - P070x = 99 ise erişilebilir (dijital giriş fonksiyonu = BICO) Standart Telegram 350 ve PROFIBUS seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = 350) parametre değiştirilemez.			
r1024	CO: Gerçek sabit frekans / Ger. FF Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Set değerleri Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -	
Tanım:	Seçilen sabit frekans toplamını gösterir.			
r1025.0	BO: Sabit frekans durumu / FF Durum Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Komutlar Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -	
Tanım:	Sabit frekansların durumunu gösterir.			
Bit alanı:	Bit Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00 FF Durumu	Evet	Hayır	-

p1031[0...2]**MOP modu / MOP modu****Erişim düzeyi:** 2**Hızlı komut:** HAYIR**Değiştirilebilir:** U, T**P-Grubu:** Set değerleri**Etkin:** EVET**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** Unsigned16**Veri dizisi:** DDS**Min**

-

Maks

-

Fabrika ayarı

0

Tanım: MOP mod özelliği.**Bit alanı:**

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	Set değeri bellek etkin	Evet	Hayır	-
01	Gerekli MOP için iletken durum yok	Evet	Hayır	-

Not:Motorlu gerilim ölçerin işletim modunu tanımlar.
P1040'a bakın (MOP set değeri).**p1032****MOP geri yönünü durdur / Durdur MOP geri****Erişim düzeyi:** 2**Hızlı komut:** HAYIR**Değiştirilebilir:** T**P-Grubu:** Set değerleri**Etkin:** HAYIR**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** Unsigned16**Veri dizisi:** -**Min**

0

Maks

1

Fabrika ayarı

1

Tanım: MOP geri set değeri seçimini durdurur..**Değer:**

0:	Geri yön izinli
1:	Geri yön durduruldu

Not:

Motor yönü Motorize potansiyometre set değeri kullanılarak değiştirilebilir (frekansı dijital girişlerini veya OP klavye yukarı / aşağı (örneğin BOP) kullanarak artırın / azaltın).
OP'nin "geri tuşu" (örneğin BOP) P1032 ayarlarından etkilenmez. Motor yönünün değişmesini tamamen önlemek için P1110'u kullanın.
0 ayarı, motor yönünün Motorize potansiyometre set değeri kullanılarak değiştirilmesini sağlar (frekansı artır/azalt).

p1035[0...2]**BI: MOP (UP-komutu) etkinleştir / MOP(UP) etkinleştir**CU240E
CU240S**Erişim düzeyi:** 3**Hızlı komut:** HAYIR**Değiştirilebilir:** T**P-Grubu:** Set değerleri**Etkin:** HAYIR**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** U32 / İkili**Veri dizisi:** CDS**Min**

-

Maks

-

Fabrika ayarı

19.13

Tanım: Motorize potansiyometre set değeri artış frekansının kaynağını tanımlar.**Bağımlılık:**

Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.

Uyarı:Bu komut 1 saniyeden kısa darbelerle etkinleştirilirse frekans 0.1 Hz'lik adımlarla değiştirilir.
Sinyal 1 saniyeden uzun etkinleştirilirse veri çıkışı üretici P1047 hızıyla ivmelenir.**p1035[0...2]**CU240S DP
CU240S DP-F**BI: MOP (UP-komutu) etkinleştir / MOP(UP) etkinleştir****Erişim düzeyi:** 3**Hızlı komut:** HAYIR**Değiştirilebilir:** T**P-Grubu:** Set değerleri**Etkin:** HAYIR**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** U32 / İkili**Veri dizisi:** CDS**Min**

-

Maks

-

Fabrika ayarı

2090.13

Tanım: Motorize potansiyometre set değeri artış frekansının kaynağını tanımlar.**Bağımlılık:**

Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.

Uyarı:Bu komut 1 saniyeden kısa darbelerle etkinleştirilirse frekans 0.1 Hz'lik adımlarla değiştirilir.
Sinyal 1 saniyeden uzun etkinleştirilirse veri çıkışı üretici P1047 hızıyla ivmelenir.

p1035[0...2] CU240S PN CU240S DP-F	BI: MOP (UP-command) etkinleştir / MOP(UP) etkinleştir Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 8890.13
Tanım:	Motorize potansiyometre set değeri artış frekansının kaynağını tanımlar.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seğildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
Uyarı:	Bu komut 1 saniyeden kısa darbelerle etkinleştirilirse frekans 0.1 Hz'lik adımlarla değiştirilir. Sinyal 1 saniyeden uzun etkinleştirilirse veri çıkışı üreteci P1047 hızıyla ivmelenir.		
p1036[0...2] CU240E CU240S	BI: MOP (DOWN-command) etkinleştir / MOP(DWN) etkinleştir Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 19.14
Tanım:	Motorize potansiyometre set değeri azalış frekansının kaynağını tanımlar.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seğildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
Uyarı:	Bu komut 1 saniyeden kısa darbelerle etkinleştirilirse frekans 0.1 Hz'lik adımlarla değiştirilir. Sinyal 1 saniyeden uzun etkinleştirilirse veri çıkışı üreteci P1047 hızıyla yavaşlatılır.		
p1036[0...2] CU240S DP CU240S DP-F	BI: MOP (DOWN-command) etkinleştir / MOP(DWN) etkinleştir Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 2090.14
Tanım:	Motorize potansiyometre set değeri azalış frekansının kaynağını tanımlar.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seğildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
Uyarı:	Bu komut 1 saniyeden kısa darbelerle etkinleştirilirse frekans 0.1 Hz'lik adımlarla değiştirilir. Sinyal 1 saniyeden uzun etkinleştirilirse veri çıkışı üreteci P1047 hızıyla yavaşlatılır.		
p1036[0...2] CU240S PN CU240S DP-F	BI: MOP (DOWN-command) etkinleştir / MOP(DWN) etkinleştir Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 8890.14
Tanım:	Motorize potansiyometre set değeri azalış frekansının kaynağını tanımlar.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seğildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
Uyarı:	Bu komut 1 saniyeden kısa darbelerle etkinleştirilirse frekans 0.1 Hz'lik adımlarla değiştirilir. Sinyal 1 saniyeden uzun etkinleştirilirse veri çıkışı üreteci P1047 hızıyla yavaşlatılır.		

p1040[0...2]	MOP set değeri / MOP set değeri		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-650,00 [Hz]	650.00 [Hz]	5,00 [Hz]
Tanım:	Motorize potansiyometre kontrolünün set değerini belirler (P1000 = 1).		
Bağımlılık:	Motorize potansiyometre (P1040) ana set değeri veya ek set değeri olarak seçilmelidir (P1000 kullanılarak).		
Not:	<p>Motorize potansiyometre set değeri ana set değeri veya ek set değeri olarak seçilirse geri yön P1032 varsayılan değeri tarafından durdurulur (MOP geri yönünü durdur).</p> <p>Geri yönü yeniden etkinleştirmek için P1032 = 0 ayarlamasını yapın.</p> <p>'yukarı' veya 'aşağı' tuşlarına kısaca basılarak (örnek: BOP) frekans set değeri 0.1Hz adımlarla değiştirilir. Daha uzun basılırsa hızlandırılmış frekans set değeri değişimi meydana gelir.</p> <p>Başlangıç değeri sadece MOP başlangıcında etkin olur (MOP çıkışı için). P1031 parametresi başlangıç değeri davranışını aşağıdaki gibi etkiler:</p> <ul style="list-style-type: none"> • P1031=0: P1040, OFF-durumunda ve ON-durumuna getirildiğinde hemen etkin olur, sonraki OFF ve ON döngüsünden sonra etkin olur. • P1031=1: Durdurmadan önceki son MOP çıkışı başlangıç değeri olarak kaydedilir, kaydetme seçildiği için ON-durumunda P1040 değişir. OFF-durumunda P1040 değiştirilebilir. • P1031=2: MOP her zaman etkindir, bu yüzden P1040 değişimi sonraki güç döngüsünden veya P1031 0'a getirildikten sonra etkili olur. • P1031=3: Güç düşüşünden önce son MOP başlangıç değeri olarak kaydedilir, ON-komutundan bağımsız olarak MOP etkin olduğu için P1040 sadece P1031 değişiminde etkili olur. 		
p1041[0...2]	BI: Set değeri otomatik/manüel MOP seçimi / Ayarnok. oto/manü		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: U32 / İkili
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	<p>Manüelden otomatik moda değiştirilecek olan sinyal kaynağını ayarlar.</p> <p>Manüel modda motorlu gerilim ölçer kullanılıyorsa set değeri iki adet yukarı ve aşağı sinyaller kullanılarak değiştirilir (örneğin P1035 ve P1036).</p> <p>Otomatik mod kullanılıyorsa set değeri konektör girişi aracılığıyla birbirine bağlanmalıdır (P1042).</p> <p>0 : manüel olarak</p> <p>1 : otomatik olarak</p>		
Uyarı:	Şunlara bakın: P1035, P1036, P1042		
p1042[0...2]	CI: MOP otomatik set değeri / MOP otomatik set değeri		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: U32 / Integer32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	P1041 otomatik modu seçilirse motorlu gerilim ölçerin set değeri için sinyal kaynağını ayarlar.		
Uyarı:	Şunlara bakın: P1041		

p1043[0...2] **BI: MOP kabul veri çıkışı üreteç set değeri / MOP kabul RFG ayar nok**
 Erişim düzeyi: 3 P-Grubu: Set değerleri Veri türü: U32 / İkili
 Hızlı komut HAYIR Etkin: HAYIR Veri dizisi: CDS
 Değiştirilebilir: T Hesaplanmış: -

Min	Maks	Fabrika ayarı
-	-	0

Tanım: Motorlu gerilim ölçerin ayar değerini kabul etmek için ayar komutunun sinyal kaynağını ayarlar. Değer, ayar komutunun bir 0/1 sınırı için etkin olur.

Uyarı: Şunlara bakın: P1044

p1044[0...2] **CI: MOP veri çıkışı üreteç set değeri / MOP RFG set değeri**
 Erişim düzeyi: 3 P-Grubu: Set değerleri Veri türü: U32 / Integer32
 Hızlı komut HAYIR Etkin: HAYIR Veri dizisi: CDS
 Değiştirilebilir: T Hesaplanmış: -

Min	Maks	Fabrika ayarı
-	-	0

Tanım: MOP için set değeri değerinin sinyal kaynağını ayarlar. Değer, ayar komutunun bir 0/1 sınırı için etkin olur.

Uyarı: Şunlara bakın: P1043

r1045 **CO: RFG'nin MOP giriş frekans / MOP RFG girişi**
 Erişim düzeyi: 3 P-Grubu: Set değerleri Veri türü: FloatingPoint32
 Birim: [Hz] Hesaplanmış: - Veri dizisi: -

Tanım: MOP RFG'yi geçmeden önce motorlu gerilim ölçer set değerini gösterir.

p1047[0...2] **RFG'nin MOP hızlanma rampası zamanı / MOP hızlanma rampası zamanı**
 Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: Set değerleri Veri türü: FloatingPoint32
 Hızlı komut HAYIR Etkin: HAYIR Veri dizisi: DDS
 Değiştirilebilir: U, T Hesaplanmış: -

Min	Maks	Fabrika ayarı
0.00 [s]	1000.00 [s]	10.00 [s]

Tanım: Dahili MOP veri çıkışı fonksiyonu üretici için hızlanma rampası zamanını ayarlar. Set değeri sıfırdan bu zaman içinde P1082'de tanımlanan sınıra kadar değiştirilir.

Uyarı: Şunlara bakın: P1048, P1082

p1048[0...2] **RFG'nin MOP yavaşlama rampası zamanı / MOP yavaşlama rampası zamanı**
 Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: Set değerleri Veri türü: FloatingPoint32
 Hızlı komut HAYIR Etkin: HAYIR Veri dizisi: DDS
 Değiştirilebilir: U, T Hesaplanmış: -

Min	Maks	Fabrika ayarı
0.00 [s]	1000.00 [s]	10.00 [s]

Tanım: Dahili MOP veri çıkışı fonksiyonu üretici için yavaşlama rampası zamanını ayarlar. Set değeri sıfırdan bu zaman içinde P1082'de tanımlanan sınıra kadar değiştirilir.

Uyarı: Şunlara bakın: P1048, P1082

r1050	CO: Gerçek MOP Çıkış frek. / MOP çık.frek. Erişim düzeyi: 2 Birim: [Hz]	P-Grubu: Set değerleri Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Motorize potansiyometre set değerinin çıkış frekansını gösterir ([Hz]).		
p1055[0...2] CU240E CU240S	BI: JOG sağı etkinleştir / JOG etkinleştir -> Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda JOG sağ kaynağını tanımlar (Komut/set değeri kaynağının otomatik seçimi).		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p1055[0...2] CU240S DP CU240S DP-F	BI: JOG sağı etkinleştir / JOG etkinleştir -> Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 2090.8
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda JOG sağ kaynağını tanımlar (Komut/set değeri kaynağının otomatik seçimi).		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p1055[0...2] CU240S PN CU240S DP-F	BI: JOG sağı etkinleştir / JOG etkinleştir -> Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 8890.8
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda JOG sağ kaynağını tanımlar (Komut/set değeri kaynağının otomatik seçimi).		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p1056[0...2] CU240E CU240S	BI: JOG sol etkinleştir / JOG etkinleştir -> Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda JOG sol kaynağını tanımlar (Komut/set değeri kaynağının otomatik seçimi).		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		

p1056[0...2] CU240S DP CU240S DP-F	BI: JOG sol etkinleştir / JOG etkinleştir -> Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 2090.9
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda JOG sol kaynağını tanımlar (Komut/set değeri kaynağının otomatik seçimi).		
Bağımlılık:	Standart Telegram seğildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p1056[0...2] CU240S PN CU240S DP-F	BI: JOG sol etkinleştir / JOG etkinleştir -> Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 8890.9
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda JOG sol kaynağını tanımlar (Komut/set değeri kaynağının otomatik seçimi).		
Bağımlılık:	Standart Telegram seğildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p1057	JOG Etkinleştir / JOG Etkinleştir Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0000 bin	Maks 0001 bin	Fabrika ayarı 0001 bin
Tanım:	JOG Etkinleştir '0' olduğunda Jogging (Hareket) (p1056 ve p1055) devre dışı bırakılır. '1' ise Jogging etkinleştirilir.		
p1058[0...2]	JOG frekansı / JOG frekansı Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00 [Hz]	Maks 650,00 [Hz]	Fabrika ayarı 5,00 [Hz]
Tanım:	Jogging, motor hızını küçük miktarlarla artırır. JOG modu, operatörün belli sayıda devir sağlamasına ve rotoru manüel olarak konumlandırmasına olanak verir. OP üstündeki JOG tuşları motor hızını kontrol etmek için dijital girişlerden birinde kilitli bir anahtar kullanır. JOG tuşuna basıldığında P1058 parametresi invertörün çalışacağı frekansı belirler. 'JOG sol' veya 'JOG sağ' seçilirse motor hızı sol veya sağ JOG frekansına ulaşılana kadar artırılır.		
Bağımlılık:	P1060 ve P1061, yukarı ve aşağı veri çıkışı zamanlarını jogging için sırasıyla ayarlar. Yuvarlama zamanları (P1130 - P1133), yuvarlama türü (P1134) ve P2167 de JOG veri çıkışına etki edecektir.		

p1059[0...2]	JOG frekansı sol / JOG frekansı <- Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0,00 [Hz]	Maks 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 5,00 [Hz]
Tanım:	JOG sol seçildiğinde bu parametre invertörün çalışacağı frekansı belirler.		
Bağımlılık:	P1060 ve P1061, yukarı ve aşağı veri çıkışı zamanlarını jogging için sırasıyla ayarlar.		
p1060[0...2]	JOG hızlanma rampası zamanı / JOG hızlanma rampası zamanı Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0,00 [s]	Maks 650,00 [s]	Fabrika ayarı 10,00 [s]
Tanım:	Jog hızlanma rampası zamanını ayarlar. Bu, jogging etkinken kullanılan zamandır.		
Uyarı:	Veri çıkışı zamanları aşağıdaki şekilde kullanılacaktır: <ul style="list-style-type: none"> • P1060 / P1061 : JOG modu etkin • P1120 / P1121 : Normal mod (ON/OFF) etkin • P1060 / P1061 : Normal mod (ON/OFF) ve P1124 etkin P1130 - P1133 yuvarlaması da JOG veri çıkışına uygulanır. 		
p1061[0...2]	JOG yavaşlama rampası zamanı / JOG yavaşlama rampası zamanı Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0,00 [s]	Maks 650,00 [s]	Fabrika ayarı 10,00 [s]
Tanım:	Yavaşlama rampası zamanını ayarlar. Bu, jogging etkinken kullanılan zamandır.		
Uyarı:	Veri çıkışı zamanları aşağıdaki şekilde kullanılacaktır: <ul style="list-style-type: none"> • P1060 / P1061 : JOG modu etkin • P1120 / P1121 : Normal mod (ON/OFF) etkin • P1060 / P1061 : Normal mod (ON/OFF) ve P1124 etkin 		
p1070[0...2]	CI: Ana set değeri / Ana set değeri CU240E CU240S	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer32 Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 755[0]
Tanım:	Ana set değerinin kaynağını tanımlar.		

p1070[0...2] CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S PN-F	CI: Ana set değeri / Ana set değeri Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer32 Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 2050[1]
Tanım:	Ana set değerinin kaynağını tanımlar.		

p1071 [0...2]	CI: Ana set değeri ölçekleme / Ana set değeri ölç. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 1
Tanım:	Ana set değeri ölçeklemesinin kaynağını tanımlar.		

p1074[0...2]	BI: Ek set değerini devre dışı bırak / Ek ayrınok. devredışıdır. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Ek set değerini devre dışı bırakır		

p1075[0...2]	CI: Ek set değeri / Ek set değeri Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer32 Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Ek set değerinin (ana set değerine eklenecek olan) kaynağını tanımlar.		

p1076[0...2]	CI: Ek set değeri ölçekleme / Ek ayrınok. ölç. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 1
Tanım:	Ek set değerinin (ana set değerine eklenecek olan) ölçeklemesinin kaynağını tanımlar.		

r1078	CO: Toplam frekans set değeri / Top. frek.ayrınok. Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Set değerleri Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Ana ve ek set değerlerinin toplamını [Hz] cinsinden gösterir.		

r1079	CO: Seçilen frekans set değeri / Seç. frek.ayrnok.		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: [Hz]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Seçilen frekans set değerini gösterir. Aşağıdaki frekans set değerleri gösterilir: <ul style="list-style-type: none"> • r1078 Toplam frekans set değeri • P1058 JOG frekans sağ • P1059 JOG frekans sol 		
Bağımlılık:	P1055 (BI: JOG sağ etkinleştir) veya P1056 (BI: JOG sol etkinleştir) sırasıyla JOG sağ veya JOG sol komut kaynağını tanımlar.		
Not:	P1055 = 0 ve P1056 = 0 ==> Toplam frekans set değeri seçilir.		
p1080[0...2]	Min. frekans / Min. frekans		
	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: EVET	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: C(1), U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00 [Hz]	650.00 [Hz]	0.00 [Hz]
Tanım:	Motorun frekans set değerinden bağımsız olarak çalışacağı minimum motor frekansını [Hz] ayarlar. P1080 minimum frekansı AI, MOP, FF, USS gibi tüm frekans hedef değer beslemeleri için 0 Hz'lik maskeleyen frekansını JOG hedef değer kaynağı (P1091'e benzer şekilde) dışında ifade eder. Böylece frekans bandı +/- P1080, hızlandırma/yavaşlatma veri çıkışları aracılığıyla en uygun zamanda çalıştırılır. Bu frekans bandında konumlandırma mümkün değildir. Dahası gerçek frekans f_act üst Min. frekans P1080'in aşılması durumu f_act > f_min sinyal fonksiyonunun çıkışıdır.		
Not:	Buradaki değer dizisi saat yönünde ve saat yönünün tersinde geçerlidir. Bellı koşullar altında (örneğin veri çıkışı, akım sınırlama) motor minimum frekansın altında çalışabilir.		

p1082[0...2]CU240E
CU240S**Maks. frekans / Maks. frekans****Erişim düzeyi:** 1**Hızlı komut:** EVET**Değiştirilebilir:** C(1), T**P-Grubu:** Set değerleri**Etkin:** HAYIR**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** FloatingPoint32**Veri dizisi:** DDS**Min**

0,00 [Hz]

Maks

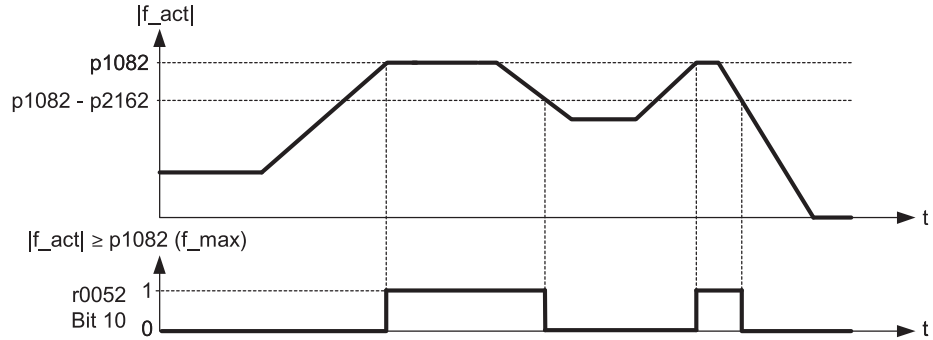
650.00 [Hz]

Fabrika ayarı

50.00 [Hz]

Tanım:

Motorun frekans set değerinden bağımsız olarak çalışacağı maksimum motor frekansını [Hz] ayarlar. Buradaki değer dizisi saat yönünde ve saat yönünün tersinde geçerlidir. Dahası $|f_{act}| \geq P1082$ izleme fonksiyonu (r0052 Bit10, aşağıdaki örneğe bakın) bu parametreden etkilenir.

**Bağımlılık:**

P1082'nin maksimum değeri nominal frekansa da bağlıdır: **Maks. P1082** = $\min(15 \cdot P0310, 650 \text{ Hz})$. Sonuç olarak P0310 daha küçük bir değere getirilirse P1082 etkilenebilir. Birbirine bağlı olan maksimum frekans ve darbe frekansını. Maksimum frekans darbe frekansını aşağıdaki tabloya göre etkiler.

		p1800			
		2 kHz	4 kHz	6 kHz	8 - 16 kHz
f_{max}	p1082	0 - 133.3 Hz	0 - 266.6 Hz	0 - 400 Hz	0 - 650 Hz

Örnek:

P1082 350 Hz olarak ayarlanırsa en az 6 kHz'lik bir darbe frekansı gereklidir. P1800 6 kHz'den küçükse parametre P1800 = 6 kHz olarak değiştirilir.

İnvertörün maksimum çıkış frekansı aşağıdakilerden biri etkin olduğunda aşılabilir:

- p1335 $\neq 0$ (Kayma dengeleme etkin) :

$$f_{max}(p1335) = f_{max} + f_{slip,max} = p1082 + \frac{p1336}{100} \cdot \frac{r0330}{100} \cdot p0310$$

- p1200 $\neq 0$ (Uçuş yeniden başlatma etkin) :

$$f_{max}(p1200) = f_{max} + 2 \cdot f_{slip,nom} = p1082 + 2 \cdot \frac{r0330}{100} \cdot p0310$$

Çıkan değer r1084'te gösterilir (çıkan maksimum frekans).

Not:

Set değeri kaynağını kullanırken

- Analog Giriş
- USS

set değeri frekansı çevrimsel olarak şunlar kullanılarak (Hz cinsinden) hesaplanır

- bir yüzde değeri (örneğin analog giriş r0754 için)
- bir onaltılık değer (örneğin USS r2018[1] için)
- ve referans frekansı P2000.

Örneğin P1082 = 80 Hz, P2000 = 50 Hz olduğunda ve analog giriş P0757 = 0 V, P0758 = % 0, P0759 = 10 V, P0760 = % 100 olarak ayarlandığında 50 Hz'lik bir set değeri frekansı analog girişinin 10 V değerinde uygulanır.

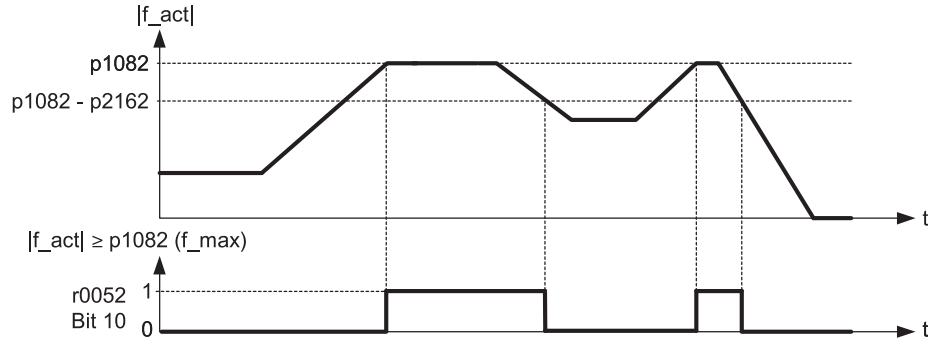
Anma frekansında yeniden üretim sadece maksimum frekans (p1082) motorun anma frekansından yüksek olduğunda mümkün olur. Hızlı Devreye Alma gerçekleştirildiğinde P2000 aşağıdaki şekilde değiştirilir: P2000 = P1082.

p1082[0...2]

CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S PN-F

Maks. frekans / Maks. frekans**Erişim düzeyi:** 1**Hızlı komut** EVET**Değiştirilebilir:** C(1), T**P-Grubu:** Set değerleri**Etkin:** HAYIR**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** FloatingPoint32**Veri dizisi:** DDS**Min**
0.00 [Hz]**Maks**
650.00 [Hz]Fabrika ayar
50.00 [Hz]**Tanım:**

Motorun frekans set değerinden bağımsız olarak çalışacağı maksimum motor frekansını [Hz] ayarlar. Buradaki değer dizisi saat yönünde ve saat yönünün tersinde geçerlidir. Dahası $|f_{act}| \geq P1082$ izleme fonksiyonu (r0052 Bit10, aşağıdaki örneğe bakın) bu parametreden etkilenir.

Örnek:**Bağımlılık:**

P1082'nin maksimum değeri nominal frekansa da bağlıdır: **Maks. P1082** = $\min(15 \cdot P0310, 650 \text{ Hz})$. Sonuç olarak P0310 daha küçük bir değere getirilirse P1082 etkilenir. Birbirine bağlı olan maksimum frekans ve darbe frekansı. Maksimum frekans darbe frekansını aşağıdaki tabloya göre etkiler.

		p1800			
		2 kHz	4 kHz	6 kHz	8 - 16 kHz
f _{max}	p1082	0 - 133.3 Hz	0 - 266.6 Hz	0 - 400 Hz	0 - 650 Hz

Örnek:

P1082 350 Hz olarak ayarlanırsa en az 6 kHz'lik bir darbe frekansı gereklidir. P1800 6 kHz'den küçükse parametre P1800 = 6 kHz olarak değiştirilir. İnvörtörün maksimum çıkış frekansı aşağıdaki-lerden biri etkin olduğunda aşılabilir:

- p1335 * 0 (Kayma dengeleme etkin) :

$$f_{max}(p1335) = f_{max} + f_{slip,max} = p1082 + \frac{p1336}{100} \cdot \frac{r0330}{100} \cdot p0310$$

- p1200 * 0 (Uçuş yeniden başlatma etkin) :

$$f_{max}(p1200) = f_{max} + 2 \cdot f_{slip,nom} = p1082 + 2 \cdot \frac{r0330}{100} \cdot p0310$$

Çıkan değer r1084'te gösterilir (çıkan maksimum frekans).

Not:

Set değeri kaynağını kullanırken

- Analog Giriş
- USS
- Bölgesel ağ

set değeri frekansı çevrimsel olarak şunlar kullanılarak (Hz cinsinden) hesaplanır

- bir yüzde değeri (örneğin analog giriş r0754 için)
- bir onaltılık değer (örneğin USS r2018[1] için)
- ve referans frekansı P2000.

Örneğin P1082 = 80 Hz, P2000 = 50 Hz olduğunda ve analog giriş P0757 = 0 V, P0758 = % 0, P0759 = 10 V, P0760 = % 100 olarak ayarlandığında 50 Hz'lik bir set değeri frekansı analog girişinin 10 V değerinde uygulanır.

Anma frekansında yeniden üretim sadece maksimum frekans (p1082) motorun anma frekansından yüksek olduğunda mümkün olur. Hızlı Devreye Alma gerçekleştirildiğinde P2000 aşağıdaki şekilde değiştirilir: P2000 = P1082.

r1084	Çıkan maks. frekans / Çıkan maks. frek. Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Çıkan maksimum frekansı gösterir. p1300 < 20 : p1800 <= 6 kHz --> r1084 = min(p1082, p1800/15, 650.00) p1800 >= 8 kHz --> r1084 = min(p1082, 650.00) p1300 >= 20: r1084 = min(p1082, 5 * p0310, 200.00)		
p1091 [0...2]	Atlama frekansı / Atlama frekansı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00 [Hz]	Maks 650,00 [Hz]	Fabrika ayarı 0,00 [Hz]
Tanım:	Mekanik rezonansın etkilerini önleyen ve frekansları +/- P1101 aralığına (atlama frekans bant genişliği) sıkıştıran atlama frekansı 1'i tanımlar.		
Uyarı:	Sıkıştırılmış frekans aralığında durağan işletim mümkün değildir; sadece aralığın içinden geçilir (veri çıkışı üstünde). Örneğin, P1091 = 10 Hz ve P1101 = 2 Hz olduğunda 10 Hz +/- 2 Hz arasında sürekli çalışmak mümkün olmaz (yani 8 ve 12 Hz arasında).		
Not:	P1091 = 0 ise fonksiyon devre dışı bırakılır.		
p1092[0...2]	Atlama frekansı 2 / Atlama frekansı 2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00 [Hz]	Maks 650,00 [Hz]	Fabrika ayarı 0,00 [Hz]
Tanım:	Mekanik rezonansın etkilerini önleyen ve frekansları +/- P1101 aralığına (atlama frekans bant genişliği) sıkıştıran atlama frekansı 2'i tanımlar.		
Not:	P1091'e bakın (atlama frekansı 1).		
p1093[0...2]	Atlama frekansı 3 / Atlama frekansı 3 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00 [Hz]	Maks 650,00 [Hz]	Fabrika ayarı 0,00 [Hz]
Tanım:	Mekanik rezonansın etkilerini önleyen ve frekansları +/- P1101 aralığına (atlama frekans bant genişliği) sıkıştıran atlama frekansı 3'i tanımlar.		
Not:	P1091'e bakın (atlama frekansı 1).		

p1094[0...2]	Atlama frekansı 4 / Atlama frekansı 4		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00 [Hz]	650,00 [Hz]	0,00 [Hz]
Tanım:	Mekanik rezonansın etkilerini önleyen ve frekansları +/- P1101 aralığına (atlama frekans bant genişliği) sıkıştıran atlama frekansı 4'i tanımlar.		
Not:	P1091'e bakın (atlama frekansı 1).		

p1101[0...2]	Atlama frekansı bant genişliği / Atlama frek. bant genişliği		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00 [Hz]	10,00 [Hz]	2,00 [Hz]
Tanım:	Frekans atlamak için uygulanacak olan frekans bant genişliğini ([Hz] cinsinden) sağlar.		
Not:	P1091'e bakın (atlama frekansı 1).		

p1110[0...2]	BI: Neg. frek. set değerini durdur / Neg. ayrnok. durdur		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	Bu parametre negatif set değerlerini sıkıştırır. Bu sayede motor yönünün değiştirilmesi set değeri kanalına indirgenir. Bir minimum frekans (P0180) ve bir negatif set değeri verilirse motor minimum frekansla ilişkili bir pozitif değerle hızlandırılır.		

p1113[0...2]	BI: Geri / Geri		
CU240E	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili
CU240S	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	722.1
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda geri komutunun kaynağını tanımlar (Komut/set değeri kaynağının otomatik seçimi).		

p1113[0...2]	BI: Geri / Geri		
CU240S DP	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	2090.11
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda geri komutunun kaynağını tanımlar (Komut/set değeri kaynağının otomatik seçimi).		

p1113[0...2] CU240S PN CU240S PN-F	Bl: Geri / Geri Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Commands Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 8890.11
Tanım:	P0719 = 0 olduğunda geri komutunun kaynağını tanımlar (Komut/set değeri kaynağının otomatik seçimi).		
r1114 Tanım:	CO: Doğ. ktrl. sonrası frek. ayrnok. / Ayrnok.<-doğ.ktrl. Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Set değerleri Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Yön değişikliğinden sonra set değeri frekansını gösterir.		
r1119 Tanım:	CO: RFG öncesi frek. set değeri / RFG öncesi ayrnok Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Set değerleri Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Diğer fonksiyonlar tarafından yapılan değişikliklerden sonra veri çıkışı fonksiyonu üreticinin girişinde frekans set değerini gösterir, örnek: <ul style="list-style-type: none"> • P1110 Bl: Neg. frek. set değerini durdur, • P1091 - P1094 frekans atla, • P1080 Min. frekans, • P1082 Maks. frekans, Bu değer filtreli (r0020) ve filtresiz (r1119) olabilir.		
p1120[0...2]	Hızlanma rampası zamanı / Hızlanma rampası zamanı Erişim düzeyi: 1 Hızlı komut EVET Değiştirilebilir: C(1), U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00 [s]	Maks 650.00 [s]	Fabrika ayarı 10.00 [s]
Tanım:	Motorun durağan durumdan maksimum motor frekansına yuvarlama kullanılmadan (P1082) hızlanması için geçen süre. Hızlanma rampası zamanının çok kısa olması invertörün serbest kalmasına yol açabilir (aşırı akım F0001).		
Bağımlılık:	Yuvarlama zamanları (P1130 - P1133) ve yuvarlama türü (P1134) veri çıkışına etki edecektir.		
Uyarı:	Veri çıkışı zamanları aşağıdaki şekilde kullanılacaktır: <ul style="list-style-type: none"> • P1060 / P1061 : JOG modu etkin • P1120 / P1121 : Normal mod (ON/OFF) etkin • P1060 / P1061 : Normal mod (ON/OFF) ve P1124 etkin 		
Not:	Ayarlanmış veri çıkışı hızları olan harici bir frekans set değeri kullanılırsa (örneğin PLC'den) en uygun sürücü performansını sağlamanın en iyi yolu P1120 ve P1121'deki veri çıkışı zamanlarını PLC'dekinden biraz daha kısa ayarlamaktır. P1120'de yapılan değişiklikler hemen etkili olacaktır.		

p1121 [0...2]	Yavaşlama rampası zamanı / Yavaşlama rampası zamanı		
	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: C(1), U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0,00 [s]	650,00 [s]	10,00 [s]
Tanım:	Motorun maksimum motor frekansından durağan duruma yuvarlama kullanılmadan (P1082) yavaşlaması için geçen süre.		
Uyarı:	Yavaşlama rampası zamanının çok kısa olması invertörün serbest kalmasına yol açabilir (aşırı akım F0001 / aşırı gerilim F0002). Veri çıkışı zamanları aşağıdaki şekilde kullanılacaktır: <ul style="list-style-type: none"> • P1060 / P1061 : JOG modu etkin • P1120 / P1121 : Normal mod (ON/OFF) etkin • P1060 / P1061 : Normal mod (ON/OFF) ve P1124 etkin 		
Not:	P1121'de yapılan değişiklikler hemen etkili olacaktır.		
p1124[0...2]	BI: JOG veri çıkışı zamanlarını etkinleştir / JOG veri çıkışı etkinleştir		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	Jog veri çıkışı zamanları (P1060, P1061) ve normal veri çıkışı zamanları (P1120, P1121) arasında geçiş kaynağını RFG'de olduğu gibi tanımlar. Bu parametre, sadece normal mod (ON/OFF) için geçerlidir.		
Uyarı:	P1124, JOG modu seçildiğinde herhangi bir etki yaratmaz. Bu durumda jog veri çıkışı zamanları (P1060, P1061) her zaman kullanılacaktır. Veri çıkışı zamanları aşağıdaki şekilde kullanılacaktır: <ul style="list-style-type: none"> • P1060 / P1061 : JOG modu etkin • P1120 / P1121 : Normal mod (ON/OFF) etkin • P1060 / P1061 : Normal mod (ON/OFF) ve P1124 etkin 		
p1130[0...2]	Hızlanma rampası ilk yuvarlama zamanı / Hızlanma rampası ilk YvrZam.		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00 [s]	40.00 [s]	0.00 [s]
Tanım:	Hızlanma rampası başlangıcında yuvarlama zamanını saniye cinsinden tanımlar.		
Uyarı:	Ani bir yanıtı önleyerek mekanizmalar üstündeki zararlı etkilere engel olduğu için yuvarlama zamanları tavsiye edilir. Yuvarlama zamanları invertör yanıtının aşılmasına/altında kalınmasına yol açacağı için analog giriş kullanılırken tavsiye edilmez.		
Not:	Kısa veya sıfır veri çıkışı zamanı (P1120, P1121 < P1130, P1131, P1132, P1133) ayarlanırsa toplam hızlanma rampası zamanı (t _{up}) veya yavaşlama rampası zamanı (t _{down}) P1130'a bağlı olmaz.		

p1131 [0...2]	Hızlanma rampası son yuvarlama zamanı / Hızlanma rampası son yvrzam.		
Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32	
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS	
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
Min	Maks	Fabrika ayarı	
0.00 [s]	40.00 [s]	0.00 [s]	
Tanım:	Hızlanma rampasının sonunda yuvarlama zamanını tanımlar.		
Uyarı:	Yuvarlama zamanları invertör yanıtının aşılmasına/altında kalınmasına yol açacağı için analog giriş kullanılırken tavsiye edilmez.		
Not:	Ani bir yanıtı önleyerek mekanizmalar üstündeki zararlı etkilere engel olduğu için yuvarlama zamanları tavsiye edilir.		

p1132[0...2]	Yavaşlama rampası ilk yuvarlama zamanı / Yavaşlama rampası ilk YvrZam.		
Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32	
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS	
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
Min	Maks	Fabrika ayarı	
0.00 [s]	40.00 [s]	0.00 [s]	
Tanım:	Yavaşlama rampasının sonunda yuvarlama zamanını tanımlar.		
Uyarı:	Yuvarlama zamanları invertör yanıtının aşılmasına/altında kalınmasına yol açacağı için analog giriş kullanılırken tavsiye edilmez.		
Not:	Ani bir yanıtı önleyerek mekanizmalar üstündeki zararlı etkilere engel olduğu için yuvarlama zamanları tavsiye edilir.		

p1133[0...2]	Yavaşlama rampası son yuvarlama zamanı / Yavaşlama rampası son YvrZam.		
Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32	
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS	
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
Min	Maks	Fabrika ayarı	
0.00 [s]	40.00 [s]	0.00 [s]	
Tanım:	Yavaşlama rampasının sonunda yuvarlama zamanını tanımlar.		
Uyarı:	Yuvarlama zamanları invertör yanıtının aşılmasına/altında kalınmasına yol açacağı için analog giriş kullanılırken tavsiye edilmez.		
Not:	Ani bir yanıtı önleyerek mekanizmalar üstündeki zararlı etkilere engel olduğu için yuvarlama zamanları tavsiye edilir.		

p1134[0...2]	Yuvarlama türü / Yuvarlama türü		
Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: Unsigned16	
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS	
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
Min	Maks	Fabrika ayarı	
0	1	0	
Tanım:	Hızlandırma ve yavaşlatma sırasında (örneğin yeni set değeri, OFF1, OFF3, REV) set değeri değişiklikleri ile etkin olan düzleştirmeyi tanımlar. Bu düzleştirme işlemi motorun veri çıkışı artırılırsa veya azaltılırsa ve aşağıdaki durumlarda uygulanır		
Değer:	<ul style="list-style-type: none"> • P1134 = 0, • P1132 > 0, P1133 > 0 ve • set değerine henüz ulaşılmadı. 		
Bağımlılık:	Sadece P1130 (Hızlanma rampası ilk yuvarlama zamanı) veya P1131 (Hızlanma rampası son yuvarlama zamanı) veya P1132 (Yavaşlama rampası ilk yuvarlama zamanı) veya P1133 (Yavaşlama rampası son yuvarlama zamanı) > 0 s olduğunda etkili olur.		

p1135[0...2]	OFF3 yavaşlama rampası zamanı / OFF3 yavaşlama rampası zamanı		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: C(1), U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00 [s]	650.00 [s]	5.00 [s]
Tanım:	OFF3 komutu için maksimum frekanstan durağan duruma kadar yavaşlama rampası zamanını tanımlar. P1130 ve P1134'teki ayarlar OFF3 veri çıkışı azalış karakteristiğinde etkili olmaz. P1135'in yaklaşık %10'luk ilk yavaşlama rampası yuvarlama zamanı da kapsanmıştır. Toplam OFF3 yavaşlama rampası zamanı için: $t_{down,OFF3} = f(p1134) = 1.1 * p1135 * (lf_2 / p1082)$		
Not:	Bu zaman, VDC_max. seviyesine ulaşırsa aşılabilir.		
p1140[0...2]	BI: RFG etkinleştir / RFG etkinleştir		
CU240E	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Commands	Veri türü: U32 / İkili
CU240S	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	1
Tanım:	RFG etkinleştirme komutunun komut kaynağını tanımlar (RFG: veri çıkışı fonksiyon üretici). İkili giriş sıfıra eşitse RFG çıkışı anında 0 olarak ayarlanır.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p1140[0...2]	BI: RFG etkinleştir / RFG etkinleştir		
CU240S DP	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Commands	Veri türü: U32 / İkili
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	2090.4
Tanım:	RFG etkinleştirme komutunun komut kaynağını tanımlar (RFG: veri çıkışı fonksiyon üretici). İkili giriş sıfıra eşitse RFG çıkışı anında 0 olarak ayarlanır.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p1140[0...2]	BI: RFG etkinleştir / RFG etkinleştir		
CU240S PN	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Commands	Veri türü: U32 / İkili
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	8890.4
Tanım:	RFG etkinleştirme komutunun komut kaynağını tanımlar (RFG: veri çıkışı fonksiyonu üretici) İkili giriş sıfıra eşitse RFG çıkışı anında 0 olarak ayarlanır.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		

p1141 [0...2] CU240E CU240S	BI: RFG başlat / RFG başlat Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Commands Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 1
Tanım:	RFG başlatma komutunun komut kaynağını tanımlar (RFG: veri çıkışı fonksiyon üretici). İkili giriş sıfıra eşitse RFG çıkışı mevcut değerinde tutulur.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p1141 [0...2] CU240S DP CU240S DP-F	BI: RFG başlat / RFG başlat Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Commands Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 2090.5
Tanım:	RFG başlatma komutunun komut kaynağını tanımlar (RFG: veri çıkışı fonksiyon üretici). İkili giriş sıfıra eşitse RFG çıkışı mevcut değerinde tutulur.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p1141 [0...2] CU240S PN CU240S DP-F	BI: RFG başlat / RFG başlat Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Commands Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 8890.5
Tanım:	RFG başlatma komutunun komut kaynağını tanımlar (RFG: veri çıkışı fonksiyon üretici). İkili giriş sıfıra eşitse RFG çıkışı mevcut değerinde tutulur.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p1142[0...2] CU240E CU240S	BI: RFG etkinleştirme set değeri / RFG etkinleştirme ayrnok. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Commands Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 1
Tanım:	RFG etkinleştirme set değeri komutunun komut kaynağını tanımlar (RFG: veri çıkışı fonksiyon üretici). İkili giriş sıfıra eşitse RFG girişi sıfır olarak ayarlanır ve FRG çıkışı sıfıra indirilir.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		
p1142[0...2] CU240S DP CU240S DP-F	BI: RFG etkinleştirme set değeri / RFG etkinleştirme ayrnok. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Commands Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 2090.6
Tanım:	RFG etkinleştirme set değeri komutunun komut kaynağını tanımlar (RFG: veri çıkışı fonksiyon üretici). İkili giriş sıfıra eşitse RFG girişi sıfır olarak ayarlanır ve FRG çıkışı sıfıra indirilir.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		

p1142[0...2] CU240S PN CU240S DP-F	BI: RFG etkinleştirme set değeri / RFG etkinleştirme ayrınok. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 8890.6
Tanım:	RFG etkinleştirme set değeri komutunun komut kaynağını tanımlar (RFG: veri çıkışı fonksiyon üretici). İkili giriş sıfıra eşitse RFG girişi sıfır olarak ayarlanır ve FRG çıkışı sıfıra indirilir.		
Bağımlılık:	Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.		

r1170	CO: RFG sonrası frekans set değeri / RFG sonrası ayrınok. Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Set değerleri Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Veri çıkışı üreticiden sonra kapsamlı frekans set değerini gösterir.		

p1200	Dönerken kalkış / Dönerken kalkış Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 6	Fabrika ayarı 0
Tanım:	İnvertörün çıkış frekansını gerçek motor hızı bulunana kadar hızlı bir şekilde değiştirerek invertörü dönen bir motorun üstünde başlatır. Daha sonra motor normal veri çıkış zamanını kullanarak set değerine kadar çalışır.		
Değer:	0: Dönerken kalkış devre dışı 1: Dönerken kalkış her zaman etkin, başlat --> set değeri 2: Dönerken kalkış güç açık, hata, OFF2 ise etkin, başlat --> set değeri 3: Dönerken kalkış hata, OFF2 ise etkin, başlat --> set değeri 4: Dönerken kalkış her zaman etkin, sadece --> set değeri 5: Dönerken kalkış güç açık, hata, OFF2 ise etkin, sadece --> set değeri 6: Dönerken kalkış hata, OFF2 ise etkin, sadece --> set değeri		
Uyarı:	Dönerken kalkış motorun yine de dönebileceği (örneğin kısa şebeke kesintisinden sonra) veya yük ile sürülebileceği durumlarda kullanılmalıdır. Aksi durumda aşırı akım durumları ortaya çıkar.		
Not:	Yüksek eylemsizlik yükü olan motorlar için kullanılır. 1 ila 3 ayarları her iki yönde arama yapar. 4 ila 6 ayarları sadece set değerinin yönünde arama yapar.		

p1202[0...2]	Motor-akımı: Dönerken kalkış / Mot. ak.: Uçuşbaş. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 10 [%]	Maks 200 [%]	Fabrika ayarı 100 [%]
Tanım:	Dönerken kalkış için arama akımını tanımlar. Anma motor akımına göre [%] olarak değer (P0305).		
Not:	Arama akımının azaltılmasıyla sistem eylemsizliği çok yüksek değilken dönerken kalkışın performansını iyileştirebilir.		

p1203[0...2]	Arama hızı: Dönerken kalkış / AramaHızı: Uçuşbaş.		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: C, U, T	Hesaplanmış: -	
	Min. 10 [%]	Maks. 200 [%]	Fabrika ayarı 100 [%]
Tanım:	Dönen motorla senkronluğu sağlamak için dönerken kalkış sırasında aracılığıyla çıkış frekansının değiştirildiği etkeni (sadece V/f modu) ayarlar. Bu değer [%] olarak girilir. Arama sırasındaki karşılıklı ilk gradyanı tanımlar P1203 parametresi motor frekansını aramak için geçen zamanı etkiler.		
Örnek:	50 Hz, 1350 rpm, % 100 bir motorun 600 ms'lik maksimum bir arama zamanı sağlaması için.		
Not:	.Daha yüksek bir değer daha düz bir gradyan ve dolayısıyla daha uzun bir arama zamanı sağlar. Daha düşük bir değer ters etki sağlar.		

r1204	Durum kelimesi: Uçuş başlangıç V/f / Durum: Uçuşbaşlat V/f				
	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16		
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	V/f kontrol modu seçilirse (P1300 < 20) arama sırasında kontrol ve izleme için bit parametresi.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Akım uygulandı	Evet	Hayır	-
	01	Akım uygulanamadı	Evet	Hayır	-
	02	Gerilim azaltıldı	Evet	Hayır	-
	03	Eğim filtresi başlatıldı	Evet	Hayır	-
	04	Akım daha düşük eşik	Evet	Hayır	-
	05	Akım minimum	Evet	Hayır	-
	07	Hız bulunamadı	Evet	Hayır	-

r1205	Durum kelimesi: Dönerken kalkış SLVC / Durum Uçuşbaşlat SLVC				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16		
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Gözlemcinin n-adaptasyonu ile sağlanan dönerken kalkış durumunun kontrolü için bit parametresi. Parametre sadece sensörsüz vektör kontrol (SLVC) seçilirse geçerli olur (P1300 = 20, 22).				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Dönüşüm etkin	Evet	Hayır	-
	01	n-adaptasyonu başlat	Evet	Hayır	-
	02	Akım uygulanıyor	Evet	Hayır	-
	03	n-kontrolör kapalı	Evet	Hayır	-
	04	Isd-kontrolör açık	Evet	Hayır	-
	05	RFG tutma	Evet	Hayır	-
	06	n-adaptasyon sıfıra ayarlandı	Evet	Hayır	-
	07	ayrılmış	Evet	Hayır	-
	08	ayrılmış	Evet	Hayır	-
	09	ayrılmış	Evet	Hayır	-
	10	Yön Pozitif	Evet	Hayır	-
	11	Arama başlatıldı	Evet	Hayır	-
	12	Akım uygulanır	Evet	Hayır	-
	13	Arama iptal edildi	Evet	Hayır	-
	14	Sapma sıfır	Evet	Hayır	-
	15	n-kontrolör etkin	Evet	Hayır	-

p1210**Otomatik yeniden başlatma / Otomatik yeniden başlatma****Erişim düzeyi:** 2**P-Grubu:** -**Veri türü:** Unsigned16**Hızlı komut:** HAYIR**Etkin:** HAYIR**Veri dizisi:** -**Değiştirilebilir:** C, U, T**Hesaplanmış:** -**Min.****Maks.****Fabrika ayarı**

0

6

1

Tanım: Otomatik yeniden başlatma fonksiyonunu yapılandırır

Değer:	0	Devre dışı	
	1	Güç açıldıktan sonra sıfırlamayı başlat,	P1211 devre dışı
	2:	Şebeke karartmasından sonra yeniden başlat,	P1211 devre dışı
	3:	Şebeke gerilim düşüklüğünden veya hatadan sonra yeniden başlat,	P1211 etkin
	4:	Şebeke gerilim düşüklüğünden sonra yeniden başlat,	P1211 etkin
	5:	Şebeke karartmasından ve hatadan sonra yeniden başlat,	P1211 devre dışı
	6:	Şebeke gerilim düşüklüğünden/karartmasından veya hatadan sonra yeniden başlat,	P1211 etkin

Bağımlılık: Otomatik yeniden başlatma için bir dijital giriş kablo bağlantısı aracılığıyla sabit ON komutu gereklidir.

Dikkat:

**Uyarı:**

P1210 > 2 durumu motorun ON komutunu değiştirmeden otomatik olarak yeniden başlamasına sebep olabilir !

"Şebeke gerilim düşüklüğü" BOP (invertöre takılmışsa) üstündeki ekran karamadan önce gücün kesintiye uğradığı ve yeniden uygulandığı durumdur (DC barasının tam olarak çökmediği çok kısa bir şebeke kesintisi).

"Şebeke karartması" güç yeniden uygulanmadan önce DC barasının tamamen çöktüğü uzun bir şebeke kesintisidir.

"Gecikme Zamanı" hata iptal girişimleri arasında kalan zamandır. İlk girişimin "Gecikme Zamanı" 1 saniyedir, sonraki her girişimde bu süre iki katına çıkar.

"Yeniden Başlatma Girişim Sayısı" P1211'de ayarlanabilir. Bu, invertörün iptal etmeye çalışacağı yeniden başlatmaların sayısıdır.

Hatalar iptal edildiğinde ve 4 saniye boyunca hata durumu ortaya çıkmazsa "Yeniden Başlatma Girişim Sayısı" P1211'e getirilecektir ve "Gecikme Zamanı" 1 saniyeye getirilecektir.

P1210 = 0:

Otomatik yeniden başlatma devre dışı bırakılır.

P1210 = 1:

İnvertör hataları onaylayacaktır (sıfırlayacaktır), başka bir deyişle yeniden uygulandığında bir hatayı sıfırlayacaktır. Bu, invertörün gücü tamamen kapatılması gerektiği anlamına gelir, bir gerilim düşüklüğü yeterli olmaz. İnvertör, ON komutu değiştirilene kadar çalışmayacaktır.

P1210 = 2:

İnvertör, karartmadan sonra güç açıkken F0003 hatasını onaylar ve sürücüyü yeniden başlatır. ON komutunun dijital giriş (DI) aracılığıyla kablolanması gereklidir.

P1210 = 3:

Bu ayarlar söz konusu olduğunda sürücünün sadece hata durumunda RUN (ÇALIŞTIR) durumundaysa yeniden başlatılması önemlidir (F0003, vb.). İnvertör hatayı onaylar ve bir karartmadan veya gerilim düşüklüğünden sonra sürücüyü yeniden başlatır. ON komutunun dijital giriş (DI) aracılığıyla kablolanması gereklidir.

P1210 = 4:

Bu ayarlar söz konusu olduğunda sürücünün sadece hata durumunda RUN (ÇALIŞTIR) durumundaysa yeniden başlatılması önemlidir (F0003). İnvertör hatayı onaylar ve bir karartmadan veya gerilim düşüklüğünden sonra sürücüyü yeniden başlatır. ON komutunun dijital giriş (DI) aracılığıyla kablolanması gereklidir.

P1210 = 5:

İnvertör, karartmadan sonra güç açıkken F0003, vb. hatasını onaylar ve sürücüyü yeniden başlatır. ON komutunun dijital giriş (DI) aracılığıyla kablolanması gereklidir.

P1210 = 6:

İnvertör, karartmadan veya gerilim düşüklüğünden sonra güç açıkken hataları (F0003, vb.) onaylar ve sürücüyü yeniden başlatır.

ON komutunun dijital giriş (DI) aracılığıyla kablolanması gereklidir. Ayar 6, motorun anında yeniden başlatılmasına sebep olur.

Dönerken kalkış motorun yine de dönebileceği (örneğin kısa şebeke kesintisinden sonra) veya yük ile sürülebileceği durumlarda kullanılmalıdır (P1200).

p1211 Yeniden başlatma girişimi sayısı / Yeniden başlatma girişimleri

Erişim düzeyi: 3 P-Grubu: - Veri türü: Unsigned16
 Hızlı komut HAYIR Etkin: HAYIR Veri dizisi: -
 Değiştirilebilir: C, U, T Hesaplanmış: -

Min Maks Fabrika ayarı
 0 10 3

Tanım: Otomatik yeniden başlatma P1210 etkinleştirilmişken invertörün yeniden başlatma girişimlerinin sayısını belirler.

p1215 Fren tutmayı etkinleştir / MHB etkinleştir

CU240E Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: - Veri türü: Unsigned16
 Hızlı komut HAYIR Etkin: HAYIR Veri dizisi: -
 Değiştirilebilir: C, T Hesaplanmış: -

Min Maks Fabrika ayarı
 0 1 0

Tanım: Fren tutma fonksiyonunu etkinleştirir/devre dışı bırakır. Motor tutma freni (MHB) durum kelimesi 1 r0052 Bit12 aracılığıyla kontrol edilir. Bu sinyal aşağıdaki-ler aracılığıyla düzenlenir:

- seri arayüzün durum kelimesi (örneğin USS)
- dijital çıkışlar (örneğin DO0: ==> P0731 = 52.C (r0052 Bit12))

Değer: 0: Motor tutma freni devre dışı
 1: Motor tutma freni etkin

Dikkat: Sadece sınırlı sayıda acil fren işletimi için tasarlandığından dolayı motor tutma freninin çalışma freni olarak kullanılmasına izin verilmez.



Not: Sensörsüz vektör kontrol modunda (P1300 = 20) aşağıdakiler geçerli olmalıdır:

- **Min.** Frekans P1080'in değeri sıfır olmalıdır.

p1215 Fren tutmayı etkinleştir / MHB etkinleştir

CU240S Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: - Veri türü: Unsigned16
 CU240S DP Hızlı komut HAYIR Etkin: HAYIR Veri dizisi: -
 CU240S DP-F Değiştirilebilir: C, T Hesaplanmış: -
 CU240S PN
 CU240S DP-F

Min Maks Fabrika ayarı
 0 1 0

Tanım: Fren tutma fonksiyonunu etkinleştirir/devre dışı bırakır. Motor tutma freni (MHB) durum kelimesi 1 r0052 Bit12 aracılığıyla kontrol edilir. Bu sinyal aşağıdaki-ler aracılığıyla düzenlenir:

- seri arayüzün durum kelimesi (örneğin USS)
- dijital çıkışlar (örneğin DO0: ==> P0731 = 52.C (r0052 Bit12))

Değer: 0: Motor tutma freni devre dışı
 1: Motor tutma freni etkin

Dikkat: Sadece sınırlı sayıda acil fren işletimi için tasarlandığından dolayı motor tutma freninin çalışma freni olarak kullanılmasına izin verilmez.



Not: Bir vektör kontrol modunda (P1300 = 20 veya P1300 = 21) aşağıdakiler geçerli olmalıdır:

- **Min.** Frekans P1080'in değeri sıfır olmalıdır.
- Gecikme hız kaybı tepkisi > fren tutma zamanı (yani P0494 > P1216 ve P0494 > P1217) olmalıdır
- Dışarı çekilen motor için gecikme zamanı > fren tutma zamanı (yani P2178 > P1216 ve P2178 > P1217) olmalıdır

Aksi durumda fren uygulandığında ve darbeler etkinleştirildiğinde enkoder kayıpları (F0090) başlatılabilir.

p1216 Tutma freni serbest bırakma gecikmesi / MHB serbest bırakma gecikmesi
 Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: - Veri türü: FloatingPoint32
 Hızlı komut HAYIR Etkin: HAYIR Veri dizisi: -
 Değiştirilebilir: C, T Hesaplanmış: -

Min	Maks	Fabrika ayarı
0.0 [s]	20.0 [s]	1.0 [s]

Tanım: Hızlanma rampasından önce invertörün **Min.** frekans P1080'de çalıştığı zaman aralığını tanımlar.

p1217 Veri çıkış azalmasından sonra tutma zamanı / Tutmazam. <- yavaşlama ram-pası

Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: - Veri türü: FloatingPoint32
 Hızlı komut HAYIR Etkin: HAYIR Veri dizisi: -
 Değiştirilebilir: C, T Hesaplanmış: -

Min	Maks	Fabrika ayarı
0.0 [s]	20.0 [s]	1.0 [s]

Tanım: Duruş rampasından sonra invertörün minimum frekansta (P1080) çalışacağı zamanını tanımlar.

Not: P1217 > P1227 ise P1227 parametresi öncelik kazanır.

p1218[0...2] BI: MHB geçersiz kılma / MHB geçersiz kılma

Erişim düzeyi: 3 P-Grubu: Komutlar Veri türü: U32 / İkili
 Hızlı komut HAYIR Etkin: HAYIR Veri dizisi: CDS
 Değiştirilebilir: U, T Hesaplanmış: -

Min	Maks	Fabrika ayarı
-	-	0

Tanım: MHB çıkışının geçersiz kılınmasını sağlayarak frenin ayrı kontrol altında açılmasına olanak verir.


p1227[0...2] Sıfır hız algılama izleme zamanı / Sıfır hız zamanı

Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: Set değerleri Veri türü: FloatingPoint32
 Hızlı komut HAYIR Etkin: HAYIR Veri dizisi: DDS
 Değiştirilebilir: U, T Hesaplanmış: -


Min	Maks	Fabrika ayarı
0.0 [s]	300,0 [s]	4,0 [s]

Tanım: Durağan tanımlama için izleme zamanını ayarlar.
 OFF1 veya OFF3 ile frenleme yaparken set değeri hızı P2167'nin altına düştükten sonra durağan bu zaman geçtikten sonra tanımlanır. Bundan sonra frenleme sinyali başlatılır ve sistem kapanış zamanını bekler ve darbeler iptal edilir.

Not: P1227 = 300.0 : fonksiyonu devre dışı bırakılır
 P1227 = 0,0 : darbeler anında kilitlenir
 P1217 > P1227 ise P1227 parametresi öncelik kazanır.

p1230[0...2] CU240E CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F PM240	BI: DC frenlemeyi etkinleştir / DC fre. etkinleştir Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Komutlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	DC frenlemeyi harici bir beslemeden uygulanan bir sinyal aracılığıyla etkinleştirir. harici giriş sinyali etkinken fonksiyon etkin kalır. DC frenleme motorun bir DC frenleme akımı uygulayarak hızlı bir şekilde durdurulmasını sağlar (uygulanan akım durağan mili de tutar). DC frenleme sinyali uygulandığında invertör çıkış darbeleri bloke edilir ve DC akımı motorun mıknatıslığı yeteri kadar giderilmeden uygulanmaz. Bu gecikme zamanı P0347'de ayarlanır (mıknatıslık giderme zamanı). Bu gecikme zamanı çok kısaysa aşırı akım başlatılabilir. DC frenleme seviyesi varsayılan olarak % 100 olarak ayarlanmış olan P1232'de (DC frenleme akımı - anma motor akımıyla ilişkili) ayarlanır.		
Bağımlılık:	Standart Telegram 350 ve PROFIBUS seğildiğinde (p0700 = 6, p0922 = 350) parametre değiştirilemez.		
Dikkat: 	DC frenleme ile motorun kinetik enerjisi motorda ısıya döneştürölür. Sürücü bu durumda çok uzun süre kalırsa aşırı ısınabilir ! Senkron bir motor (yani P0300 = 2) kullanılırken DC frenleme mümkün değildir.		

p1232[0...2] PM240	DC frenleme akımı / DC frenleme akımı Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 0 [%]	Maks 250 [%]	Fabrika ayarı 100 [%]
Tanım:	Anma motor akımı (P0305) ile ilişkili olan DC akım seviyesini [%] olarak tanımlar. DC frenleme aşağıdaki bağımlılıklar gözetilerek düzenlenebilir: • OFF1 / OFF3 ==> P1233'e bakın • BICO ==> P1230'a bakın		

p1233[0...2] PM240	DC frenleme süresi / DC fren. süresi Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00 [s]	Maks 250.00 [s]	Fabrika ayarı 0.00 [s]
Tanım:	DC frenlemenin OFF1 veya OFF3 komutunu takiben etkin olduğu süreyi tanımlar. Sürücü tarafından bir OFF1 veya OFF3 komutu alındığında çıkış frekansı 0 Hz'ye veri çıkışı yapmaya başlar. Çıkış frekansı P1234'te ayarlanan değere ulaştığında sürücü P1233'te ayarlanan süre boyunca bir P1232 DC frenleme akımı yerleştirir.		
Dikkat: 	DC frenleme ile motorun kinetik enerjisi motorda ısıya döneştürölür. Sürücü bu durumda çok uzun süre kalırsa aşırı ısınabilir ! Senkron bir motor (yani P0300 = 2) kullanılırken DC frenleme mümkün değildir.		
Uyarı:	DC frenleme fonksiyonu bir DC frenleme akımı uygulayarak motorun hızlı bir şekilde durmasına sebep olur. DC frenleme sinyali uygulandığında invertör çıkış darbeleri bloke edilir ve DC akımı motorun mıknatıslığı yeteri kadar giderilene kadar DC akımı uygulanmaz (mıknatıslık giderme zamanı motor verilerinden otomatik olarak hesaplanır).		
Not:	P1233 = 0, DC frenlemenin etkinleştirilmediğini ifade eder.		

p1234[0...2] PM240	DC frenleme başlatma frekansı / DC fren. başlatma frek. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut: HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00 [Hz]	Maks 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 650.00 [Hz]
Tanım:	DC frenlemenin başlatma frekansını ayarlar. Sürücü tarafından bir OFF1 veya OFF3 komutu alındığında çıkış frekansı 0 Hz'ye veri çıkışı yapmaya başlar. Çıkış frekansı DC frenleme P1234'nin başlatma frekansında ayarlanan değere ulaştığında sürücü P1233'te ayarlanan süre boyunca bir P1232 DC frenleme akımı yerleştirir.		
p1236[0...2] PM240	Bileşik frenleme akımı / Bileşik fren. ak. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut: HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 0 [%]	Maks 250 [%]	Fabrika ayarı 0 [%]
Tanım:	Bileşik frenlemenin DC-bara gerilimi eşiği aşıldıktan sonra AC dalga biçiminin üstüne koyulan DC seviyesini tanımlar. Değer, anma motor akımına (P0305) göre [%] olarak girilir. Bileşik frenleme anahtar-açma seviyesi (V_DC,Comp) : $p1254 = 0 \rightarrow V_DC \text{ ise } Comp = 1.13 * \sqrt{2} * V_mains = 1.13 * \sqrt{2} * p0210$ aksi durumda $V_DC,Comp = 0.98 * r1242$ Bileşik Fren, OFF1 veya OFF3 sonrası DC fren fonksiyonunun yeniden üretilen frenlemenin (veri çıkışında etkin frenleme) üstüne bindirilmesidir. Bu sayede kontrollü motor frekansı ve motora döndürülen minimum enerji ile frenleme sağlanır. Yavaşlama rampası zamanı optimizasyonu ve bileşik frenlemeyle ek HW bileşenleri olmadan verimli bir frenleme mümkündür.		
Bağımlılık:	Bileşik frenleme, sadece DC bara gerilimine bağlıdır (yukarıda verilen eşiğe bakın). Bu, OFF1, OFF3 ve yeniden üretilen durumda ortaya çıkar. Şu durumlarda devre dışı kalır: • DC frenleme etkinken • Dönerken kalkış etkinken • Vektör modu (SLVC, VC) seçildiğinde		
Uyarı:	Bu değer artırılmasıyla frenleme performansı genellikle iyileştirilir; ama değeri çok yüksek ayarlar-sanız aşırı akım başlatılabilir. Etkin dinamik frenlemeyle kullanılırsa bileşik frenleme öncelikli olacaktır. Etkin Vdc maks kontrolör ile kullanılırsa sürücünün frenleme karşısında davranışı özellikle bileşik frenlemenin değeri çok yüksekse kötüleşebilir. Bileşik frenleme sürücü vektör kontroldeyken çalışmaz.		
Not:	P1236 = 0, bileşik frenlemenin etkinleştirilmediğini ifade eder.		

p1237
PM240

Dinamik frenleme / Dinamik frenleme

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut: HAYIR
Değiştirilebilir: C, U, T

P-Grubu: -
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Min
0

Maks
5

Fabrika ayarı
0

Tanım:

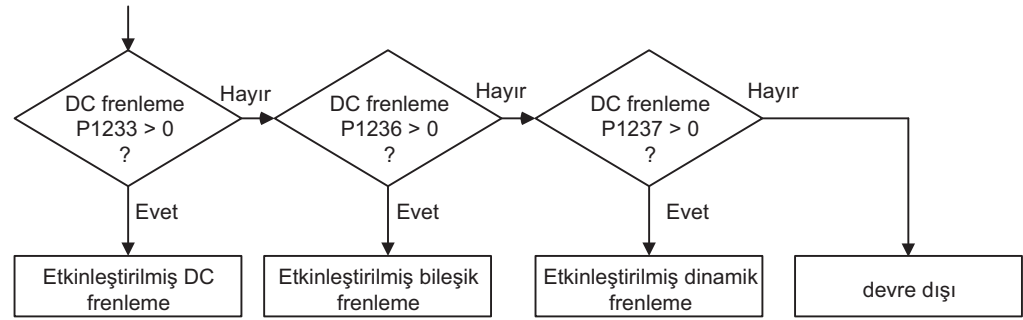
Dinamik frenleme, pervane direncinde frenleme enerjisini emer. Bu parametre, frenleme direncinin (pervane direnci) anma görev döngüsünü tanımlar. Dinamik frenleme, bu fonksiyon etkinleştirildiğinde ve DC-bara gerilimi dinamik frenleme anahtar-açma seviyesini aştığında etkin olur. Dinamik frenleme anahtar-açma seviyesi ($V_{DC,Chopper}$):
 $p1254 = 0 \rightarrow V_{DC} \text{ ise } Chopper = 1.13 * \sqrt{2} * V_{mains} = 1.13 * \sqrt{2} * p0210$ aksi durumda
 $V_{DC,Chopper} = 0.98 * r1242$

Değer:

0: Devre dışı
1: % 5 görev döngüsü
2: % 10 görev döngüsü
3: % 20 görev döngüsü
4: % 50 görev döngüsü
5: % 100 görev döngüsü

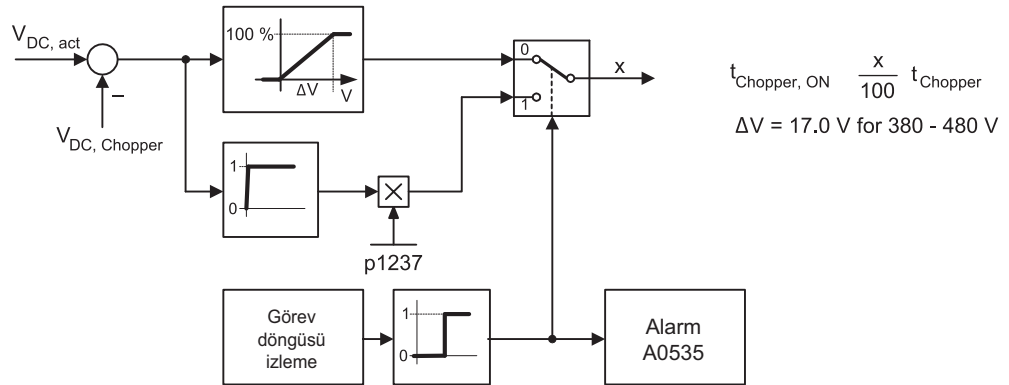
Bağımlılık:

Dinamik frenleme etkin DC frenleme ve bileşik frenleme ile kullanılırsa DC frenleme ve bileşik frenleme öncelikli olur.



Uyarı:

İlk olarak fren termal sınıra yaklaşılan kadar DC bara seviyesine bağlı olarak yüksek bir görev döngüsünde çalışacaktır. Bu parametre tarafından belirlenen görev döngüsü daha sonra üstüne bindirilecektir. Direnç aşırı ısınmadan bu seviyede süresiz olarak çalışabilecektir.



A0535 uyarısının eşiği % 95 görev döngüsünde çalışılan 10 saniyeye eşdeğerdir. Görev döngüsü % 95 görev döngüsünde 12 saniyede çalışırken sınırlanır.

p1240[0...2]

PM240

Vdc kontrolörünün yapılandırması / Vdc kontrolörü**Erişim düzeyi:** 3**Hızlı komut:** HAYIR**Değiştirilebilir:** C, T**P-Grubu:** -**Etkin:** EVET**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** Unsigned16**Veri dizisi:** DDS**Min**

0

Maks

3

Fabrika ayarı

1

Tanım:

Vdc kontrolörünü etkinleştirir / devre dışı bırakır.

Vdc kontrolörü yüksek eylemsizlik sistemlerinde aşırı gerilim başlangıcını önlemek için DC bara gerilimini dinamik olarak kontrol eder.

Değer:

0: Vdc kontrolör devre dışı

1: Vdc-maks kontrolörü etkin

2: Kinetik arabelleğe alma (Vdc-min kontrolör) etkin

3: Vdc-maks kontrolör ve kinetik arabelleğe alma (KIB) etkin

Dikkat:

P1245 çok fazla artırılırsa buna sürücü normal işletimiyle müdahale edilebilir.

**Not:**

- Vdc-maks kontrolör:
Vdc-maks kontrolör, DC-bara gerilimi (r0026) sınırlar (r1242) içinde tutmak için yavaşlama rampası zamanlarını otomatik olarak artırır.
- Vdc-min kontrolör:
DC-bara gerilimi P1245 anahtar-açma seviyesinin altına düşerse Vdc-min etkinleştirilir. Daha sonra motorun kinetik enerjisi DC-bara gerilimini arabelleğe almak için kullanarak sürücünün yavaşlamasına sebep olur. Sürücü F0003 ile anında başlatılırsa ilk olarak P1247 dinamik etkenini artırmaya çalışır. F0003 ile başlatılmaya devam ediyorsa P1245 anahtar-açma seviyesini artırmaya çalışır.

r1242

PM240

CO: Vdc-maks anahtar-açma seviyesi / Vdc-maks ON sev.**Erişim düzeyi:** 3**Birim:** [V]**P-Grubu:** -**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** FloatingPoint32**Veri dizisi:** -**Tanım:**Vdc maks kontrolörünün anahtar-açma seviyesini gösterir. Şu denklem sadece p1254 = 0 ise geçerlidir : $r1242 = 1.15 * \sqrt{2} * V_{mains} = 1.15 * \sqrt{2} * p0210$ aksi durumda r1242 dahili olarak hesaplanır.**p1243[0...2]**

PM240

Vdc-maks dinamik etkeni / Vdc-maks din. etk.**Erişim düzeyi:** 3**Hızlı komut:** HAYIR**Değiştirilebilir:** C, U, T**P-Grubu:** -**Etkin:** EVET**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** Unsigned16**Veri dizisi:** DDS**Min**

10 [%]

Maks

200 [%]

Fabrika ayarı

100 [%]

Tanım:


DC bara kontrolörü için dinamik etkeni [%] olarak tanımlar.

Bağımlılık:

P1243 = % 100, P1250, P1251 ve P1252 parametrelerinin (kazanç, integral süresi ve diferansiyel zamanı) kullanıldığı anlamına gelir. Aksi durumda bunlar P1243 ile çarpılır (Vdc-maks dinamik etkeni).

Not:

Vdc kontrolör ayarlaması motor ve invertör verilerinden otomatik olarak hesaplanır.

p1245[0...2] PM240	Anahtar-açma seviyesi kin. arabelleğe alma / KIB ON seviyesi Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 65 [%]	Maks 115 [%]	Fabrika ayarı 76 [%]
Tanım:	Besleme gerilimi ile ilişkili kinetik arabelleğe alma (KIB) anahtar-açma seviyesini [%] olarak girin (P0210). $r1246[V] = (p1245[\%] / 100) * \sqrt{2} * p0210$		
Uyarı: 	Bu değer çok fazla artırılmasıyla sürücü normal işletimine müdahale edilebilir.		
Not:	P1254'ün KIB anahtar-açma seviyesi üstünde etkisi yoktur.		
r1246[0...2] PM240	CO: Anahtar-açma seviyesi kin. arabelleğe alma / KIB ON seviyesi Erişim düzeyi: 3 Birim: [V]	P-Grubu: - Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Kinetik arabelleğe almasının anahtar-açma seviyesini gösterir (KIB, Vdc Min. kontrolör). Dc-bara gerilimi r1246'daki değer altına düşerse kinetik arabelleğe alma etkinleştirilir. Bu, motor frekansının Vdc'yi geçerli aralık içinde tutmak için azaltılacağı anlamına gelir. Yeterli rejeneratif enerji mevcut değilse konvertör düşük gerilim başlatır.		
p1247[0...2] PM240	Kinetik arabelleğe almanın din. etkeni / KIB din. etkeni Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 10 [%]	Maks 200 [%]	Fabrika ayarı 100 [%]
Tanım:	Kinetik arabelleğe alma için dinamik etkeni girer (KIB, Vdc- Min. kontrolör). $P1247 = \% 100, P1250, P1251$ ve $P1252$ parametrelerinin (kazanç, integral süresi ve diferansiyel zamanı) kullanıldığı anlamına gelir. Aksi durumda bunlar P1247 ile çarpılır (Vdc-min dinamik etkeni).		
Not:	Vdc kontrolör ayarlaması motor ve invertör verilerinden otomatik olarak hesaplanır.		
p1250[0...2] PM240	Vdc-kontrolör kazancı / Vdc ktrl. kazancı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00	Maks 10.00	Fabrika ayarı 1.00
Tanım:	Vdc kontrolör için kazancı girer.		
p1251[0...2] PM240	Integral süresi Vdc-kontrolör / Büt. zaman Vdc ktrl Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0,1 [ms]	Maks 1000,0 [ms]	Fabrika ayarı 40,0 [ms]
Tanım:	Vdc kontrolör için bütünleyici zaman sabitini girer.		

p1252[0...2] PM240	Diferansiyel zaman Vdc-kontrolör / Dif.zaman Vdc ktrl Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.0 [ms]	Maks 1000.0 [ms]	Fabrika ayarı 1,0 [ms]
Tanım:	Vdc kontrolör için diferansiyel zaman sabitini girer.		
p1253[0...2]	Vdc-kontrolör çıkış sınırlaması / Vdc ktrl çık. sın. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, U, T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_REG	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00 [Hz]	Maks 00.00 [Hz]	Fabrika ayarı 10.00 [Hz]
Tanım:	Vdc maks kontrolörün maksimum etkisini sınırlar.		
Not:	Fabrika ayarı invertör gücüne bağlıdır.		
p1254 PM240	Otomatik algılama Vdc anahtar-açma seviyeleri / OtoAlgı Vdc ON sev. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 1	Fabrika ayarı 1
Tanım:	Vdc maks kontrolör için anahtar-açma seviyelerinin otomatik algılamasını etkinleştirir/devre dışı bırakır.		
Değer:	0: Devre dışı 1: Etkin		
p1256[0...2] PM240	Kinetik arabelleğe alma tepkisi / KIB Tepkisi Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: C, T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 0	Maks 2	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Kinetik arabelleğe alma kontrolörü için tepkiyi girer (Vdc-min kontrolör). Seçilen ayarlara bağlı olarak P1257'de tanımlanan frekans sınırı hızı tutmak ve darbeleri devre dışı bırakmak için kullanılır. Yeterli yeniden üretim sağlanmazsa sürücü düşük gerilim başlatabilir		
Değer:	0: Başlatmaya kadar DC-barası sağla 1: Başlatmaya / durdurmaya kadar DC-barası sağla 2: Kontrol durdur		
Not:	P1256 = 0: Şebeke geri döndürülene veya sürücü düşük gerilimle başlatılana kadar DC-bara gerilimi sağlayın. Frekans, P1257'de sağlanan frekans sınırının üstünde tutulur. P1256 = 1: Şebeke geri döndürülene veya sürücü düşük gerilimle başlatılana veya frekans P1257'deki sınırın altına düştüğünde darbeler devre dışı kalana kadar DC-bara gerilimini sağlayın. P1256 = 2: Bu seçenek şebeke geri döndüğünde bile frekansın veri çıkışını durağan duruma getirir. Şebeke geri döndürülmezse frekans P1257 sınırına kadar vdc-min kontrolör kontrolünün altına getirilir. Daha sonra darbeler devre dışı bırakılır ve düşük gerilim ortaya çıkar. Şebeke geri döndürülürse P1257 sınırına kadar OFF1 etkin olur. Daha sonra darbeler devre dışı bırakılır.		

p1257[0...2] PM240	Kinetik arabelleğe alma için frek. sınırı / KIB için frek. sınırı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut: HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Set değerleri Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00 [Hz]	Maks 600.00 [Hz]	Fabrika ayarı 2.50 [Hz]
Tanım:	P1256'ya bağlı olarak kinetik arabelleğe almanın (KIB) hızı tuttuğu veya darbeleri devre dışı bıraktığı frekans.		

p1300[0...2] CU240E	Kontrol modu / Kontrol modu Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut: EVET Değiştirilebilir: C(1), T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 0	Maks 22	Fabrika ayarı 0

Tanım: Kontrol yöntemini seçen parametre.
Motor ile invertör tarafından sağlanan gerilim arasındaki ilişkiyi kontrol eder.

Değer:	0: Doğrusal karakteristikli V/f
	1: FCC'li V/f
	2: Karesel karakteristikli V/f
	3: Programlanabilir karakteristikli V/f
	4: ayrılmış
	5: Tekstil uygulamaları için V/f
	6: Tekstil uygulamaları için FCC'li V/f
	19: Bağımsız gerilim set değerli V/f kontrol
	20: Sensörsüz vektör kontrolü
	22: Sensörsüz vektör moment-kontrolü

Bağımlılık: P0205, P0500 parametrelerine bakın

Not:

P1300 = 1 : FCC'li V/f (dalgalı akım kontrolü)

- İyileştirilmiş verimlilik için motor dalgalanma akımını sağlar.
- FCC seçilirse doğrusal V/f düşük frekanslarda etkin olur.

P1300 = 2 : Karesel karakteristikli V/f

- Santrifüj fanlar / pompalar için uygun

P1300 = 3 : Programlanabilir karakteristikli V/f

- Kullanıcı tanımlı karakteristik (P1320'a bakın)
- Senkron motorlar için (örneğin SIEMOSYN motorları)

P1300 = 5,6 : Tekstil uygulamaları için V/f

- Kayma dengelemesi devre dışı.
- Imaks kontrolörü sadece çıkış gerilimini değiştirir.
- Imaks kontrolör çıkış frekansını etkilemez.

P1300 = 19 : Bağımsız gerilim set değerli V/f kontrol

Aşağıdaki tabloda P1300 bağımlılıklarıyla ilişkili olarak değiştirilen kontrol parametrelerinin (V/f) bir genel görünümünü sunar.

	Parametre ismi	Seviye	V/f								SLVC		VC	
			p1300 =											
			0	1	2	3	5	6	19	20	22	21	23	
p1300[3]	Kontrol modu	2	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x
p1310[3]	Sürekli itme	2	x	x	x	x	x	x	x	-	-	-	-	
p1311[3]	Hızlandırma itmesi	2	x	x	x	x	x	x	x	-	-	-	-	
p1312[3]	Başlatma itmesi	2	x	x	x	x	x	x	x	-	-	-	-	
p1316[3]	İtme uç frekansı	3	x	x	x	x	x	x	x	-	-	-	-	
p1320[3]	Programlanabilir V/f frek. koord. 1	3	-	-	-	x	-	-	-	-	-	-	-	
p1321[3]	Programlanabilir V/f volt. koord. 1	3	-	-	-	x	-	-	-	-	-	-	-	
p1322[3]	Programlanabilir V/f frek. koord. 2	3	-	-	-	x	-	-	-	-	-	-	-	
p1323[3]	Programlanabilir V/f volt. koord. 2	3	-	-	-	x	-	-	-	-	-	-	-	
p1324[3]	Programlanabilir V/f frek. koord. 3	3	-	-	-	x	-	-	-	-	-	-	-	
p1325[3]	Programlanabilir V/f volt. koord. 3	3	-	-	-	x	-	-	-	-	-	-	-	
p1330[3]	Cl: Gerilim set değeri	3	-	-	-	-	-	-	x	-	-	-	-	
p1333[3]	FCC için başlatma frekansı	3	-	x	-	-	-	x	-	-	-	-	-	
p1335[3]	Kayma dengelemesi	2	x	x	x	x	-	-	-	-	-	-	-	
p1336[3]	CO: U/f Kayma sınırı	2	x	x	x	x	-	-	-	-	-	-	-	
p1338[3]	Rezonans söndürme kazancı V/f	3	x	x	x	x	-	-	-	-	-	-	-	
p1340[3]	İmaks frek. kontrolör oran kazancı	3	x	x	x	x	x	x	x	-	-	-	-	
p1341[3]	İmaks kontrolör bütünleyici zamanı	3	x	x	x	x	x	x	x	-	-	-	-	
p1345[3]	İmaks kontrolör oran kazancı	3	x	x	x	x	x	x	x	-	-	-	-	
p1346[3]	İmaks gerilim ktrl. bütünleyici zaman	3	x	x	x	x	x	x	x	-	-	-	-	
p1350[3]	Gerilim yumuşak başlangıcı	3	x	x	x	x	x	x	x	-	-	-	-	

Sensörsüz vektör kontrolü (SLVC, P1300 = 20,22):

SLVC, aşağıdaki uygulama türleri için mükemmel performans sağlayabilir:

- Yüksek moment performansı gerektiren uygulamalar
- Darbe yüklemesine hızlı yanıt gerektiren uygulamalar
- 0 Hz'den geçerken moment tutmasını gerektiren uygulamalar
- Çok hassas hız tutması gerektiren uygulamalar
- Motor dışı çekme koruması gerektiren uygulamalar

Sınırlamalar:

SLVC, kullanılan motor modelinin hassasiyetine ve invertör tarafından yapılan ölçümlere bağlıdır.

Bu yüzden SLVC'nin kullanımında belli sınırlamalar vardır:

- $f_{max} = \min(200 \text{ Hz}, 5 * p0310)$ (**Maks. frekans**)
- $(1 / 4) \leq (p0305 / r0207) \leq (r0209 / r0207)$ (anma motor akımının anma invertör akımına oranı)
- senkron motor yok

Önerilen devreye alma yolları:

SLVC kontrolü altında doğru işletim için motorun isim plakasının (P0304 - P0310) doğru bir şekilde girilmesi ve motor veri tanımlamasının (P1900) soğuk bir motorda gerçekleştirilmesi zorunludur.

Varsayılan değer olan 20°C'den kayda değer ölçüde farklıysa motor ortam sıcaklığının P0625'e doğru bir şekilde girilmesi de gereklidir.

Bu, hızlı devreye alma tamamlandıktan sonra (P3900) ve motor veri tanımlama ölçümleri yapılmadan önce gerçekleştirilmelidir.

Optimizasyon:

Aşağıdaki parametreler kullanıcı tarafından performansı iyileştirmek için ayarlanabilir.

- P0003 = 3
- P0342: Toplam / motor eylemsizlik oranı

Sensörsüz Vektör Kontrolü (SLVC):

- P1470: P kazancı (SLVC)
- P1472: I terim (SLVC)
- P1610: Sürekli moment itmesi (SLVC, açık döngü itme)
- P1750: Motor modelinin kontrol kelimesi

Aşağıdaki tabloda P1300 bağımlılıklarıyla ilişkili olarak değiştirilen kontrol parametrelerinin (SLVC) bir genel görünümünü sunar.

ParNo.	Parametre ismi	Seviye	V/f										SLVC	VC
			P1300 =											
			0	1	2	3	5	6	19	20	22	21	23	
P1400[3]	Hız kontrolünün yapılandırılması	3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	x	-	
P1442[3]	Gerçek hız için filtre zamanı	3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	x	-	
P1452[3]	Gerçek hız filtre zamanı (SLVC)	3	-	-	-	-	-	-	-	x	-	-	-	
P1460[3]	Kazanç hız kontrolörü	2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	x	-	
P1462[3]	Bütünleyici zaman hız kontrolörü	2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	x	-	
P1470[3]	Kazanç hız kontrolörü (SLVC)	2	-	-	-	-	-	-	-	x	-	-	-	
P1472[3]	Bütünleyici zaman n-ktrl. (SLVC)	2	-	-	-	-	-	-	-	x	-	-	-	
P1477[3]	Bl: n-ktrl toplayıcısını ayarlar.	3	-	-	-	-	-	-	-	x	-	x	-	
P1478[3]	Cl: n-ktrl toplayıcı değerini ayarlar.	3	-	-	-	-	-	-	-	x	-	x	-	
P1488[3]	Düşüş giriş kaynağı	3	-	-	-	-	-	-	-	x	-	x	-	
P1489[3]	Düşüş ölçekleme	3	-	-	-	-	-	-	-	x	-	x	-	
P1492[3]	Düşüş etkinleştir	3	-	-	-	-	-	-	-	x	-	x	-	
P1496[3]	Ölçekleme hızlandırma ön kontrolü	3	-	-	-	-	-	-	-	x	-	x	-	
P1499[3]	Ölçekleme hızlandırma moment kontrolü	3	-	-	-	-	-	-	-	-	x	-	-	
P1500[3]	Moment set değerinin seçimi	2	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1501[3]	Bl: Moment kontrolüne geç	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1503[3]	Cl: Moment set değeri	3	-	-	-	-	-	-	-	-	x	-	x	
P1511[3]	Cl: Ek moment set değeri	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1520[3]	CO: Üst moment sınırı	2	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1521[3]	CO: Alt moment sınırı	2	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1522[3]	Cl: Üst moment sınırı	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1523[3]	Cl: Alt moment sınırı	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1525[3]	Ölçekleme düşük moment sınırı	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1530[3]	Motor güç sınırlaması	2	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1531[3]	Yeniden üretilen güç sınırlaması	2	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1570[3]	CO: Sabit değer dalgalanma set değeri	2	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1574[3]	Dinamik gerilim boşluk payı	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1580[3]	Verimlilik optimizasyonu	2	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1582[3]	Dalgalanma set değeri için zamanı düzleştir	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1596[3]	Bütünleyici zaman alanı zayıflatma kontrolörü	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1610[3]	Sürekli moment itmesi (SLVC)	2	-	-	-	-	-	-	-	x	x	-	-	
P1611[3]	Hızlandırma moment itmesi (SLVC)	2	-	-	-	-	-	-	-	x	x	-	-	
P1740	Salınım söndürme kazancı	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	-	-	
P1750[3]	Motor modelinin kontrol kelimesi	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	x	x	
P1755[3]	Başlatma-frekansı motor modeli (SLVC)	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	-	-	
P1756[3]	Hyst.-frekans motor modeli (SLVC)	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	-	-	
P1758[3]	Besleme-ileri-moduna geçiş T(süresi)	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	-	-	
P1759[3]	n-adaptasyonun yerleştirilmesi için geçen T(süre)	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	-	-	
P1764[3]	n-adaptasyon Kp'si (SLVC)	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	-	-	
P1780[3]	Rs/Rr-adaptasyon kontrol kelimesi	3	-	-	-	-	-	-	-	x	x	-	-	
P0400[3]	Enkoder türünü seç	2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	x	x	
P0408[3]	Devir başına enkoder darbesi	2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	x	x	
P0491[3]	Hız sinyal kaybına tepki	2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	x	x	
P0492[3]	İzin verilen hız farkı	2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	x	x	
P0494[3]	Gecikme hız kaybı tepkisi	2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	x	x	

p1300[0...2]

CU240S
CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F

Kontrol modu / Kontrol modu**Erişim düzeyi:** 2**Hızlı komut** EVET**Değiştirilebilir:** C(1), T**P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol**Etkin:** HAYIR**Hesaplanmış:** -**Veri türü:** Unsigned16**Veri dizisi:** DDS**Min**

0

Maks

23

Fabrika ayarı

0

Tanım:

Kontrol yöntemini seçen parametre.

Motor ile invertör tarafından sağlanan gerilim arasındaki ilişkiyi kontrol eder.

Değer:

- 0: Doğrusal karakteristikli V/f
1: FCC'li V/f
2: Karesel karakteristikli V/f
3: Programlanabilir karakteristikli V/f
4: ayrılmış
5: Tekstil uygulamaları için V/f
6: Tekstil uygulamaları için FCC'li V/f
19: Bağımsız gerilim set değerli V/f kontrol
20: Sensörsüz vektör kontrolü
21: Sensörlü vektör kontrolü
22: Sensörsüz vektör moment-kontrolü
23: Sensörlü vektör moment kontrolü

Bağımlılık:

P0205, P0500 parametrelerine bakın

Dikkat:

Enkoder geri beslemeli (VC) Vektör Kontrolünün devreye alırken sürücü ilk olarak V/f modu (P1300'e bakın) için yapılandırılmalıdır.

Sürücüyü çalıştırın ve şu konularda ortak olması gereken r0061 ve r0021'i karşılaştırın

- işaret ve
- genlik (sadece küçük yüzdeleri bir sapmayla).

Ancak her iki kriter de yerine getirilirse P1300'ü değiştirin ve VC seçin (P1300 = 21 veya 23).

P0400 = 1 (tek kanallı enkoder) sadece tek yönlü işleme olanak verir.

Her iki yönde işletim gerekirse 2 kanallı (A ve B) bir enkoder bağlayın ve ayar 2'yi seçin.

Daha fazla bilgi için enkoder modülünün İşletim Talimatlarına bakın.

Not:

P1300 = 1 : FCC'li V/f (dalgalı akım kontrolü)

- İyileştirilmiş verimlilik için motor dalgalanma akımını sağlar.
- FCC seçilirse doğrusal V/f düşük frekanslarda etkin olur.

P1300 = 2 : Karesel karakteristikli V/f

- Santrifüj fanlar / pompalar için uygun

P1300 = 3 : Programlanabilir karakteristikli V/f

- Kullanıcı tanımlı karakteristik (P1320'a bakın)
- Senkron motorlar için (örneğin SIEMOSYN motorları)

P1300 = 5,6 : Tekstil uygulamaları için V/f

- Kayma dengelemesi devre dışı.
- Imaks kontrolörü sadece çıkış gerilimini değiştirir.
- Imaks kontrolör çıkış frekansını etkilemez.

P1300 = 19 : Bağımsız gerilim set değerli V/f kontrol

Aşağıdaki tabloda P1300 bağımlılıklarıyla ilişkili olarak değiştirilen kontrol parametrelerinin (V/f) bir genel görünümünü sunar.

ParNo.	Parametre ismi	Seviye	V/f										SLVC	VC
			p1300 =											
			0	1	2	3	5	6	19	20	22	21	23	
p1300[3]	Kontrol modu	2	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	
p1310[3]	Sürekli itme	2	x	X	X	X	X	X	X	-	-	-	-	
p1311[3]	Hızlandırma itmesi	2	X	X	X	X	X	X	X	-	-	-	-	
p1312[3]	Başlatma itmesi	2	X	X	X	X	X	X	X	-	-	-	-	
p1316[3]	İtme uç frekansı	3	X	X	X	X	X	X	X	-	-	-	-	
p1320[3]	Programlanabilir V/f frek. koord. 1	3	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	
p1321[3]	Programlanabilir V/f volt, koord. 1	3	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	
p1322[3]	Programlanabilir V/f frek. koord. 2	3	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	
p1323[3]	Programlanabilir V/f volt, koord. 2	3	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	
p1324[3]	Programlanabilir V/f frek. koord. 3	3	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	
p1325[3]	Programlanabilir V/f volt, koord. 3	3	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	
p1330[3]	Cl: Gerilim set değeri	3	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	
p1333[3]	FCC için başlatma frekansı	3	-	X	-	-	-	X	-	-	-	-	-	
p1335[3]	Kayma dengelemesi	2	X	X	X	X								
p1336[3]	CO: U/f Kayma sınırı	2	X	X	X	X								
p1338[3]	Rezonans söndürme kazancı V/f	3	X	X	X	X								
p1340[3]	İmaks frek. kontrolör oran kazancı	3	X	X	X	X	X	X	X	-	-	-	-	
p1341[3]	İmaks kontrolör bütünleyici zamanı	3	X	X	X	X	X	X	X	-	-	-	-	
p1345[3]	İmaks kontrolör oran kazancı	3	X	X	X	X	X	X	X	-	-	-	-	
p1346[3]	İmaks gerilim ktrl. bütünleyici zaman	3	X	X	X	X	X	X	X	-	-	-	-	
p1350[3]	Gerilim yumuşak başlangıcı	3	X	X	X	X	X	X	X	-	-	-	-	

Sensörsüz vektör kontrolü (SLVC, P1300 = 20,22) ve vektör kontrolü (VC, P1300 = 21,23):

SLVC, aşağıdaki uygulama türleri için mükemmel performans sağlayabilir:

- Yüksek moment performansı gerektiren uygulamalar
- Darbe yüklemesine hızlı yanıt gerektiren uygulamalar
- 0 Hz'den geçerken moment tutmasını gerektiren uygulamalar
- Çok hassas hız tutması gerektiren uygulamalar
- Motor dışı çekme koruması gerektiren uygulamalar

Sınırlamalar:

SLVC /VC, kullanılan motor modelinin hassasiyetine ve invertör tarafından yapılan ölçümlere bağlıdır.

Bu yüzden SLVC / VC'nin kullanımında belli sınırlamalar vardır:

- $f_{max} = \min(200 \text{ Hz}, 5 * p0310)$ (**Maks.** frekans)
- $(1 / 4) \leq (p0305 / r0207) \leq (r0209 / r0207)$ (anma motor akımının anma invertör akımına oranı)
- senkron motor yok

Önerilen devreye alma yolları:

SLVC / VC kontrolü altında doğru işletim için motorun isim plakasının (P0304 - P0310) doğru bir şekilde girilmesi ve motor veri tanımlamasının (P1900) soğuk bir motorda gerçekleştirilmesi zorunludur.

Varsayılan değer olan 20°C'den kayda değer ölçüde farklıysa motor ortam sıcaklığının P0625'e doğru bir şekilde girilmesi de gereklidir.

Bu, hızlı devreye alma tamamlandıktan sonra (P3900) ve motor veri tanımlama ölçümleri yapılmadan önce gerçekleştirilmelidir.

Optimizasyon:

Aşağıdaki parametreler kullanıcı tarafından performansı iyileştirmek için ayarlanabilir.

- P0003 = 3
- P0342: Toplam / motor eylemsizlik oranı

Sensörsüz Vektör Kontrolü (SLVC):

- P1470: P kazancı (SLVC)
- P1472: I terim (SLVC)
- P1610: Sürekli moment itmesi (SLVC, açık döngü itme)
- P1750: Motor modelinin kontrol kelimesi

Vektör Kontrolü (VC):

- P1460: P kazancı
- P1462: I terim

Aşağıdaki tabloda P1300 bağımlılıklarıyla ilişkili olarak değiştirilen kontrol parametrelerinin (SLVC, VC) bir genel görünümünü sunar.

ParNo.	Parametre ismi	Seviye	V/f								SLVC		VC	
			P1300 =								20	22	21	23
			0	1	2	3	5	6	19					
P1400[3]	Hız kontrolünün yapılandırılması	3										X	-	
P1442[3]	Gerçek hız için filtre zamanı	3										X	-	
P1452[3]	Gerçek hız filtre zamanı (SLVC)	3	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	
P1460[3]	Kazanç hız kontrolörü	2										X	-	
P1462[3]	Bütünleyici zaman hız kontrolörü	2										X	-	
P1470[3]	Kazanç hız kontrolörü (SLVC)	2	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	
P1472[3]	Bütünleyici zaman n-ktrl. (SLVC)	2	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	
P1477[3]	Bl: n-ktrl toplayıcısını ayarlar.	3	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	
P1478[3]	Cl: n-ktrl toplayıcı değerini ayarlar.	3	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	
P1488[3]	Düşüş giriş kaynağı	3	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	
P1489[3]	Düşüş ölçekleme	3	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	
P1492[3]	Düşüş etkinleştir	3	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	
P1496[3]	Ölçekleme hızlandırma ön kontrolü	3	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	
P1499[3]	Ölçekleme hızlandırma moment kontrolü	3	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	
P1500[3]	Moment set değerinin seçimi	2								X	X	X	X	
P1501[3]	Bl: Moment kontrolüne geç	3								X	X	X	X	
P1503[3]	Cl: Moment set değeri	3									X	-	X	
P1511[3]	Cl: Ek moment set değeri	3								X	X	X	X	
P1520[3]	CO: Üst moment sınırı	2								X	X	X	X	
P1521[3]	CO: Alt moment sınırı	2								X	X	X	X	
P1522[3]	Cl: Üst moment sınırı	3								X	X	X	X	
P1523[3]	Cl: Alt moment sınırı	3								X	X	X	X	
P1525[3]	Ölçekleme düşük moment sınırı	3								X	X	X	X	
P1530[3]	Motor güç sınırlaması	2								X	X	X	X	
P1531[3]	Yeniden üretilen güç sınırlaması	2								X	X	X	X	
P1570[3]	CO: Sabit değer dalgalanma set değeri	2								X	X	X	X	
P1574[3]	Dinamik gerilim boşluk payı	3								X	X	X	X	
P1580[3]	Verimlilik optimizasyonu	2								X	X	X	X	
P1582[3]	Dalgalanma set değeri için zamanı düzleştir	3								X	X	X	X	
P1596[3]	Bütünleyici zaman alanı zayıflatma kontrolörü	3								X	X	X	X	
P1610[3]	Sürekli moment itmesi (SLVC)	2								X	X	-	-	
P1611[3]	Hızlandırma moment itmesi (SLVC)	2								X	X	-	-	
P1740	Salınım söndürme kazancı	3								X	X	-	-	
P1 750[3]	Motor modelinin kontrol kelimesi	3								X	X	X	X	
P1 755[3]	Başlatma-frekansı motor modeli (SLVC)	3								X	X	-	-	
P1 756[3]	Hyst.-frekans motor modeli (SLVC)	3								X	X	-	-	
P1 758[3]	Besleme-ileri-moduna geçiş T(süresi)	3								X	X	-	-	
P1 759[3]	n-adaptasyonun yerleştirilmesi için geçen T(süre)	3								X	X	-	-	
P1 764[3]	n-adaptasyon Kp'si (SLVC)	3								X	X	-	-	
P1 780[3]	Rs/Rr-adaptasyon kontrol kelimesi	3								X	X	-	-	
P0400[3]	Enkoder türünü seç	2										X	X	
P0408[3]	Devir başına enkoder darbesi	2										X	X	
P0491[3]	Hız sinyal kaybına tepki	2										X	X	
P0492[3]	İzin verilen hız farkı	2										X	X	
P0494[3]	Gecikme hız kaybı tepkisi	2										X	X	

p1310[0...2]	Sürekli itme / Sürekli itme		
	Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.0 [%]	Maks 250.0 [%]	Fabrika ayarı 50.0 [%]
Tanım:	Hem doğrusal hem de karesel V/f eğrileri için uygulanabilir olan P0305 (anma motor akımı) ile ilişkili olan itme seviyesini tanımlar. Düşük çıkış frekanslarında çıkış gerilimi dalgalanma seviyesini sabit tutmak için düşük kalır. Fakat çıkış gerilimi aşağıdakiler için çok düşük olabilir: <ul style="list-style-type: none"> Asenkron Motorun mıknatıslanması yükün tutulması sistemdeki aşma kayıpları. İnvertör çıkış gerilimi kayıpların dengelenmesi, 0 Hz'de yüklerin tutulması veya mıknatıslığın sağlanması için P1310 aracılığıyla artırılabilir. Sıfır frekansındaki itmenin volt cinsinden genliği aşağıdaki şekilde tanımlanır: $V_ConBoost,100 = p0305 * p0350 * (p1310/100)$		
Bağımlılık:	P1310 sürekli itmesi vektör işletimi sırasında etki vermez.		
Not:	İtme seviyelerinin artırılmasıyla motor ısı arttırılır (özellikle durağan durumda). P0640'da ayar (motor aşırı yüklenme etkeni [%]) itmeyi sınırlar: $sum(V_Boost) / (p0305 * p0350) \leq p1310 / 100$ Sürekli itme (P1310) diğer itme parametreleriyle (hızlandırma itmesi P1311 ve başlatma itme P1312) birlikte kullanıldığında itme değerleri birleştirilir. Fakat öncelikler bu parametrelere aşağıdaki şekilde atanır: $P1310 > P1311 > P1312$ Toplam itme aşağıdaki denkleme göre sınırlanır: $sum(V_Boost) \leq 3 * R_S * I_Mot = 3 * p0305 * p0350$		
p1311[0...2]	Hızlandırma itmesi / Hızlandırma itmesi		
	Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.0 [%]	Maks 250.0 [%]	Fabrika ayarı 0.0 [%]
Tanım:	Pozitif bir set değeri değişikliğini takip eden P0305 (anma motor akımı) ile ilişkili itmeyi [%] olarak uygular ve set değerine ulaşıncaya geri düşer. P1311 sadece veri çıkışı sırasında üretileceği için hızlandırma ve yavaşlama sırasında ek moment için kullanılır. Sadece ON komutu sonrasında düzenlenen ilk hızlandırmada etkin olan P1312 parametresinin tersine P1311 parametresi düzenlendiğinde bir hızlandırma ve yavaşlatma sırasında her zaman etkin olur. Sıfır frekansındaki itmenin volt cinsinden genliği aşağıdaki şekilde tanımlanır: $V_AccBoost,100 = p0305 * p0350 * (p1311 / 100)$		
Bağımlılık:	P1311 hızlandırma itmesi vektör işletimi sırasında etki vermez.		
Not:	P1310 parametresine bakın.		

p1312[0...2]	Başlatma itmesi / Başlatma itmesi		
	Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut: HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.0 [%]	Maks 250.0 [%]	Fabrika ayarı 0.0 [%]
Tanım:	Bir ON komutundan sonra etkin V/f eğrisine (doğrusal veya karesel) (P0305 (anma motor akımı) ile ilişkili olarak [%] olarak) sabit bir doğrusal ofset uygular ve aşağıdaki durumlara kadar etkindir: 1.veri çıkışı sırasıyla ilk defa set değerine ulaşana kadar 2.set değeri mevcut veri çıkışından daha düşük bir noktaya getirilene kadar Bu, yüksek eylemsizlikli başlatma yükleriyle kullanılabilir. Başlatma itmesinin (P1312) çok yüksek ayarlanması invertörün akımı sınırlamasına sebep olarak çıkış frekansını sırasıyla set değeri frekansının altında tutar. Sıfır frekansındaki itmenin volt cinsinden genişliği aşağıdaki şekilde tanımlanır: $V_StartBoost,100 = p0305 * p0350 * (p1312 / 100)$		
Bağımlılık:	P1312 başlatma itmesi vektör işletimi sırasında etki vermez.		
Not:	P1310 parametresine bakın.		
M315	CO: Toplam itme gerilimi / Toplam itme V		
	Erişim düzeyi: 4 Birim: [V]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Gerilim itmesinin toplam değerini (volt cinsinden) gösterir.		
r1316[0...2]	İtme ucu frekansı / İtme ucu frek.		
	Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut: HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_REG	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.0 [%]	Maks 100.0 [%]	Fabrika ayarı 20.0 [%]
Tanım:	Programlanmış itmenin değerinin % 50'sine ulaştığı noktayı tanımlar. Bu değer, P0310 (anma motor frekansı) ile ilişkili olarak [%] olarak ifade edilir. Varsayılan frekans aşağıdaki şekilde tanımlanır: $V_Boost,min = 2 * (3 + (153 / \sqrt{P_Motor}))$		
Not:	Uzman kullanıcı, eğrinin şeklini değiştirmek (örneğin belirli bir frekansta momenti artırmak) için bu değeri değiştirebilir. Varsayılan değer invertör türüne ve dereceleme verilerine bağlıdır.		

p1320[0...2]	Programlanabilir V/f frek. koord. 1 / V/f frek. koord. 1		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min. 0.00 [Hz]	Maks. 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 0.00 [Hz]
Açıklama:	V/f karakteristiğini tanımlamak için V/f koordinatlarının (P1320/1321 ila P1324/1325) birinci noktasının frekansını ayarlar. Bu parametre çiftleri momenti doğru frekansta tutmak için kullanılabilir ve senkron motorlarla kullanışlıdır.		
Bağımlılık:	Parametreyi ayarlamak için P1300 = 3 (programlanabilir karakteristikli V/f) seçin. P1311 ve P1312'de tanımlanan hızlandırma itmesi ve başlatma itmesi programlanabilir karakteristikli V/f'ye uygulanır.		
Not:	Doğrusal aradeğerleme bağımsız veri noktaları arasında uygulanır. Programlanabilir karakteristikli V/f (P1300 = 3) 3 adet programlanabilir noktaya ve 2 adet programlanamaz noktaya sahiptir. 2 adet programlanamaz nokta şunlardır: <ul style="list-style-type: none"> • 0 Hz'de sürekli itme P1310 • Anma motor frekansı P0310'da anma motor gerilimi P0304 		

p1321[0...2]	Programlanabilir V/f volt. koord. 1 / V/f volt. koord. 1		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min. 0.00 [V]	Maks. 3000.0 [V]	Fabrika ayarı 0.00 [V]
Açıklama:	P1320'ye (programlanabilir V/f frek. koord. 1) bakın.		

p1322[0...2]	Programlanabilir V/f frek. koord. 2 / V/f frek. koord. 2		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min. 0.00 [Hz]	Maks. 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 0.00 [Hz]
Tanım:	P1320'ye (programlanabilir V/f frek. koord. 1) bakın.		

p1322[0...2]	Programlanabilir V/f frek. koord. 2 / V/f frek. koord. 2		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min. 0.00 [V]	Maks. 3000.0 [V]	Fabrika ayarı 0.00 [V]
Açıklama:	P1320'ye (programlanabilir V/f frek. koord. 1) bakın.		

p1324[0...2]	Programlanabilir V/f frek. koord. 3 / V/f frek. koord. 3		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min. 0.00 [Hz]	Maks. 650.00 [Hz]	Fabrika ayarı 0.00 [Hz]
Tanım:	P1320'ye (programlanabilir V/f frek. koord. 1) bakın.		

p1325[0...2] Programlanabilir V/f volt. koord. 3 / V/f volt. koord. 3

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U,T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min.
0.00 [V]

Maks.
3000.0 [V]

Fabrika ayarı
0.00 [V]

Açıklama P1320'ye (programlanabilir V/f frek. koord. 1) bakın.

p1330[0...2] Cl: Gerilim set değeri / Gerilim ayrnok.

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: U32 / FloatingPoint32
Veri dizisi: CDS

Min.
0

Maks.
-

Fabrika ayarı
-

Açıklama Bağımsız V/f kontrolü için gerilim set değerinin kaynağının seçimi için BICO parametresi (P1300 = 19).

p1333[0...2] FCC için başlatma frekansı / FCC için başlatma frek.

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U,T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min.
0.0 [%]

Maks.
100.0 [%]

Fabrika ayarı
10.0 [%]

Açıklama : FCC'nin (dalgalanma akım kontrolü) anma motor frekansının (P0310) [%]'si olarak etkinleştirildiği başlatma frekansını tanımlar.

Uyarı: Bu değer çok düşükse sistem dengesiz olabilir.

p1334[0...2] Kayma dengeleme aktivasyon aralığı / Kayma d. akt. aralığı

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U,T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

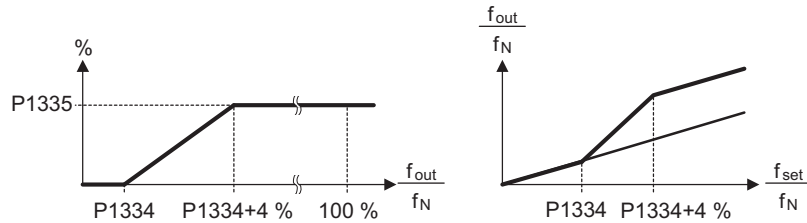
Min.
1.0 [%]

Maks.
20.0 [%]

Fabrika ayarı
6.0 [%]

Açıklama Kayma dengelemesi için frekans aktivasyon aralığını ayarlamak için. P1334'ün yüzde değeri motor anma frekansı P0310'a karşılık gelir. Üst eşik her zaman P1334'ün % 4 üstünde kalır.

Kayma dengelemesinin aralığı :



Bağımlılık: Kayma dengelemesi (P1335) etkin.

Not: P1335 parametresine bakın.
Kayma dengelemesinin başlatma frekansı P1334 * P0310'dir.

p1335[0...2]	Kayma dengelemesi / Kayma dengelemesi Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.0 [%]	Maks 600.0 [%]	Fabrika ayarı 0.0 [%]
Tanım:	Parametre, motor hızının motor yükünden bağımsız olarak sabit tutulması için invertör çıkış frekansını dinamik olarak ayarlar. V/f-kontrol modunda motor frekansı kayma frekansından dolayı her zaman invertör çıkış frekansından düşük olacaktır. Verilen bir çıkış frekansı için motor frekansı yük arttıkça düşecektir. Bu durum endüksiyon motorlarında tipik olduğu üzere kayma dengelemesi kullanılarak dengelenebilir. P1335, kayma dengelemesini etkinleştirmek ve ince ayar yapmak için kullanılabilir.		
Bağımlılık:	Kazanç ayarlaması gerçek motor hızının ince ayarını etkinleştirir (P1460'a bakın - kazanç hız kontrolü).		
Uyarı:	Uygulanan kayma dengelemesi değeri (P1335 tarafından ölçülen) aşağıdaki denkleme göre sınırlanır: $f_Slip_comp,max = r0330 * (p1335 / 100)$		
Not:	P1335 = %0 : Kayma dengelemesi devre dışı. P1335 = %50-%70: Soğuk motorda tam kayma dengelemesi (kısmi yük). P1335 = % 100 (sıcak stator için standart ayar): Sıcak motorda tam kayma dengelemesi (tam yük).		
p1336[0...2]	Kayma sınırı /Kayma sınırı Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 0 [%]	Maks 600 [%]	Fabrika ayarı 250 [%]
Tanım:	Frekans set değerine eklenen r0330 (anma motor kayması) ile ilişkili olarak [%] cinsinden dengeleme kayma sınırı.		
Bağımlılık:	Kayma dengelemesi (P1335) etkin.		
r1337	CO: V/f kayma frekansı / V/f kayma frek. Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Gerçek dengelenmiş motor kaymasını [%] olarak gösterir. $f_slip [Hz] = M337 [%] * P2000 / 100$		
Bağımlılık:	Kayma dengelemesi (P1335) etkin.		
p1338[0...2]	Rezonans söndürme kazancı V/f/ Rez.sönd. kazancı V/f Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_CON	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00	Maks 10.00	Fabrika ayarı 0.00
Tanım:	V/f için rezonans söndürme kazancını tanımlar. Etkin akımın di/dt değeri P1338 tarafından ölçeklenir. di/dt artarsa rezonans söndürme devresi invertör çıkış frekansını azaltır.		
Not:	Rezonans devresi yüksüz işletim sırasında genellikle ortaya çıkan etkin akımın salınımlarını söndürür. V/f modunda (P1300'e bakın) rezonans söndürme devresi anma motor frekansının (P0310) yaklaşık % 6'sı ile % 80'i arasında etkindir. P1338'in değerinin çok yüksek olması dengesizliğe sebep olur (ileri kontrol etkisi).		

p1340[0...2] Imaks kontrolör oran kazancı / Imaks Ktrl oran kazancı

Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** EVET **Veri dizisi:** DDS
Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** -

Min **Maks** **Fabrika ayarı**
0.000 0.499 0.000

Tanım: I_max kontrolörünün oransal kazancı.
Çıkış akımı maksimum motor akımını (r0067) aşarsa Imaks kontrolör invertör akımını azaltır.
Doğrusal V/f, parabolik V/f, FCC ve programlanabilir V/f modlarında I_max kontrolörü hem frekans kontrolörünü (P1340 ve P1341 parametrelerine bakın) hem de gerilim kontrolörünü (P1345 ve P1346 parametrelerine bakın) kullanır.
Frekans kontrolörü invertör çıkış frekansını (nominal kayma frekansının en az iki katına kadar) sınırlayarak akımı azaltmaya çalışır.
Bu işlem aşırı akım durumunu başarılı bir şekilde ortadan kaldıramazsa invertör çıkış gerilimi I_max gerilim kontrolörü kullanılarak azaltılır.
Aşırı akım durumu başarılı bir şekilde ortadan kaldırıldığında frekans sınırlama P1120'de ayarlanan hızlanma rampası zamanı kullanılarak ortada kaldırılır.
Tekstil için doğrusal V/f, tekstil için FCC veya harici V/f modlarında sadece I_max gerilim kontrolörü akımı azaltmak için kullanılır (P1345 ve P1346 parametrelerine bakın).

Not: I_max kontrolörü frekans kontrolörü bütünleyici zamanı P1341'i sıfıra getirerek devre dışı bırakılabilir. Bu sayede hem frekans hem de gerilim kontrolörleri devre dışı bırakılır.
Devre dışı bırakıldığında I_max kontrolörünün akımı azaltmak için bir girişimde bulunmayacağını ama aşırı akım uyarılarının yine de üretileceğini ve sürücünün aşırı akım veya aşırı yüklenme durumlarında başlayacağını göz önüne alın.

p1341[0...2] Imaks kontrolör bütünleme zamanı / Imaks Ktrl büt. zamanı

Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** EVET **Veri dizisi:** DDS
Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** CALC_MOD_CON

Min **Maks** **Fabrika ayarı**
0 [s] 50.000 [s] 0.300 [s]

Tanım: I_max kontrolörünün bütünleyici zaman sabiti.
• P1341 = 0 : I_max kontrolör devre dışı
• P1340 = 0 ve P1341 > 0 : frekans kontrolör iyileştirilmiş bütünleyici
• P1340 > 0 ve P1341 > 0 : frekans kontrolör normal PI kontrolü

Not: Daha fazla bilgi için P1340 parametresine bakın.
Fabrika ayarı invertör gücüne bağlıdır.

r1343 CO: Imaks kontrolör frek. çıkışı / Imaks Ktrl Fçıkış

Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [Hz] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Etkin frekans sınırlamasını gösterir.

Bağımlılık: I_max kontrolör çalışmıyorsa parametre normal olarak **Maks.** frekans P1082'yi gösterir.

r1344 CO: Imaks kontrolör volt. çıkışı / Imaks Ktrl Vçıkış

Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [V] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: I_max kontrolörün invertör çıkış gerilimini azaltacağı miktarı gösterir.

p1345[0...2] Imaks gerilim Ktrl. oran kazancı / Imaks volt oran kazancı

Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: FloatingPoint32
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_CON	

Min	Maks	Fabrika ayarı
0.000	5.499	0.250

Açıklama : Çıkış akımı (r0068) maksimum akımı (r0067) aşarsa frekans invertörü çıkış geriliminin azaltılmasıyla dinamik olarak kontrol edilir. Bu parametre, bu kontrolörün oransal kazancını ayarlar.

Not: Daha fazla bilgi için P1340 parametresine bakın.
Fabrika ayarı invertör gücüne bağlıdır.

p1346[0... 2]]Imaks voltak Ktrl. bütünleyici zaman / Imaks volt. büt. zamanı

Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: FloatingPoint32
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_CON	

Min	Maks	Fabrika ayarı
0.000 [s]	50.000 [s]	0.300 [s]

Açıklama: I_max gerilim kontrolörünün bütünleyici zaman sabiti.

- P1341 = 0 : I_max kontrolör devre dışı
- P1345 = 0 ve P1346 > 0 : I_max gerilim kontrolörü iyileştirilmiş bütünleyici
- P1345 > 0 ve P1346 > 0 : I_max gerilim kontrolör normal PI kontrolü

Not: Daha fazla bilgi için P1340 parametresine bakın. **Fabrika ayarı** invertör gücüne bağlıdır.

p1350[0... 2]]Gerilim yumuşak başlangıç / Gerilim yumuşak başlangıç

Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: Unsigned16
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	

Min	Maks	Fabrika ayarı
0	1	0

Açıklama Gerilimin mknatıslanma zamanı (ON) boyunca düzgün bir şekilde oluşturulup oluşturulmayacağını veya sadece itme gerilimine (OFF) atlayıp atlamayacağını ayarlar.

Değer:: 0: OFF
1: ON

Not: Bu parametrenin ayarları avantaj ve dezavantajları beraberinde getirir:

- P1350 = 0: OFF (itme gerilimine atla) Avantaj: dalgalanma hızlı bir şekilde oluşturulur Dezavantaj: motor yerinden oynayabilir
- P1350 = 1: ON (düz gerilim oluşturma) Avantaj: motorun yerinden oynama eğilimi az Dezavantaj: dalgalanmanın oluşturulması daha uzun sürer

p1400[0...2]	Hız kontrolünün yapılandırılması / n-ktrl. yap.				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: Unsigned16		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS		
	Değiştirilebilir: U,T	Hesaplanmış: -			
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı		
	-	-	0001 bin		
Tanım:	Hız kontrolünün yapılandırılması				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Otomatik Kp adaptasyonu	Evet	Hayır	-
	01	Bütünleyici donma (SLVC)	Evet	Hayır	-
Not:	P1400 Bit01 = 1: Hız kontrolünün otomatik kazanç adaptasyonu (P1460 yan. P1470) etkinleştirilir. Zayıflatma alanında kazanç dalgalanmaya bağlı olarak azaltılır. P1400 Bit01 = 1: Hız kontrolünün toplayıcısı Sensörsüz Vektör Kontrolü (SLVC) seçilirse ve kontrol kapalı devreden açık devre işletimine geçirilirse dondurulur. Avantajı: Kayma dengelemesinin tam miktarı hesaplanır ve yük altındaki motor için açık devre fonksiyonuna uygulanır.				

M407.0...15	CO/BO: Motor kontrolünün 2 durumu / Durum 2 Ktrl				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: Unsigned16		
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Motor kontrolünün durumunu (bit formatında) gösterir ve invertör durumunu teşhis etmek için kullanılabilir.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	V/f kontrolü etkin	Evet	Hayır	-
	01	SLVC etkin	Evet	Hayır	-
	02	Moment kontrolü etkin	Evet	Hayır	-
	05	I-deng. hız kontrolünü durdur	Evet	Hayır	-
	06	I-deng. hız kontrolörünü ayarla	Evet	Hayır	-
	08	Üst moment sınırı etkin	Evet	Hayır	-
	09	Alt moment sınırı etkin	Evet	Hayır	-
	10	Düşüş etkin	Evet	Hayır	-
	15	DDS değişikliği etkin	Evet	Hayır	-
Not:	P0052'ye bakın (CO/BO: Durum kelimesi 1)				

M438	CO: Kontrolöre frek. set değeri / Frek. ayrınok. ktl			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: FloatingPoint32	
	Birim: [Hz]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	Hız kontrolörünün set değerini gösterir.			

p1442[0...2]	Ger. hız için filtre zamanı / Filtre zamanı n_ger.			
CU240S	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: Unsigned16	
CU240S DP	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS	
CU240S DP-F	Değiştirilebilir: U,T	Hesaplanmış: -		
CU240S PN	Min.	Maks.	Fabrika ayarı	
CU240S DP-F	2 [ms]	32000 [ms]	2 [ms]	
Tanım:	Hız kontrolörünün gerçek hızını düzleştirmek için PT1 filtresinin zaman sabitini ayarlar.			

r1445	CO: Gerçek filtreli frekans / Ger. filt. frek. Erişim düzeyi: 4 Birim: [Hz]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Hız kontrolör girişindeki filtelenmiş gerçek hızı gösterir.		
p1452[0...2]	Gerçek hız filtre zamanı (SLVC) / Ger. hız filt. SLVC Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U,T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min. 2 [ms]	Maks. 32000 [ms]	Fabrika ayarı 2 [ms]
Tanım:	İşletim modu SLVC'de (sensörsüz vektör kontrolü) hız kontrolörünün hız sapmasını filtrelemek için PT1 filtresinin zaman sabitini ayarlar.		
p1460[0...2] CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	Kazanç hız kontrolörü / n-ktrl kazancı Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U,T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_CON	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min. 0.0	Maks. 2000.0	Fabrika ayarı 3.0
Tanım:	Hız kontrolörünün kazancını girer.		
p1462[0...2] CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	Bütünleyici zaman hız kontrolörü / n-ktrl Tn Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U,T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_CON	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min. 25 [ms]	Maks. 32001 [ms]	Fabrika ayarı 400 [ms]
Tanım:	Hız kontrolörünün bütünleyici zamanını girer.		
p1470[0...2]	Kazanç hız kontrolörü (SLVC) / n-ktrl kazancı (SLVC) Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U,T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_CON	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min. 0.0	Maks. 2000.0	Fabrika ayarı 3.0
Tanım:	Sensörsüz vektör kontrolü (SLVC) için hız kontrolörünün kazancını girer.		
p1472[0...2]	Bütünleyici zaman n-ktrl. (SLVC) / n-ktrl. Tn SLVC Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U,T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_CON	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min. 25 [ms]	Maks. 32001 [ms]	Fabrika ayarı 400 [ms]
Tanım:	Sensörsüz vektör kontrolü (SLVC) için hız kontrolörünün bütünleyici zamanını girer.		

p1477[0...2]	Bl: n-ctrl toplayıcısını ayarla / Toplayıcıyı ayarla Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min. 0	Maks. -	Fabrika ayarı -
Tanım:	Toplayıcı ayarının etkinleştirilmesi için komut kaynağını seçer.		
p1478[0...2]	Cl: n-ctrl toplayıcı değerini ayarla / Top. değerini ayarla Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / FloatingPoint32 Veri dizisi: CDS
	Min 0	Maks -	Fabrika ayarı -
Tanım:	Hız kontrolörünün bütünleyici kısmı için kaynağı seçer.		
Uyarı:	Dönerken kalkışından sonra hiçbir fonksiyon çalışmaz.		
Not:	P1482 (hız kontrolörünün bütünleyici bileşeni) bağlanırsa ve ayar komutu bağlanmazsa (P1477=0) darbenin etkinleştirilmesiyle kontrolörün bütünleyici bileşeni darbe durdurulmadan önce son değere bir defa ayarlanır.		
r1482	CO: n-ctrl bütünleyici çıkışı / n-ctrl büt. çıkışı Erişim düzeyi: 3 Birim: [Nm]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Hız kontrolör girişinin bütünleyici kısmını gösterir.		
p1488[0...2]	Düşüş giriş kaynağı / Düşüş giriş kaynağı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 0	Maks 3	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Düşüş giriş sinyalinin kaynağını seçer. Mekanik olarak bağlanan motorlarda her bir motora düzgün yük dağılımının uygulanması çok önemlidir. Yük paylaşımı düşüş fonksiyonunu her iki invertörde etkinleştirerek gerçekleştirilebilir. 1. Düşüş her bir invertörde bir frekans set değeri olarak uygulanabilir. Düşüş kaymayı moment set değerinin frekans set değerine negatif geri bildirim aracılığıyla artırır. Sabit durumda düzgün bir yük dağılımı kayma karakteristikleri aynıysa gerçekleştirilebilir. - P1488 > 0 - P1489 > 0 - P1492 = 1 2. Düşüş bir set değeri veya bir invertör grubu için sınırlama olarak görev görebilir (yani ana-yardımcı invertörler). Ana-yedek invertör tekniğinin kullanılmasıyla bütün uygulama içinde düzgün bir yük dağılımı sağlanır. Bu, daha sonra ana invertörün ve bağlı tüm yedek invertörlerin hızını kontrol eden ana invertör üstünde moment set değerinin (r1490) ayarlanmasıyla gerçekleştirilir. - P1488 > 0 - P1489 > 0 - P1492 = 0		
Değer:	0 Düşüş girişi devre dışı 1 Moment set değeri 2 Hız kontrolör çıkışı 3 Hız kontrolör bütünleyici çıkışı		
Bağımlılık:	Düşüş ölçekleme (P1489) düşüşün etkin olması için > 0 olmalıdır.		

p1489[0...2]	Düşüş ölçekleme / Düşüş ölçekleme Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00	Maks 0.50	Fabrika ayarı 0.05
Tanım:	Tam yükte birim başına düşen düşüş miktarını [%] olarak tanımlar.		
Not:	Değer olarak 0 girilirse düşüş uygulanmaz. Fabrika ayarı invertör gücüne bağlıdır.		
r1490	CO: Düşüş frekansı / Düşüş frek. Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Düşüş fonksiyonunun çıkış sinyalini gösterir. Düşüş hesaplamasının bu sonucu hız kontrolör set değerinden çıkarılır.		
p1492[0...2]	BI: Düşüşü etkinleştir / Düşüşü etkinleştir Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min 0	Maks -	Fabrika ayarı -
Tanım:	Düşüşü etkinleştirir.		
Bağımlılık:	Sadece düşüş ölçekleme P1489 > 0 ise etkilidir.		
p1496[0...2] CU240E	Ölçekleme hızlandırma ön kontrolü / Ölç. hız. önktrl. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.0 [%]	Maks 400.0 [%]	Fabrika ayarı 0.0 [%]
Tanım:	Hızlandırmanın ölçeklemesini [%] olarak girer. Hız kontrol devresi için set değeri değişikliklerine verilen yanıt ön kontrol fonksiyonu (P1496) kullanılarak iyileştirilebilir. Ön kontrol, kütle eylemsizliği P0341 ile çarpılan diferansiyel frekans set değerinden elde edilir; daha sonra P0342 akım kontrolörüne moment set değeri olarak verilir. Filtre (SLVC: P1452) doğru şekilde uygulanırsa elde edilen hız kontrolörü sadece düzeltilen değişkenin değerdeki küçük bir sapmanın kontrol edilmesi için gereklidir.		
Not:	P1496 = 0: ==> Ön kontrol devre dışı P1496 >0: ==> Ön kontrol etkin P1496 = 100: ==> Ön kontrol için standart ayar		

p1496[0...2] CU240S CU240S DP CU240S PN	Ölçekleme hızlandırma ön kontrolü / Ölç. hız. önktrl. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.0 [%]	Maks 400.0 [%]	Fabrika ayarı 0.0 [%]
Tanım:	Hızlandırmanın ölçeklemesini [%] olarak girer. Hız kontrol devresi için set değeri değişikliklerine verilen yanıt ön kontrol fonksiyonu (P1496) kullanılarak iyileştirilebilir. Ön kontrol, kütle eylemsizliği P0341 ile çarpılan diferansiyel frekans set değerinden elde edilir; daha sonra P0342 akım kontrolörüne moment set değeri olarak verilir. Filtre (VC: P1442, SLVC: P1452) doğru şekilde uygulanırsa elde edilen hız kontrolörü sadece düzeltilen değişkenin değerdeki küçük bir sapmanın kontrol edilmesi için gereklidir.		
Not:	P1496 = 0: ==> Ön kontrol devre dışı P1496 >0: ==> Ön kontrol etkin P1496 = 100: ==> Ön kontrol için standart ayar		
p1496[0...2] CU240S DP-F CU240S DP-F	Ölçekleme hızlandırma ön kontrolü / Ölç. hız. önktrl. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.0 [%]	Maks 400.0 [%]	Fabrika ayarı 0.0 [%]
Tanım:	Hızlandırmanın ölçeklemesini [%] olarak girer.		
Not:	Hız kontrol devresi için set değeri değişikliklerine verilen yanıt ön kontrol fonksiyonu (P1496) kullanılarak iyileştirilebilir. Ön kontrol, kütle eylemsizliği P0341 ile çarpılan diferansiyel frekans set değerinden elde edilir; daha sonra P0342 akım kontrolörüne moment set değeri olarak verilir. Filtre (VC: P1442, SLVC: P1452) doğru şekilde uygulanırsa elde edilen hız kontrolörü sadece düzeltilen değişkenin değerdeki küçük bir sapmanın kontrol edilmesi için gereklidir. P1496 = 0: ==> Ön kontrol devre dışı P1496 >0: ==> Ön kontrol etkin P1496 = 100: ==> Ön kontrol için standart ayar		
p1499[0...2]	Ölçekleme hızlandırma moment kontrolü / Ölç. hız. moment Ktrl Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.0 [%]	Maks 400.0 [%]	Fabrika ayarı 100.0 [%]
Tanım:	Düşük frekanslarda sensörsüz moment kontrolü (SLVC) için hızlandırma ölçeklemesini [%] olarak girer.		

p1500[0...2]	Moment set değerinin seçimi / Moment ayrnok. seçimi		
CU240E	Erişim d¼zeyi: 2	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: Unsigned16
CU240S	Hızlı komut EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: C(1), T	Hesaplanmış:-	

Min	Maks	Fabrika ayarı
0	77	0

Tanım: Moment set değeri kaynağını seçer.
Ana set değeri en az önemli basamak (en sağ konum) ile verilir ek set değeriye en önemli basamak (en sol konum) ile verilir. Tek basamaklar, ek set değeri olmayan ana set değerlerini ifade eder.

Değer:	0	Ana set değeri yok
	2	Analog set değeri
	4	RS232 üstünde USS
	5	RS485 üstünde USS
	7	Analog set değeri 2
	20	Ana set değeri + Analog set değeri yok
	22	Analog set değeri + Analog set değeri
	24	RS232 üstünde USS + Analog set değeri
	25	RS485 üstünde USS + Analog set değeri
	27	Analog set değeri 2 + Analog set değeri
	40	Ana set değeri + RS232 üstünde USS yok
	42	Analog set değeri + RS232 üstünde USS
	44	RS232 üstünde USS + RS232 üstünde USS
	45	RS485 üstünde USS + RS232 üstünde USS
	47	Analog set değeri 2 + RS232 üstünde USS
	50	Ana set değeri + RS485 üstünde USS yok
	52	Analog set değeri + RS485 üstünde USS
	54	RS232 üstünde USS + RS485 üstünde USS
	55	RS485 üstünde USS + RS485 üstünde USS
	57	Analog set değeri 2 + RS485 üstünde USS
	70	Ana set değeri + Analog set değeri 2 yok
	72	Analog set değeri + Analog set değeri 2
	74	RS232 üstünde USS + Analog set değeri 2
	75	RS485 üstünde USS + Analog set değeri 2
	77	Analog set değeri 2 + Analog set değeri 2

Dikkat: Bu parametrenin değiştirilmesiyle seçilen maddedeki tüm ayarlar (varsayılan olarak) ayarlanır. Bunlar aşağıdaki parametrelerdir:
P1503, P1511



p1500[0...2]

CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S PN-F

Moment set değerinin seçimi / Moment ayrnok. seçimi**Erişim düzeyi:** 2**Hızlı komut:** EVET**Değiştirilebilir:** C(1), T**P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol**Etkin:** HAYIR**Hesaplanmış:-****Veri türü:** Unsigned16**Veri dizisi:** CDS**Min**

0

Maks

77

Fabrika ayarı

0

Tanım:

Moment set değeri kaynağını seçer.

Ana set değeri en az önemli basamak (en sağ konum) ile verilir ek set değeri ise en önemli basamak (en sol konum) ile verilir. Tek basamaklar, ek set değeri olmayan ana set değerlerini ifade eder.

Değer:

0: Ana set değeri yok
2: Analog set değeri
4: RS232 üstünde USS
6: Bölgesel ağ
7: Analog set değeri 2
20: Ana set değeri + Analog set değeri yok
22: Analog set değeri + Analog set değeri
24: RS232 üstünde USS + Analog set değeri
26: Bölgesel ağ + Analog set değeri
27: Analog set değeri 2 + Analog set değeri
40: Ana set değeri + RS232 üstünde USS yok
42: Analog set değeri + RS232 üstünde USS
44: RS232 üstünde USS + RS232 üstünde USS
46: Bölgesel ağ + RS232 üstünde USS
47: Analog set değeri 2 + RS232 üstünde USS
60: Ana set değeri + Bölgesel ağ yok
62: Analog set değeri + Bölgesel ağ
64: RS232 üstünde USS + Bölgesel ağ
66: Bölgesel ağ + Bölgesel ağ
67: Analog set değeri 2 + Bölgesel ağ
70: Ana set değeri + Analog set değeri 2 yok
72: Analog set değeri + Analog set değeri 2
74: RS232 üstünde USS + Analog set değeri 2
76: Bölgesel ağ + Analog set değeri 2
77: Analog set değeri 2 + Analog set değeri 2

Dikkat:

Bu parametrenin değiştirilmesiyle seçilen maddedeki tüm ayarlar (varsayılan olarak) ayarlanır. Bunlar aşağıdaki parametrelerdir:
P1503, P1511

**p1501[0...2]**

CU240E

Bl: Moment kontrolüne geç / Geç > moment Ktrl**Erişim düzeyi:** 3**Hızlı komut:** HAYIR**Değiştirilebilir:** T**P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol**Etkin:** HAYIR**Hesaplanmış:-****Veri türü:** U32 / İkili**Veri dizisi:** CDS**Min**

0

Maks

-

Fabrika ayarı

-

Tanım:

Ana (hız kontrolü) ve yedek (moment kontrolü) arasında değişikliğin yapılabildiği komut kaynağını seçer.

Dikkat:

Moment kontrolü dolaylı olarak seçilirse OFF1 komutu tanınmaz (P1300 = 20 ve P1501 = 1). Fakat moment kontrolünün doğrudan seçimi kullanılırsa (P1300 = 22) OFF1 komutu OFF2 olarak tanınır.
Moment kontrolünün dolaylı seçimi kullanılırsa örneğin bir dijital girişi kullanarak bir OFF2 komutunu programlamanız veya Serbest Fonksiyon Bloklarını (FFB) kullanarak bir devre oluşturmanız tavsiye edilir:

**Not:**

Enkoder geri beslemesiz hız kontrolü için P1470'e bakın.

p1501[0...2] CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	BI: Moment kontrolüne geç / Geç > moment Ktrl Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: CDS
	Min 0	Maks -	Fabrika ayarı -
Tanım:	Ana (hız kontrolü) ve yedek (moment kontrolü) arasında değişikliğin yapılabildiği komut kaynağını seçer.		
Dikkat:	Moment kontrolü dolaylı olarak seçilirse OFF1 komutu tanınmaz (P1300 = 20, 21 ve P1501 = 1). Fakat moment kontrolünün doğrudan seçimi kullanılırsa (P1300 = 22, 23) OFF1 komutu OFF2 olarak tanınır. Moment kontrolünün dolaylı seçimi kullanılırsa örneğin bir dijital girişi kullanarak bir OFF2 komutunu programlamanız veya Serbest Fonksiyon Bloklarını (FFB) kullanarak bir devre oluşturmanız tavsiye edilir.		
Not:	Enkoder geri beslemeli hız kontrolü için P1460'e bakın. Enkoder geri beslemesiz hız kontrolü için P1470'e bakın.		
p1503[0...2]	CI: Moment set değeri / Moment ayrnok. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / FloatingPoint32 Veri dizisi: CDS
	Min 0	Maks -	Fabrika ayarı -
Tanım:	Moment kontrolü için moment set değerinin kaynağını seçer.		
r1508	CO: Moment set değeri / Moment ayrnok. Erişim düzeyi: 2 Birim: [Nm]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Sınırlamadan önce moment set değerini gösterir.		
p1511[0...2]	CI: Ek moment set değeri / Ek trk ayrnok Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / FloatingPoint32 Veri dizisi: CDS
	Min 0	Maks -	Fabrika ayarı -
Tanım:	Moment ve hız kontrolü için ek moment set değerinin kaynağını seçer.		
r1515	CO: Ek moment set değeri / Ek trk ayrnok Erişim düzeyi: 2 Birim: [Nm]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Ek moment set değerini gösterir.		
r1518	CO: Hızlandırma moment / Hız. moment Erişim düzeyi: 3 Birim: [Nm]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Hızlandırma momentini gösterir.		

p1520[0...2] CO: Üst moment sınırı / Üst moment. sın.

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U,T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: EVET
Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min.
-99999.00 [Nm]

Maks.
99999,00 [Nm]

Fabrika ayarı
5,13 [Nm]

Açıklama: Üst moment sınırlaması için sabit değeri belirler.
p1520_def = r0333 * (p0640 / 100%)
p1520_max = +/-4 * r0333

Not: Fabrika ayarı, Güç Modülünün ve Motorun dereceleme verisine bağlıdır

p1521[0...2] CO: Alt moment sınırı / Alt moment sın.

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U,T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: EVET
Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min.
-99999.00 [Nm]

Maks.
99999,00 [Nm]

Fabrika ayarı
-5,13 [Nm]

Açıklama: Alt moment sınırlaması için sabit değeri belirler.
p1521_def = -r0333 * (p0640 / 100%)
p1521_max = +/-4 * r0333

Not: Fabrika ayarı, Güç Modülünün ve Motorun dereceleme verisine bağlıdır

p1522[0...2] CI: Üst moment sınırı / Üst moment sın.

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: U32 / FloatingPoint32
Veri dizisi: CDS

Min.
1520[0]

Maks.
-

Fabrika ayarı
-

Açıklama: Üst moment sınırlamasının kaynağını seçer.

p1523[0...2] CI: Alt moment sınırı / Alt moment sın.

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: U32 / FloatingPoint32
Veri dizisi: CDS

Min.
1521[0]

Maks.
-

Fabrika ayarı
-

Açıklama: Alt moment sınırlamasının kaynağını seçer.

p1525[0...2] Ölçekleme alt moment sınırı / Ölç. alt moment sın.

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U,T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min.
-400.0 [%]

Maks.
400.0 [%]

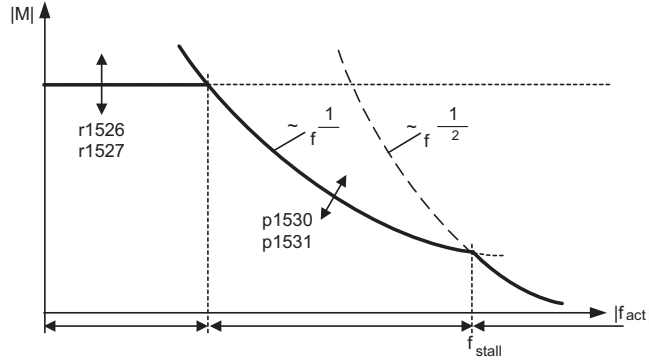
Fabrika ayarı
100.0 [%]

Açıklama: Alt moment sınırlamasının ölçeklemesini [%] olarak belirler.

Not: P1525 = % 100 = standart ayar

r1526	CO: Üst moment sınırlaması / Üst moment Mm Erişim düzeyi: 3 Birim: [Nm]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
--------------	--	--	--

Tanım: Gerçek üst moment sınırlamasını gösterir



Bağımlılık: r1526 ve r1527 parametreleri P1520, P1521, P1522, P1523 ve P1525'e bağlıdır.

r1527	CO: Alt moment sınırlaması / Alt moment Mm Erişim düzeyi: 3 Birim: [Nm]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
--------------	--	--	--

Tanım: Gerçek alt moment sınırlamasını gösterir

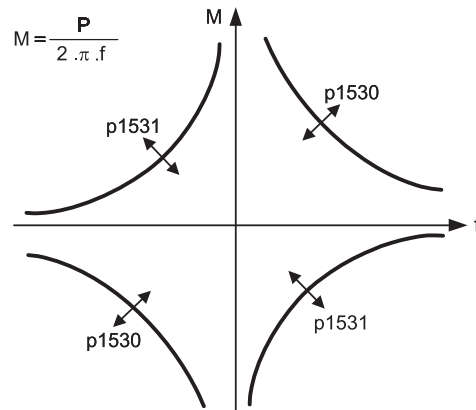
Not: r1526 parametresine bakın.

p1530[0...2]	Motor güç sınırlaması / Motor güç Mm Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
---------------------	--	---	--

Min	Maks	Fabrika ayarı
0.0	8000.0	0.75

Tanım: İzin verilen maksimum motor etkin gücü (motor güç sınırlaması) için sabit değeri tanımlar.
p1530_def = 2.5 * p0307
p1530_max = 3 * p0307
P1530 parametresi gerçek frekansa ek olarak momenti sınırlar.

Not: Güç sınırlaması (motor, yeniden üretim)



p1531[0...2] **Yeniden üretim güç sınırlaması / Yeniden ür. güç Mm**
 Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
 Hızlı komut HAYIR **Etkin:** EVET **Veri dizisi:** DDS
 Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** CALC_MOD_ALL

Min	Maks	Fabrika ayarı
-8000.0	0.0	-0.75

Açıklama: İzin verilen maksimum yeniden üretim etkin gücü (yeniden üretim güç sınırlaması) için sabit değeri tanımlar.
 p1531_def=-1 *p0307
 p1531_max = -1 * p0307

Not: P1530 parametresine bakın.

r1536 **CO: Maks. moment motor akımı / Maks. moment mot. ak.**
 Erişim düzeyi: 4 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
 Birim: [A] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Açıklama: Maksimum moment motor akım bileşenini gösterir.

r1537 **CO: Maks. moment yeniden üretim akımı / Maks. moment yen. ür. ak.**
 Erişim düzeyi: 4 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
 Birim: [A] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Açıklama: Yeniden üretim akım bileşeninin maksimum momentini gösterir.

r1538 **CO: Üst moment sınırı (toplam) / Toplam üst Moment Sın.**
 Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
 Birim: [Nm] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Açıklama: Toplam üst moment sınırlamasını gösterir.

r1539 **CO: Alt moment sınırı (toplam) / Toplam alt Moment Sın.**
 Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
 Birim: [Nm] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Açıklama: Toplam alt moment sınırlamasını gösterir.

p1570[0...2] **CO: Sabit değer dalgalanma set değeri / Sdeğ. dalgalanma ayrnok.**
 Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** FloatingPoint32
 Hızlı komut HAYIR **Etkin:** EVET **Veri dizisi:** DDS
 Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** -

Min	Maks	Fabrika ayarı
50.0 [%]	200.0 [%]	100.0 [%]

Açıklama: Anma motor dalgalanmasıyla ilişkili olarak dalgalanma set değerinin sabit değerini [%] olarak tanımlar.

Not: If P1570 > % 100 ise dalgalanma set değeri % 100'den rölanti ve nominal yük arasındaki P1570 değerine kadar olan yüke göre yükselir.

p1574[0...2] **Dinamik gerilim boşluk payı / Din. volt. boşluk payı**
 Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Kapalı çevrim kontrol **Veri türü:** Unsigned16
 Hızlı komut HAYIR **Etkin:** EVET **Veri dizisi:** DDS
 Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** -

Min	Maks	Fabrika ayarı
0 [V]	150 [V]	10 [V]

Açıklama: Vektör kontrolü için dinamik gerilim boşluk payını ayarlar.

p1580[0...2]	Verimlilik optimizasyonu / Verimlilik optimiz. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 0[%]	Maks 100 [%]	Fabrika ayarı 0[%]
Açıklama:	Kapalı devre vektör kontrolü için verimlilik optimizasyonunu [%] olarak ayarlar. Verimliliği optimize ederken dalgalanma set değeri yükün bir fonksiyonu olarak kullanılır.		
Not:	P1580 > 0 ise hız kontrolü (P1470, P1472) dinamikleri titreşimin engellenmesi için kısıtlanır. Yük uygulanmazken % 100'lük değer tam dalgalanma azalması sağlar (yani anma motor dalgalanmasının % 50'sine). Optimizasyon kullanılırken dalgalanma set değerinin düzeltme zamanının artırılması gereklidir (P1582).		
p1582[0...2]	Dalgalanma set değeri için düzeltme zamanı / Dalgalanma ayrınok. düzeltme Zamanı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 4 [ms]	Maks 500 [ms]	Fabrika ayarı 15 [ms]
Açıklama:	Dalgalanma set değerini düzeltmek için PT1 filtresinin zaman sabitini ayarlar.		
r1583	CO: Dalgalanma set değeri (düzleştirilmiş) / Düzleştirilmiş ayrınok. Erişim düzeyi: 4 Birim: [%]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Açıklama:	Anma motor dalgalanmasıyla ilişkili olan düleştirilmiş dalgalanma set değerini [%] olarak gösterir.		
p1596[0...2]	Bütünleyici zaman alanı zayıflatma kontrolörü / Büt. zaman zayı. ktrl. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 20 [ms]	Maks 32001 [ms]	Fabrika ayarı 50 [ms]
Açıklama:	Alan zayıflatma kontrolörünün bütünleyici zamanını ayarlar.		
r1597	CO: Çıkış alanı zayıflatma kontrolörü / Çıkış zayı. Ktrl Erişim düzeyi: 4 Birim: [%]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Açıklama:	Anma motor dalgalanmasıyla ilişkili olarak alan zayıflatma kontrolörünün sinyalini [%] olarak gösterir.		
r1598	CO: Dalgalanma set değeri (toplam) / Toplam dalgalanma ayrınok Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Açıklama:	Anma motor dalgalanmasıyla ilişkili olan toplam dalgalanma set değerini [%] olarak gösterir.		

p1610 [0..2] Sürekli moment itmesi (SLVC) / Sür. moment itmesi

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U,T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

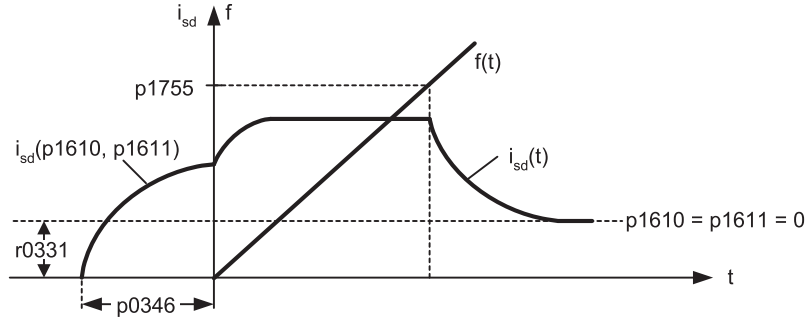
Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min.
0.0 [%]

Maks
200.0 [%]

Fabrika ayarı
50.0 [%]

Açıklama: SLVC'nin (sensörsüz vektör kontrol) alt hız aralığında sürekli moment itmesini ayarlar. Değer, r0333 anma motor momentine göre [%] olarak girilir.



Not: P1610 = %100, anma motor momentine karşılık gelir.

p1611 [0...2] Hızlandırma moment itmesi (SLVC) / Hız. moment itmesi

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U,T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min.
0.0 [%]

Maks
200.0 [%]

Fabrika ayarı
0.0 [%]

Açıklama: SLVC'nin (sensörsüz vektör kontrol) alt hız aralığında hızlandırma moment itmesini ayarlar. Değer, r0333 anma motor momentine göre [%] olarak girilir.

Not: P1610 = %100, anma motor momentine karşılık gelir.

p1654 [0...2] Isq set değeri / Isq ayrnok. için düzleştirme zamanı düzleştirme Zamanı

Erişim düzeyi: 4
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U,T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min.
2,0 [ms]

Maks
20,0 [ms]

Fabrika ayarı
6,0 [ms]

Açıklama: Alan zayıflatma aralığında akım bileşenini üreten momentin set değerini filtrelemek için PT1'in zaman sabitini ayarlar.

p1715 [0...2] Kazanç akım kontrolörü/ Kazanç akım Ktrl.

Erişim düzeyi: 4
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U,T

P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol
Etkin: EVET
Hesaplanmış: CALC_MOD_CON

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min.
0.00

Maks
5.00

Fabrika ayarı
0.25

Açıklama: Akım kontrolörünün kazancını girer.

p1717[0...2]	Bütünleyici zaman akım kontrolörü / Büt. zaman ak. Ktrl Erişim düzeyi: 4 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_CON	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 1,0 [ms]	Maks 50,0 [ms]	Fabrika ayarı 4,1 [ms]
Tanım:	Akım kontrolörünün bütünleyici zamanını girer.		
r1718	CO: Isq kontrolörünün çıkışı / Çık. Isq Ktrl Erişim düzeyi: 4 Birim: [V]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Isq akımı (moment akımı) kontrolörünün (PI kontrolörü) gerçek çıkışını gösterir. PI kontrolörünün oransal ve bütünleyici kısmını içerir.		
r1719	CO: Isq Ktrl. bütünleyici çıkışı / Büt. çık. Isq Erişim düzeyi: 4 Birim: [V]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Isq akımı (moment akımı) kontrolörünün (PI kontrolörü) bütünleyici çıkışını gösterir.		
r1723	CO: Isd kontrolörünün çıkışı / Çık. Isd Ktrl Erişim düzeyi: 4 Birim: [V]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Isd akımı (dalgalanma akımı) kontrolörünün (PI kontrolörü) gerçek çıkışını gösterir. PI kontrolörünün oransal ve bütünleyici kısmını içerir.		
r1724	CO: Isd Ktrl. bütünleyici çıkışı / Büt. çık. Isd Erişim düzeyi: 4 Birim: [V]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Isd akımı (moment akımı) kontrolörünün (PI kontrolörü) bütünleyici çıkışını gösterir.		
r1725	CO: Isd Ktrl. bütünleyici sınırı / Büt. sınır Isd Erişim düzeyi: 4 Birim: [V]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Isd akım kontrolörünün bütünleyici çıkış gerilim set değerinin sınırını gösterir.		
r1728	CO: Ayrılma gerilimi / Ayrılma gerilimi Erişim düzeyi: 4 Birim: [V]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Çapraz kanal ayrılmasının gerçek çıkış gerilim set değerini gösterir.		
p1740	Salınım söndürme kazancı / sal. sönd. kazancı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min 0.000	Maks 10.000	Fabrika ayarı 0.000
Tanım:	Düşük frekanslarda sensörsüz vektör kontrolü için salınım söndürme kazancını ayarlar. Salınım söndürme, geciktirilmiş bir diferansiyel (DT1) sonucunu set değeri frekansından çıkarır.		

p1745[0...2]	Devrilmeye dalgalanma değışiklik sınırı / Dalg. değ. sın. devrilme	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: FloatingPoint32
		Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
		Değıştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_CON	
		Min	Maks	Fabrika ayarı
		0.0 [%]	1000.0 [%]	5.0 [%]
Tanım:	Dalgalanma değışiklik sınırını ayarlar. SLVC ile dalgalanma set değeri ile gerçek dalgalanma arasındaki değışiklik motor devrilme koşullarını tespit etmek için kullanılır.			
Not:	Fonksiyon etkin, açık devre modunda SLVC ve (P1300 = 20 veya 22) kontrol ile (çıkış frekansı > P1755).			

r1746	CO: Gerçek dalgalanma değışikliği / Ger. dalgalanma değışikliği	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: FloatingPoint32
		Birim: [%]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -

Tanım: Dalgalanma değışikliğinin mevcut yüzdesini gösterir. P1745'e bakın.

p1750[0...2]	Motor modelinin kontrol kelimesi / Motor modeli KtrlKel	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: Unsigned16
		Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
		Değıştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
		Min	Maks	Fabrika ayarı
		-	0000 bin	-

Tanım: Motor modelinin kontrol kelimesi
Bu parametre çok düşük frekanslarda sensörsüz vektör kontrolün (SLVC) çalışmasını kontrol eder. Bu yüzden aşağıdaki durumlar meydana gelir:

- Doğrudan bir ON komutundan sonra işletim
- sıfır çaprazlama.

SLVC açık devre, hız kontrolörünün gözlemci modelden hız geri bildirimini almadığını ifade eder.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	SLVC açık devresini başlat	Evet	Hayır	-
	01	SLVC açık devresini sıfır çaprazlama	Evet	Hayır	-

r1751.0...15	CO/BO: Motor modelinin durum kelimesi / Motor modeli DurumKel	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: Unsigned16
		Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -

Tanım: İleri beslemeden gözlemci kontrolüne geçişi ve bunun tersi geçişi gösterir.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Açık devre işletimi	Evet	Hayır	-
	01	Geçiş kontrolü tarafından ayarlanan RFG	Evet	Hayır	-
	02	Rs/Lh adaptasyonu durduruldu	Evet	Hayır	-
	03	Gözlemci geri bildirim etkin	Evet	Hayır	-
	04	Açı tutma etkin	Evet	Hayır	-
	05	Hızlandırma kontrolü etkin	Evet	Hayır	-
	06	Sensör modu etkin	Evet	Hayır	-
	14	Rs kullanılıyor	Evet	Hayır	-
	15	Xh kullanılıyor	Evet	Hayır	-

p1752[0...2] CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	Başlatma-frek. hız adaptasyonu (enkoderli VC) / Başlatma-frek. (VC) Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U,T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min. 0,1 [Hz]	Maks. 250,0 [Hz]	Fabrika ayarı 5,0 [Hz]
Tanım:	Enkoderli vektör kontrolünde n adaptasyonunun başlatma frekansını girer (VC, P1752 gibi histerezis) Hız adaptasyonunun özelliği VC modunda momenti (yani kaymayı) düzeltmek için önemli bir fonksiyondur. Fakat düşük frekanslarda etkinleştirilen n-adaptasyonu bazı sorunlara yol açabilir. Bu yüzden P1752 * P1756 /% 100 sınırının altında bu özellik kapatılır		
p1755[0...2]	Başlatma-frek. motor modeli (SLVC) / Başlatma-frek. (SLVC) Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U,T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min. 0,2 [Hz]	Maks. 250,0 [Hz]	Fabrika ayarı 5,0 [Hz]
Tanım:	SLVC'de frekans sınırını kapalı devre işletiminden açık devre işletimine geçiş ve tam tersi geçiş için atar.		
Not:	Daha ayrıntılı bilgi için "Fonksiyon kılavuzu", "Hız Enkodersiz Vektör Kontrolü" Bölümüne bakın		
p1756[0...2]	Hist.-frekanslı motor modeli (SLVC) / Hist. frek. (SLVC) Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U,T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min. 10.0[%]	Maks. 100.0 [%]	Fabrika ayarı 50.0 [%]
Tanım:	Açık/kapalı devre kontrolü (SLVC) ve hız adaptasyonunun (VC) etkinleştirme/devre dışı bırakması için histerezis değeri.		
Not:	Daha ayrıntılı bilgi için "Fonksiyon kılavuzu", "Hız Enkodersiz Vektör Kontrolü" Bölümüne bakın		
p1758[0...2]	Açık devreye geçiş zamanı / Geçiş zamanı ->AçıkDevre Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U,T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min. 100 [ms]	Maks. 2000 [ms]	Fabrika ayarı 1000 [ms]
Tanım:	Kapalı devreden açık devre kontrol moduna geçiş için gereken zamanı ayarlar.		
Not:	Daha ayrıntılı bilgi için "Fonksiyon kılavuzu", "Hız Enkodersiz Vektör Kontrolü" Bölümüne bakın		
p1759[0...2]	Kapalı devreye geçiş zamanı / Geçiş zamanı ->KapalıDevre Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U,T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min. 0 [ms]	Maks. 2000 [ms]	Fabrika ayarı 0 [ms]
Tanım:	Açık devreden kapalı devre kontrol moduna geçiş için gereken zamanı ayarlar.		
Not:	Daha ayrıntılı bilgi için "Fonksiyon kılavuzu", "Hız Enkodersiz Vektör Kontrolü" Bölümüne bakın		

p1764[0...2]	n-adaptasyon Kp'si (SLVC) / Kp n-adapt. (SLVC) Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_CON	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
---------------------	--	---	--

Min	Maks	Fabrika ayarı
0.0	.5	0.2

Açıklama: Sensörsüz vektör kontrolü için hız adaptasyon kontrolörünün kazancını girer.

p1767[0...2]	n-adaptasyon Tn'si (SLVC) / Tn n-adapt. (SLVC) Erişim düzeyi: 4 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_CON	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
---------------------	--	---	--

Min	Maks	Fabrika ayarı
1,0 [ms]	200,0 [ms]	4,0 [ms]

Açıklama: Hız adaptasyon kontrolörü bütünleyici zamanı girer.

r1770	CO: n-adaptasyonun oran çıkışı / Oran çıkış n-ad Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
--------------	--	--	--

Açıklama: Hız adaptasyon kontrolörünün oransal kısmını gösterir.

r1771	CO: n-adaptasyonun büt. çıkışı / Büt. çıkış n-ad Erişim düzeyi: 3 Birim: [Hz]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
--------------	--	--	--

Açıklama: Hız adaptasyon kontrolörünün bütünleyici kısmını gösterir.

r1778	CO: Dalgalanma açısı farklılığı / Dalgalanma açısı fark. Erişim düzeyi: 4 Birim: [°]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
--------------	---	--	--

Açıklama: Motor modeli etkin olmadan önce motor modeli ile akım dönüşümü arasındaki dalgalanma açısı farkını gösterir.

p1780[0...2]	Rs/Rr-adaptasyonunun kontrol kelimesi / KtrlKel Rs/Rr adapt Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
---------------------	---	---	---

Min	Maks	Fabrika ayarı
-	0111 bin	-

Açıklama: Stator ve rotor direncinin termal adaptasyonunun hız sensörlü hız/moment düzenlemedeki moment hatalarını veya hız sensörsüz hız/moment düzenlemedeki hız hatalarını azaltmasını sağlar.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Termal Rs/Rr-adapt. etkinleştir	Var	Hayır	-
	01	Gözlemci Rs-adapt. etkinleştir	Evet	Hayır	-
	02	Gözlemci Xm-adapt. etkinleştir	Evet	Hayır	-

Not: Senkron motorlar için sadece stator direnç adaptasyonu gerçekleştirilir.

p1781[0...2]	Rs-adaptasyon Tn'si / Rs-adaptasyon Tn'si Erişim düzeyi: 4 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 10 [ms]	Maks 2000 [ms]	Fabrika ayarı 100 [ms]
Tanım:	Rs-adaptasyon kontrolörü bütünleyici zamanı girer.		
M782	CO: Rs-adaptasyon çıkışı / Rs-adaptasyon çıkışı Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Anma motor direnciyle ilişkili olarak kontrolörden gelen stator direnç adaptasyonunu [%] olarak gösterir.		
p1786[0...2]	Xm-adaptasyon Tn'si / Xm-adaptasyon Tn'si Erişim düzeyi: 4 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 10 [ms]	Maks 2000 [ms]	Fabrika ayarı 100 [ms]
Tanım:	Xm-adaptasyon kontrolörü bütünleyici zamanı girer.		
r1787	CO: Xm-adaptasyon çıkışı / Çık. Xm-adaptasyon Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Anma empedansı ile ilişkili olarak kontrolörden gelen ana reaktans adaptasyonunu [%] olarak gösterir.		
p1800[0...2]	Darbe frekansı / Darbe frekansı Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Konvertör Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 2 [kHz]	Maks 16 [kHz]	Fabrika ayarı 4 [kHz]
Tanım:	İnvertördeki güç anahtarlarının darbe frekanslarını ayarlar. Frekans değerleri, 2 kHz'lık adımlarla değiştirilebilir.		
Bağımlılık:	Darbe frekansının minimum/maksimum/varsayılan değerleri kullanılan güç modülü tarafından belirlenir. Dahası minimum darbe frekansı P1082 (maksimum frekans) ve P0310 (anma motor frekansı) parametrelendirmelerine bağlıdır.		
Not:	Darbe frekansı artırılırsa Maks. invertör akımı r0209 azaltılabilir (oran azalması). Oran azalması karakteristiği invertörün türüne ve gücüne bağlıdır. Sessiz çalışma mutlaka gerekli değilse daha düşük darbe frekansları invertör kayıplarının ve radyo-frekans salımlarının azaltılması için seçilebilir. Belirli koşullar altında invertör aşırı sıcaklığa karşı koruma sağlamak için darbe frekansını azaltabilir (P0290 ve P0291 Bit00'a bakın)		

r1801[0...1]	CO: Darbe frekansı / Darbe frekansı Erişim düzeyi: 3 Birim: [kHz]	P-Grubu: Konvertör Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
Tanım:	İnvertördeki güç anahtarlarının darbe frekansları ile bilgileri gösterir. r1801 [0] Gerçek invertör darbe frekansını gösterir. r1801 [1] "motor tanımlama" veya "invertör aşırı yüklenme tepkisi" fonksiyonları etkinken ulaşılabilir olan minimum invertör darbe frekansını gösterir. PM takılı değilse bu parametre 0 kHz olarak ayarlanır.		
Dizin:	[0] = Gerçek darbe frekansı [1] = Minimum darbe frekansı		
Uyarı:	Belli koşullar altında (invertör aşırı sıcaklığı, P0290'a bakın) bu, P1800'de (darbe frekansı) seçilen değerlere göre değişebilir.		
p1802	Modülatör modu / Modülatör modu Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Konvertör Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 1	Maks 3	Fabrika ayarı 3
Tanım:	İnvertör modülatör modunu seçer.		
Değer:	1:Asimetrik SVM 2:Alan vektör modülasyonu 3:SVM/ASVM kontrollü mod		
Uyarı:	<ul style="list-style-type: none"> Asimetrik alan vektör modülasyonu (ASVM) alan vektör modülasyonundan (SVM) daha düşük anahtarlama kayıpları üretir ama çok düşük hızlarda düzensiz dönüşe sebep olabilir. Aşırı modülasyonlu alan vektör modülasyonu (SVM) yüksek çıkış gerilimlerinde akım dalga biçimi bozulmasına yol açabilir. Aşırı modülasyonsuz alan vektör modülasyonu (SVM) motora uygulanabilir maksimum çıkış gerilimini azaltacaktır. 		
Not:	Bir LC-filtresi seçilirse (P0230 = 3 veya (P0230 = 4 ve P0234 > 0)) modülasyon SVM olarak ayarlanır (P1802 = 2). Dahili bir çıkış filtresi takılırsa modülasyon SVM'ye zorlanır (P0230 = 3 ve P1802 = 2).		
p1803[0...2]	Maks. modülasyon / Maks. modülasyon Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Konvertör Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 20.0 [%]	Maks 150.0 [%]	Fabrika ayarı 106.0 [%]
Tanım:	Maksimum modülasyon dizinini ayarlar.		
Not:	P1803 = % 100 : Aşırı kontrol için sınır (anahtarlama gecikmesiz ideal invertör). Vektör kontrolü için modülasyon sınırı otomatik olarak % 4 oranında azaltılır. Bir LC-filtresi seçilirse (P0230 = 3 veya (P0230 = 4 ve P0234 > 0)) Maks. modülasyon dizini % 100'den büyükse % 100 olarak ayarlanır. Dahili bir çıkış filtresi takılırsa modülasyon derinliği % 100'le sınırlanır (p0230 = 3 ve p1802 <= 100).		

p1810	Kontrol kelimesi Vdc kontrolü/ Kontrol kelimesi vdc k				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Konvertör	Veri türü: Unsigned16		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
	Değiştirilebilir: U,T	Hesaplanmış: -			
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı		
	-	-	0010 bin		
Tanım:	Vdc filtrelemesini ve dengelemesini yapılandırır.				
Bit alanı:	Bi	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Vdc ortalama filtresini etkinleştir	Evet	Hayır	-
	01	Vdc dengelemesini etkinleştir	Evet	Hayır	-
p1820[0...2]	Geri çıkış faz sırası / Geri çıkış faz sırası				
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Modülasyon	Veri türü: Unsigned16		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS		
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -			
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı		
	0	1	0		
Tanım:	Set değeri polaritesini değiştirmeden faz sırasını değiştirir.				
Değer:	0:	İleri			
	1:	Motoru Geri Çevir			
Not:	P1000'e bakın (frekans set değerini seçin)				
p1825	IGBT iletken gerilimi / İletken gerilim				
	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Modülasyon	Veri türü: FloatingPoint32		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -		
	Değiştirilebilir: U,T	Hesaplanmış: -			
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı		
	0,0 [V]	20,0 [V]	0,9 [V]		
Tanım:	IGBT'lerin iletken durum gerilimini düzeltir.				
p1828	Geçitleme birimi ölü zamanı / Geçitleme ölü zamanı				
	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Modülasyon	Veri türü: FloatingPoint32		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
	Değiştirilebilir: U,T	Hesaplanmış: -			
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı		
	0.00 [us]	3.98 [us]	0.01 [us]		
Tanım:	Geçitleme birimi bağlantısının dengeleme zamanını ayarlar.				
p1860	Filtre kontrol kelimesi / Filtre kontrol kel				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -		
	Değiştirilebilir: U,T	Hesaplanmış: -			
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı		
	-	-	0000 bin		
Tanım:	Gerilim/akım düzeltmesini kontrol etmek için. Gerilim ve akım düzeltmesi ayrı olarak etkinleştirilebilir/devre dışı bırakılır (çıkış filtresi).				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Filtre düzeltmesi açık/kapalı	Evet	Hayır	-
	01	Gerilim düzeltmesi açık/kapalı	Evet	Hayır	-
	02	Akım düzeltmesi açık/kapalı	Evet	Hayır	-

r1861 **Filtre düzeltmesi gerilimi (alfa-bileşeni) / Filtre düzeltmesi**
Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: - Veri türü: FloatingPoint32
Birim: [V] Hesaplanmış: - Veri dizisi: -

Tanım: Gerilim düzeltme değerinin alfa bileşeni (takılan çıkış filtresi ve vektör kontrol etkin).

r1862 **Filtre düzeltmesi gerilimi (beta-bileşeni) / Filtre düzeltmesi**
Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: - Veri türü: FloatingPoint32
Birim: [V] Hesaplanmış: - Veri dizisi: -


Tanım: Gerilim düzeltme değerinin beta bileşeni (takılan çıkış filtresi ve vektör kontrol etkin).

r1863 **Filtre düzeltmesi akımı (alfa-bileşeni) / Filtre düzeltmesi**
Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: - Veri türü: FloatingPoint32
Birim: [A] Hesaplanmış: - Veri dizisi: -

Tanım: Akım düzeltme değerinin alfa bileşeni (takılan çıkış filtresi ve vektör kontrol etkin).

r1864 **Filtre düzeltmesi akımı (beta-bileşeni) / Filtre düzeltmesi**
Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: - Veri türü: FloatingPoint32
Birim: [A] Hesaplanmış: - Veri dizisi: -

Tanım: Akım düzeltme değerinin beta bileşeni (takılan çıkış filtresi ve vektör kontrol etkin).

p1900 CU240E	Motor veri tanımlaması seç / Mot. veri tan. seç		
	Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut EVET Değiştirilebilir: C(1), T	P-Grubu: Motor tanımlaması Etkin: HAYIR Hesaplanmış:-	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 3	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Motor veri tanımlaması uygular.		
Değer:	0: Devre dışı 2: Durağan durumdaki tüm parametrelerin tanımlanması 3: Doygunluk eğrisini kapsayan durağan durumdaki tüm parametrelerin tanımlanması		
Dikkat:	 <p>Motor tanımlanması soğuk bir motorda gerçekleştirilmelidir. Fakat motor verisinin tanımlanması sadece motorun sıcaklığı P0625'te kaydedilen ölçülmüş ortam sıcaklığının 5 °C'lik aralığındaysa gerçekleştirilmelidir. Motor tanımlaması 5 °C'lik sınır içinde değilse Vektör Kontrolün (SLVC) doğru şekilde işlev görmesi garanti edilemez. Motor sarımlarının bağlantılarına (yıldız veya delta bağlantısı) göre motor plakası bilgisi doğru eşdeğer devre verilerini kurmak amacıyla düzeltilmelidir. Motor tanımlaması, bu verileri yıldız eşdeğer devresi P0350 - P0360 fazına göre motorun yıldız veya deltayla bağlanmış olmasından bağımsız olarak hesaplanır. Bu, motor verileri doğrudan girildiğinde göz önüne alınmalıdır.</p>		
Uyarı:	P1910, motor tanımlaması etkiyen değiştirilemez (P1900 = 2 veya 3). Tanımlama bitirildiğinde P1900 ve P1910 0 olarak ayarlanır.		
Not:	<p>Motor veri tanımlamasını seçmeden önce "Hızlı devreye alma" gerçekleştirilmelidir. Uygulamaların kablo uzunluğu geniş bir kapsamda değiştiği için önceden ayarlanan P0352 sadece kaba bir hesaplama.</p> <p>Motor tanımlamasının daha iyi sonuçları motor tanımlaması ölçüm/hesaplama ile başlatılmadan önce kablo direncinin belirlenmesiyle gerçekleştirilebilir. Etkinleştirildiğinde (P1900 > 0) A0541, sonraki ON komutunun motor parametrelerinin ölçümünü başlatacağı bir uyarı üretir. Haberleşmeler - hem USS hem de Bölgesel ağ aracılığıyla - dahili hesaplamaların yapıldığı süre boyunca kesilir. Bu yüzden SIMATIC S7 kontrolü (bölgesel ağ aracılığıyla haberleşmeler) aşağıdaki hata mesajlarını verebilir:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Parametre hatası 30 • Sürücü hatası 70 • Sürücü hatası 75 <p>Sürücü sistemini devreye almak için STARTER (USS) kullanılırken veriler bu hesaplamalar sırasında girilemez. Frekans invertöründe hesaplamalar biter bitmez hatalar kabul edilebilir. Bu hesaplamaların bitmesi bir dakika sürebilir.</p>		

p1900 Motor veri tanımlaması seç / Mot. veri tan. seç

CU240S	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP	Hızlı komut EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
CU240S DP-F	Değiştirilebilir: C(1), T	Hesaplanmış:-	
CU240S PN			
CU240S DP-F			

Min	Maks	Fabrika ayarı
0	3	0

Tanım: Motor veri tanımlaması uygular.

Değer:

- 0: Devre dışı
- 2: Durağan durumdaki tüm parametrelerin tanımlanması
- 3: Doygunluk eğrisini kapsayan durağan durumdaki tüm parametrelerin tanımlanması

Dikkat:



Motor tanımlanması soğuk bir motorda gerçekleştirilmelidir. Fakat motor verisinin tanımlanması sadece motorun sıcaklığı P0625'te kaydedilen ölçülmüş ortam sıcaklığının 5°C'lik aralığındaaysa gerçekleştirilmelidir. Motor tanımlaması 5 °C'lik sınır içinde değilse Vektör Kontrolün (VC, SLVC) doğru şekilde işlev görmesi garanti edilemez. Motor sarımlarının bağlantılarına (yıldız veya delta bağlantısı) göre motor plakası bilgisi doğru eşdeğer devre verilerini kurmak amacıyla düzeltilebilir. Motor tanımlaması, bu verileri yıldız eşdeğer devresi P0350 - P0360 fazına göre motorun yıldız veya deltayla bağlanmış olmasından bağımsız olarak hesaplanır. Bu, motor verileri doğrudan girildiğinde göz önüne alınmalıdır.

Uyarı: P1910, motor tanımlaması etkinken değiştirilemez (P1900 = 2 veya 3). Tanımlama bitirildiğinde P1900 ve P1910 0 olarak ayarlanır.

Not: Motor veri tanımlamasını seçmeden önce "Hızlı devreye alma" gerçekleştirilmelidir. Uygulamaların kablo uzunluğu geniş bir kapsamda değiştiği için önceden ayarlanan P0352 sadece kaba bir hesaplama. Motor tanımlamasının daha iyi sonuçları motor tanımlaması ölçüm/hesaplama ile başlatılmadan önce kablo direncinin belirlenmesiyle gerçekleştirilebilir. Etkinleştirildiğinde (P1900 > 0) A0541, sonraki ON komutunun motor parametrelerinin ölçümünü başlatacağı bir uyarı üretir. Haberleşmeler - hem USS hem de Bölgesel ağ aracılığıyla - dahili hesaplamaların yapıldığı süre boyunca kesilir. Bu yüzden SIMATIC S7 kontrolü (bölgesel ağ aracılığıyla haberleşmeler) aşağıdaki hata mesajlarını verebilir:

- Parametre hatası 30
- Sürücü hatası 70
- Sürücü hatası 75

Sürücü sistemini devreye almak için STARTER (USS) kullanılırken veriler bu hesaplamalar sırasında girilemez. Frekans invertöründe hesaplamalar biter bitmez hatalar kabul edilebilir. Bu hesaplamaların bitmesi bir dakika sürebilir.

p1909[0...2] Motor veri tanımlamasının ktrl. kelimesi / Ktrl.mot.veri tan.					
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: Unsigned16			
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS			
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış	-			
Min	Maks	Fabrika ayarı			
-	-	0101 1100 0000 0000 bin			
Tanım:	Motor veri tanımlamasının kontrol kelimesi				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Xs Hesaplaması	Evet	Hayır	-
	01	2 kHz'de Motor ID	Evet	Hayır	-
	02	Tr Hesaplaması	Evet	Hayır	-
	03	Lsigma Hesaplaması	Evet	Hayır	-
	05	2 frek. Tr ölçüm belirleme	Evet	Hayır	-
	06	Gerilimde ölçüm	Evet	Hayır	-
	07	Rs ölçümden ölü zaman algılama	Evet	Hayır	-
	08	hw ölü zaman karş. etkin MotID	Evet	Hayır	-
	09	2 frekanslı ölü zaman algılama yok	Evet	Hayır	-
	10	LsBlock yöntemiyle Ls algılamak	Evet	Hayır	-
	11	Mıknatıslanma akımının MotID adaptasyonu	Evet	Hayır	-
	12	Ana reaktansın MotID adaptasyonu	Evet	Hayır	-
	13	MotID kapatma doyunluk eğrisi optim.	Evet	Hayır	-
	14	MotID doyunluk eğrisi optim. tüm çerçeve boyutları	Evet	Hayır	-
	15	MotID doyunluk eğrisi optim. büyük çerçeve boyutları	Evet	Hayır	-

p1910 Genişletilmiş motor veri tanımlaması seç / Mot. veri tan. seç				
Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: Unsigned16		
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış -	-		
Min	Maks	Fabrika ayarı		
0	23	0		
Tanım:	Genişletilmiş rakamlarla motor veri tanımlamasını gerçekleştirir.			
Değer:	0: Devre dışı 1: Parametre değişikliğiyle tüm parametrelerin tanımlanması 2: Parametre değişikliği olmadan tüm parametrelerin tanımlanması 3: Parametre değişikliğiyle doyunluk eğrisinin tanımlanması 4: Parametre değişikliği olmadan doyunluk eğrisinin tanımlanması 5: Parametre değişikliği olmadan XsigDyn (r1920) tanımlanması 6: Parametre değişikliği olmadan Tdead (ölü zaman) (r1926) tanımlanması 7: Parametre değişikliği olmadan Rs (r1912) tanımlanması 8: Parametre değişikliği olmadan Xs (r1915) tanımlanması 9: Parametre değişikliği olmadan Tr (r1913) tanımlanması 10: Parametre değişikliği olmadan Lsigma (r1914) tanımlanması 20: Gerilim vektörü ayarla 21: P69'da filtreleme olmadan gerilim vektörü ayarla 22: Gerilim vektör dörtgen sinyalini ayarla 23: Gerilim vektör üçgen sinyalini ayarla			

Dikkat:



Motor tanımlanması soğuk bir motorda gerçekleştirilmelidir.

Fakat motor verisinin tanımlanması sadece motorun sıcaklığı P0625'te kaydedilen ölçülmüş ortam sıcaklığının 5 °C'lik aralığındaysa gerçekleştirilmelidir.

Motor tanımlaması 5 °C'lik sınır içinde değilse Vektör Kontrolün (SLVC) doğru şekilde işlev görmesi garanti edilemez.

Motor sarımlarının bağlantılarına (yıldız veya delta bağlantısı) göre motor plakası bilgisi doğru eşdeğer devre verilerini kurmak amacıyla düzeltilebilir.

Motor tanımlaması, bu verileri yıldız eşdeğer devresi P0350 - P0360 fazına göre motorun yıldız veya deltayla bağlanmış olmasından bağımsız olarak hesaplanır.

Bu, motor verileri doğrudan girildiğinde göz önüne alınmalıdır.

Uyarı:

P1910, P1900 ile motor tanımlaması etkinken değiştirilemez (P1900 = 2 veya 3).

Tanımlama bitirildiğinde P1910 0 olarak ayarlanır.

Ölçüm için ayarlama seçimi yaparken aşağıdakileri göz önüne alın:

1. "parametre değişimiyle"

değerlerin aslında Pxxxx parametre ayarları olarak (yukarıdaki ortak ayarlara bakın) kullanıldığı ve kontrolöre uygulandığı ve aşağıdaki salt okunur parametrelerde gösterildiği anlamına gelir.

2. "parametre değişimi olmadan"

değerlerin sadece salt okunur r1912 (tanımlı stator direnci), r1913 (tanımlı rotor zaman sabiti), r1914 (tanımlı toplam sızıntı reaktansı), r1915/r1916/r1917/r1918/r1919 (tanımlı nominal stator reaktans/ tanımlı stator reaktans 1 ila 4), r1925 (IG-BT iletken durum gerilimi) ve r1926 (tanımlı geçitleme birim ölü zamanı) parametrelerinin gösterileceği anlamına gelir. Değerler kontrolöre uygulanmaz.

Not:

Motor veri tanımlamasını seçmeden önce "Hızlı devreye alma" gerçekleştirilmelidir.

Uygulamaların kablo uzunluğu geniş bir kapsamda değiştiği için önceden ayarlanan P0352 sadece kaba bir hesaplama değildir.

Motor tanımlamasının daha iyi sonuçları motor tanımlaması ölçüm/hesaplama ile başlatılmadan önce kablo direncinin belirlenmesiyle gerçekleştirilebilir.

Etkinleştirildiğinde (P1910 > 0) A0541, sonraki ON komutunun motor parametrelerinin ölçümünü başlatacağı bir uyarı üretir.

Haberleşmeler - hem USS hem de Bölgesel ağ aracılığıyla - dahili hesaplamaların yapıldığı süre boyunca kesilir.

Bu yüzden SIMATIC S7 kontrolü (bölgesel ağ aracılığıyla haberleşmeler) aşağıdaki hata mesajlarını verebilir:

- Parametre hatası 30
- Sürücü hatası 70
- Sürücü hatası 75

Sürücü sistemini devreye almak için STARTER (USS) kullanılırken veriler bu hesaplamalar sırasında girilemez.

Frekans invertöründe hesaplamalar bitir bitmez hatalar kabul edilebilir. Bu hesaplamaların bitmesi bir dakika sürebilir.

p1910

CU240S
CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F

Genişletilmiş motor veri tanımlaması seç / Mot. veri tan. seç

Erişim düzeyi: 2

Hızlı komut HAYIR

Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Motor tanımlaması

Etkin: HAYIR

Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16

Veri dizisi: -

Min

0

Maks

23

Fabrika ayarı

0

Tanım:

Genişletilmiş rakamlarla motor veri tanımlamasını gerçekleştirir.

Değer:	<p>0: Devre dışı</p> <p>1: Parametre değişikliğiyle tüm parametrelerin tanımlanması</p> <p>2: Parametre değişikliği olmadan tüm parametrelerin tanımlanması</p> <p>3: Parametre değişikliğiyle doyunluk eğrisinin tanımlanması</p> <p>4: Parametre değişikliği olmadan doyunluk eğrisinin tanımlanması</p> <p>5: Parametre değişikliği olmadan XsigDyn (r1920) tanımlanması</p> <p>6: Parametre değişikliği olmadan Tdead (ölü zaman) (r1926) tanımlanması</p> <p>7: Parametre değişikliği olmadan Rs (r1912) tanımlanması</p> <p>8: Parametre değişikliği olmadan Xs (r1915) tanımlanması</p> <p>9: Parametre değişikliği olmadan Tr (r1913) tanımlanması</p> <p>10: Parametre değişikliği olmadan Xsigma (r1914) tanımlanması</p> <p>20 Gerilim vektörünü ayarla</p> <p>21 P69'da filtreleme olmadan gerilim vektörü ayarla</p> <p>22 Gerilim vektör dörtgen sinyalini ayarla</p> <p>2: Gerilim vektör üçgen sinyalini ayarla</p>
Dikkat:	<p>Motor tanımlanması soğuk bir motorda gerçekleştirilmelidir.</p> <p>Fakat motor verisinin tanımlanması sadece motorun sıcaklığı P0625'te kaydedilen ölçülmüş ortam sıcaklığının 5 °C'lik aralığındaysa gerçekleştirilmelidir.</p> <p>Motor tanımlaması 5 °C'lik sınır içinde değilse Vektör Kontrolün (VC, SLVC) doğru şekilde işlev görmesi garanti edilemez.</p> <p>Motor sarımlarının bağlantılarına (yıldız veya delta bağlantısı) göre motor plakası bilgisi doğru eşdeğer devre verilerini kurmak amacıyla düzeltilebilir.</p> <p>Motor tanımlaması, bu verileri yıldız eşdeğer devresi P0350 - P0360 fazına göre motorun yıldız veya deltayla bağlanmış olmasından bağımsız olarak hesaplanır.</p> <p>Bu, motor verileri doğrudan girildiğinde göz önüne alınmalıdır.</p>
Uyarı:	<p>P1910, P1900 ile motor tanımlaması etkinken değiştirilemez (P1900 = 2 veya 3).</p> <p>Tanımlama bitirildiğinde P1910 0 olarak ayarlanır.</p> <p>Ölçüm için ayarlama seçimi yaparken aşağıdakileri göz önüne alın:</p> <p>1. "parametre değişimiyle"</p> <p>değerlerin aslında Pxxxx parametre ayarları olarak (yukarıdaki ortak ayarlara bakın) kullanıldığı ve kontrolöre uygulandığı ve aşağıdaki salt okunur parametrelerde gösterildiği anlamına gelir.</p> <p>2. "parametre değişimi olmadan"</p> <p>değerlerin sadece salt okunur r1912 (tanımlı stator direnci), r1913 (tanımlı rotor zaman sabiti), r1914 (tanımlı toplam sızıntı reaktansı), r1915/r1916/r1917/r1918/r1919 (tanımlı nominal stator reaktans/tanımlı stator reaktans 1 ila 4), r1925 (IG-BT iletken durum gerilimi) ve r1926 (tanımlı geçitleme birim ölü zamanı) parametrelerinin gösterileceği anlamına gelir. Değerler kontrolöre uygulanmaz.</p>
Not:	<p>Motor veri tanımlamasını seçmeden önce "Hızlı devreye alma" gerçekleştirilmelidir.</p> <p>Uygulamaların kablo uzunluğu geniş bir kapsamda değiştiği için önceden ayarlanan P0352 sadece kaba bir hesaplamaadır.</p> <p>Motor tanımlamasının daha iyi sonuçları motor tanımlaması ölçüm/hesaplama ile başlatılmadan önce kablo direncinin belirlenmesiyle gerçekleştirilebilir.</p> <p>Etkinleştirildiğinde (P1910 > 0) A0541, sonraki ON komutunun motor parametrelerinin ölçümünü başlatacağı bir uyarı üretir.</p> <p>Haberleşmeler - hem USS hem de Bölgesel ağ aracılığıyla - dahili hesaplamaların yapıldığı süre boyunca kesilir.</p> <p>Bu yüzden SIMATIC S7 kontrolü (bölgesel ağ aracılığıyla haberleşmeler) aşağıdaki hata mesajlarını verebilir:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Parametre hatası 30 • Sürücü hatası 70 • Sürücü hatası 75 <p>Sürücü sistemini devreye almak için STARTER (USS) kullanılırken veriler bu hesaplamalar sırasında girilemez.</p> <p>Frekans invertöründe hesaplamalar biter bitmez hatalar kabul edilebilir. Bu hesaplamaların bitmesi bir dakika sürebilir.</p>

p1911	Tanımlanacak olan fazın numarası / faz id no. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T Min 1	P-Grubu: Motor tanımlaması Etkin: EVET Hesaplanmış: - Maks 3	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: - Fabrika ayarı 1
Tanım:	Tanımlanacak olan maksimum sayıda motor fazını seçer.		
Not:	Ortalama alma (ölçüm hassasiyetsizliği ve faz varyasyonları) sayesinde 3 fazlı bir ölçüm bir fazlı bir ölçümden daha iyi sonuç verir ama önemli ölçüde daha uzun ölçüm zamanı gerektirir.		
r1912[0...2]	Tanımlı stator direnci / Tanımlı stat. dir. Erişim düzeyi: 2 Birim: [Ohm]	P-Grubu: Motor tanımlaması Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Ölçülen stator direnci değerini (hattan hatta) [Ohm] cinsinden gösterir. Bu değer kablo direncini de içerir.		
Dizin:	[0] = U_phase [1] = V_phase [2] = W_phase		
Uyarı:	Tanımlanan değer (Rs = stator direnci) % 0.1 < Rs [p. u.] < % 100 aralığında değilse hata mesajı 41 (motor veri tanımlama arızası) düzenlenir.		
Not:	P0949, daha fazla bilgi sağlar (bu durumda hata değeri = 2). Bu değer, P1900 = 2 veya 3 (P1910 = 1 veya 2) kullanılarak yani değiştirilerek veya değiştirilmeden tüm parametrelerin tanımlanmasıyla ölçülür.		
r1913[0...2]	Tanımlanmış rotor zaman sabiti / Tanımlı rot. ZamanSabiti Erişim düzeyi: 2 Birim: [ms]	P-Grubu: Motor tanımlaması Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Tanımlanan rotor zaman sabitini [ms] gösterir.		
Dizin:	[0] = U_phase [1] = V_phase [2] = W_phase		
Uyarı:	Tanımlanan değer (Tr = rotor zaman sabiti) 10ms < Tr < 5s aralığında değilse hata mesajı 41 (motor veri tanımlama arızası) düzenlenir. P0949, daha fazla bilgi sağlar (bu durumda hata değeri = 6).		
r1914[0...2]	Tanımlı toplam sızıntı endüktansı / Top. sız. endükt. Erişim düzeyi: 2 Birim: -	P-Grubu: Motor tanımlaması Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Tanımlanan toplam sızıntı endüktansını gösterir. [mH]		
Dizin:	[0] = U_phase [1] = V_phase [2] = W_phase		
Uyarı:	Tanımlanan değer (Lsigma = sızıntı endüktansı) % 5 < Xsigma [p. u.] < % 50 aralığında değilse hata mesajı 41 (motor veri tanımlama arızası) düzenlenir. P0949, daha fazla bilgi sağlar (bu durumda hata değeri = 7).		

r1915[0...2]	Tanımlı nominal stator endüktansı / Nom. stat. endükt.		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Tanımlanan stator endüktansını gösterir. [mH]		
Dizin:	[0] = U_phase [1] = V_phase [2] = W_phase		
Uyarı:	Tanımlanan değer (Ls = stator endüktansı) % 50 < Xs [p. u.] < % 500 aralığında değilse hata mesajı 41 (motor veri tanımlama arızası) düzenlenir. P0949, daha fazla bilgi sağlar (bu durumda hata değeri = 4).		

r1916[0...2]	Tanımlı stator endüktansı 1 / Stator endükt. 1		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Tanımlanan stator endüktansını gösterir. [mH]		
Dizin:	[0] = U_phase [1] = V_phase [2] = W_phase		
Not:	P1915'e bakın (tanımlı nominal stator endüktansı).		

r1917[0...2]	Tanımlı stator endüktansı 2 / Stator endükt. 2		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Tanımlanan stator endüktansını gösterir. [mH]		
Dizin:	[0] = U_phase [1] = V_phase [2] = W_phase		
Not:	P1915'e bakın (tanımlı nominal stator endüktansı).		

r1918[0...2]	Tanımlı stator endüktansı 3 / Stator endükt. 3		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Tanımlanan stator endüktansını gösterir. [mH]		
Dizin:	[0] = U_phase [1] = V_phase [2] = W_phase		
Not:	P1915'e bakın (tanımlı nominal stator reaktansı).		

r1919[0...2]	Tanımlı stator endüktansı 4 / Stator endükt. 4		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Tanımlanan stator endüktansını gösterir. [mH]		
Dizin:	[0] = U_phase [1] = V_phase [2] = W_phase		
Not:	P1915'e bakın (tanımlı nominal stator endüktansı).		

r1920[0...2]	Tanımlı dinamik sızıntı endüktansı / Din. sız. endükt.		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Tanımlanan toplam dinamik sızıntı endüktansını gösterir.		
Dizin:	[0] = U_phase [1] = V_phase [2] = W_phase		
r1925[0...2]	Tanımlı iletken durum gerilimi / Tan. iletken durum V.		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: [V]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Tanımlanan IGBT iletken durum gerilimini gösterir. [V]		
Dizin:	[0] = U_phase [1] = V_phase [2] = W_phase		
Uyarı:	Tanımlanan iletken durum gerilimi 0.0V < 10V aralığında değilse hata mesajı 41 (motor veri tanımlama arızası) düzenlenir. P0949, daha fazla bilgi sağlar (bu durumda hata değeri = 20).		
r1926	Tanımlı geçitleme birim ölü zamanı / Tan. geçitleme ölü zaman		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: [us]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Tanımlanan geçitleme birimi bağlantı ölü zamanını gösterir [usaniye].		
p1930	Kalibrasyon için gerilim set değeri / Volt. ayrnok. kalibr.		
	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0 [V]	1000 [V]	0 [V]
Tanım:	Bir test gerilim vektörünün üretilmesi için referans gerilimini belirler (örneğin şönt kalibrasyonu için). [V]		
p1931	Faz / Faz		
	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Motor tanımlaması	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	1	12	1
Tanım:	Gerilim vektörünün fazını tanımlar: 1: u-ekseni 2: v-ekseni 3: w-ekseni 4: -u-ekseni 5: -v-ekseni 6: -w-ekseni 7: uv-ekseni (30°) 8: wu-ekseni (150°) 9: vw-ekseni (270°) 10: -uv-ekseni (210°) 11: -wu-ekseni (330°) 12: -vw-ekseni (90°)		

p1960 CU240E PM240	Hız kontrolü optimizasyonu / Hız kontrolü opt.		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: C(1), T	Hesaplanmış:-	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
0	1	0	
Tanım:	Sürücü, hız kontrolörü optimizasyonunu yapmak için bir vektör moduna (P1300 = 20) kurulmalıdır. Hız kontrolörü optimizasyonu etkinleştirildiğinde (P1960 = 1) A0542 uyarısı etkin olacaktır. Sürücü bir sonraki çalıştırılmasında optimizasyon testlerini yapacaktır.		
	Sürücü, hızlanma rampası zamanı P1120'yi kullanarak motoru P0310'un (anma motor frekansı) % 20'si kadar hızlandıracaktır ve moment kontrolünün altında P0310'un (anma motor frekansı) % 50'sine kadar ulaşacaktır. Daha sonra sürücü, yavaşlama rampası zamanı P1121'i kullanarak veri çıkışını % 20'ye kadar azaltacaktır. Bu prosedür birçok defa tekrar edilir ve ortalama zaman alınır. Bu sayede motorda yük eylemsizliğinin hesaplanması elde edilebilir.		
Değer:	Bu sayede eylemsizlik oran parametresi (P0342) ve SLVC için Kp kazançları (P1470) ölçülen eylemsizlik için uygun bir yanıt vermek üzere değiştirilir. 0: Devre dışı 1: Etkin		
Uyarı:	Dengesizlikten dolayı bir sorun ortaya çıkarsa dengeli bir değer için makul bir zaman içinde hızlanma rampasında edinilmemesi durumunda sürücü bir F0042 hatası ile başlatılabilir.		
	DC bara kontrolörünün test yapılırken etkinleştirilmesi gerektiği aksi durumda aşırı gerilimin ortaya çıkabileceği dikkate alınmalıdır. Bu, yavaşlama rampası zamanına ve sistem eylemsizliğine bağlı olacaktır.		
Not:	Hız döngü optimizasyonu testin doğası gereği (moment kontrolü altında % 20'den % 50'ye hızlanma) bazı uygulamalar için uygun olmayabilir. Hız kontrolör optimizasyonu sadece şu durumlarda gerçekleştirilebilir: <ul style="list-style-type: none"> • invertör vektör kontrol modundaydı • moment kontrol yok etkinse • uçuş başlatma yok fonksiyonu etkinse (P1200 = 0) • motorda yük yoksa 		
	Hız kontrolör optimizasyonu etkin olan moddan (P1300 = 20 veya 21) bağımsız olarak hem P1460 hem de P1470 parametrelerini değiştirir. Test tamamlandığında P1960 sıfıra getirilir.		
	SLVC'de (P1300 = 20) sürücü, hız kontrol optimizasyonu seçtiğinde motor modelini açık devrede (P1750.0 = 1) başlayacak şekilde ayarlayacaktır (P1960 = 1) ve optimizasyonun sonunda eski duruma ayarlanacaktır (P1960 = 0).		

p1960 CU240E PM250, PM260	Hız kontrolü optimizasyonu / Hız kontrolü opt.		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: C(1), T	Hesaplanmış:-	
	Min 0	Maks 1	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Sürücü, hız kontrolörü optimizasyonunu yapmak için bir vektör moduna (P1300 = 20) kurulmalıdır. Hız kontrolörü optimizasyonu etkinleştirildiğinde (P1960 = 1) A0542 uyarısı etkin olacaktır. Sürücü bir sonraki çalıştırılmasında optimizasyon testlerini yapacaktır.		
	Sürücü, hızlanma rampası zamanı P1120'yi kullanarak motoru P0310'un (anma motor frekansı) % 20'si kadar hızlandıracaktır ve moment kontrolünün altında P0310'un (anma motor frekansı) % 50'sine kadar ulaşacaktır. Daha sonra sürücü, yavaşlama rampası zamanı P1121'i kullanarak veri çıkışını % 20'ye kadar azaltacaktır. Bu prosedür birçok defa tekrar edilir ve ortalama zaman alınır. Bu sayede motorda yük eylemsizliğinin hesaplanması elde edilebilir.		
	Bu sayede eylemsizlik oran parametresi (P0342) ve SLVC için Kp kazançları (P1470) ölçülen eylemsizlik için uygun bir yanıt vermek üzere değiştirilir.		
Değer:	0: Devre dışı 1: Etkin		
Uyarı:	Dengesizlikten dolayı bir sorun ortaya çıkarsa dengeli bir değer makul bir zaman içinde hızlanma rampasında edinilmemesi durumunda sürücü bir F0042 hatası ile başlatılabilir.		
	Hız döngü optimizasyonu testin doğası gereği (moment kontrolü altında % 20'den % 50'ye hızlanma) bazı uygulamalar için uygun olmayabilir.		
Not:	Hız kontrolör optimizasyonu sadece şu durumlarda gerçekleştirilebilir:		
	<ul style="list-style-type: none"> • invertör vektör kontrol modundaydı • moment kontrol yok etkinse • uçuş başlatma yok fonksiyonu etkinse (P1200 = 0) • motorda yük yoksa 		
	Hız kontrolör optimizasyonu etkin olan moddan (P1300 = 20 veya 21) bağımsız olarak hem P1460 hem de P1470 parametrelerini değiştirir. Test tamamlandığında P1960 sıfıra getirilir.		
	SLVC'de (P1300 = 20) sürücü, hız kontrol optimizasyonu seçildiğinde motor modelini açık devrede (P1750.0 = 1) başlayacak şekilde ayarlayacaktır (P1960 = 1) ve optimizasyonun sonunda eski duruma ayarlanacaktır (P1960 = 0).		

p1960			
CU240S	Hız kontrolü optimizasyonu / Hız kontrolü opt.		
CU240S DP	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Motor	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut: EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
CU240S PN	Değiştirilebilir: C(1), T	Hesaplanmış:-	
CU240S DP-F			
PM240			
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	1	0
Tanım:	Sürücü, hız kontrolörü optimizasyonunu yapmak için bir vektör moduna (P1300 = 20 veya 21) kurulmalıdır.		
	Hız kontrolörü optimizasyonu etkinleştirildiğinde (P1960 = 1) A0542 uyarısı etkin olacaktır.		
	Sürücü bir sonraki çalıştırılmasında optimizasyon testlerini yapacaktır.		
	Sürücü, hızlanma rampası zamanı P1120'yi kullanarak motoru P0310'un (anma motor frekansı) % 20'si kadar hızlandıracaktır ve moment kontrolünün altında P0310'un (anma motor frekansı) % 50'sine kadar ulaşacaktır. Daha sonra sürücü, yavaşlama rampası zamanı P1121'i kullanarak veri çıkışını % 20'ye kadar azaltacaktır. Bu prosedür birçok defa tekrar edilir ve ortalama zaman alınır.		
	Bu sayede motorda yük eylemsizliğinin hesaplanması elde edilebilir.		
	Bu sayede eylemsizlik oran parametresi (P0342) ve VC (P1460) ve SLVC (P1470) için Kp kazançları (P1470) ölçülen eylemsizlik için uygun bir yanıt vermek üzere değiştirilir.		
Değer:	0: Devre dışı 1: Etkin		
Uyarı:	Dengesizlikten dolayı bir sorun ortaya çıkarsa dengeli bir değerin makul bir zaman içinde hızlanma rampasında edinilmemesi durumunda sürücü bir F0042 hatası ile başlatılabilir.		
	DC bara kontrolörünün test yapılırken etkinleştirilmesi gerektiği aksi durumda aşırı gerilimin ortaya çıkabileceği dikkate alınmalıdır. Bu, yavaşlama rampası zamanına ve sistem eylemsizliğine bağlı olacaktır.		
Not:	Hız döngü optimizasyonu testin doğası gereği (moment kontrolü altında % 20'den % 50'ye hızlanma) bazı uygulamalar için uygun olmayabilir.		
	Hız kontrolör optimizasyonu sadece şu durumlarda gerçekleştirilebilir:		
	<ul style="list-style-type: none"> • invertör vektör kontrol modundaydı • moment kontrol yok etkinse • uçuş başlatma yok fonksiyonu etkinse (P1200 = 0) • motorda yük yoksa 		
	Hız kontrolör optimizasyonu etkin olan moddan (P1300 = 20 veya 21) bağımsız olarak hem P1460 hem de P1470 parametrelerini değiştirir. Test tamamlandığında P1960 sıfıra getirilir.		
	SLVC'de (P1300 = 20) sürücü, hız kontrol optimizasyonu seçildiğinde motor modelini açık devrede (P1750.0 = 1) başlayacak şekilde ayarlayacaktır (P1960 = 1) ve optimizasyonun sonunda eski duruma ayarlanacaktır (P1960 = 0).		

p1960 Hız kontrolü optimizasyonu / Hız kontrolü opt.CU240S **Erişim düzeyi:** 3 **P-Grubu:** Motor **Veri türü:** Unsigned16CU240S DP **Hızlı komut:** EVET **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** -CU240S DP-F **Değiştirilebilir:** C(1), T **Hesaplanmış:-**

CU240S PN

CU240S DP-F

PM250, PM260

Min	Maks	Fabrika ayarı
0	1	0

Tanım: Sürücü, hız kontrolörü optimizasyonunu yapmak için bir vektör moduna (P1300 = 20 veya 21) kurulmalıdır.

Hız kontrolörü optimizasyonu etkinleştirildiğinde (P1960 = 1) A0542 uyarısı etkin olacaktır.

Sürücü bir sonraki çalıştırılmasında optimizasyon testlerini yapacaktır.

Sürücü, hızlanma rampası zamanı P1120'yi kullanarak motoru P0310'un (anma motor frekansı) % 20'si kadar hızlandıracaktır ve moment kontrolünün altında P0310'un (anma motor frekansı) % 50'sine kadar ulaşacaktır. Daha sonra sürücü, yavaşlama rampası zamanı P1121'i kullanarak veri çıkışını % 20'ye kadar azaltacaktır. Bu prosedür birçok defa tekrar edilir ve ortalama zaman alınır.

Bu sayede motorda yük eylemsizliğinin hesaplanması elde edilebilir.

Bu sayede eylemsizlik oran parametresi (P0342) ve VC (P1460) ve SLVC (P1470) için Kp kazançları (P1470) ölçülen eylemsizlik için uygun bir yanıt vermek üzere değiştirilir.

Değer: 0: Devre dışı

1: Etkin

Uyarı: Dengesizlikten dolayı bir sorun ortaya çıkarsa dengeli bir değer makul bir zaman içinde hızlanma rampasında edinilmemesi durumunda sürücü bir F0042 hatası ile başlatılabilir.

Hız döngü optimizasyonu testin doğası gereği (moment kontrolü altında % 20'den % 50'ye hızlanma) bazı uygulamalar için uygun olmayabilir.

Not: Hız kontrolör optimizasyonu sadece şu durumlarda gerçekleştirilebilir:

- invertör vektör kontrol modundaydı
- moment kontrol yok etkinse
- uçuş başlatma yok fonksiyonu etkinse (P1200 = 0)
- motorda yük yoksa

Hız kontrolör optimizasyonu etkin olan moddan (P1300 = 20 veya 21) bağımsız olarak hem P1460 hem de P1470 parametrelerini değiştirir. Test tamamlandığında P1960 sıfıra getirilir.

SLVC'de (P1300 = 20) sürücü, hız kontrol optimizasyonu seçildiğinde motor modelini açık devrede (P1750.0 = 1) başlayacak şekilde ayarlayacaktır (P1960 = 1) ve optimizasyonun sonunda eski duruma ayarlanacaktır (P1960 = 0).

p2000[0...2] Referans frekansı / Referans frekansıErişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Haberleşmeler **Veri türü:** FloatingPoint32Hızlı komut HAYIR **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** DDSDeğiştirilebilir: T **Hesaplanmış:-**

Min	Maks	Fabrika ayarı
1.00 [Hz]	650.00 [Hz]	50.00 [Hz]

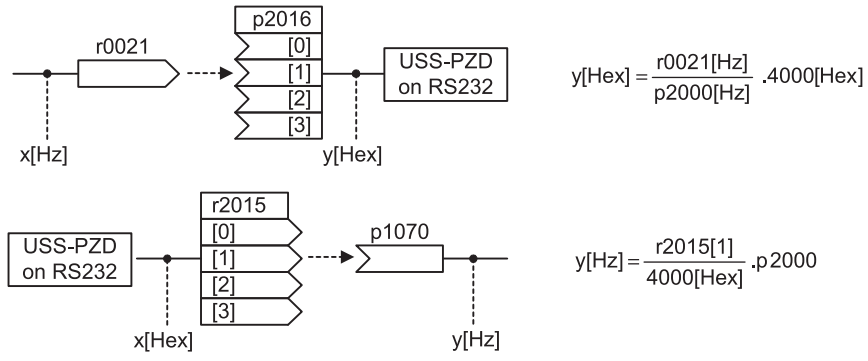
Tanım: P2000 parametresi bir yüzde değeri veya bir onaltılık değer olarak gösterilen/transfer edilen frekans değerleri için referans frekansını ifade eder.

Burada:

- onaltılık 4000 H ==> P2000 (örnek: USS-PZD)
- yüzde % 100 ==> P2000 (örnek: Al)

Örnek: İki parametre arasında veya alternatif olarak P0719 veya P1000 kullanılarak bir BICO bağlantısı yapılırsa parametrelerin 'birimi' (standartlaştırılmış (Onaltılık) veya fiziksel (yani Hz) değerler) farklılık gösterebilir.

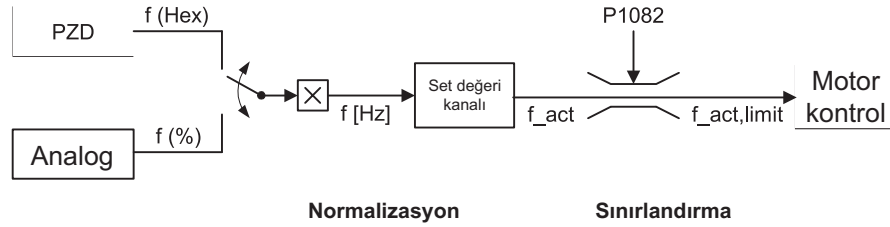
SINAMICS dolaylı olarak hedef değere otomatik bir dönüşüm uygular.



Bağımlılık:
Dikkat:



Hızlı Devreye Alma gerçekleştirildiğinde P2000 aşağıdaki şekilde değiştirilir: P2000 = P1082. P2000 parametresi, yukarıda sözü edilen arayüzlerin referans frekansını ifade eder. Maksimum $2 \cdot P2000$ frekans set değeri karşılık gelen arayüz aracılığıyla uygulanabilir. P1082 parametresinin (**Maks. Frekans**) tersine bu sayede invertör frekansı referans frekansından bağımsız olarak dahili olarak sınırlandırılır. P2000'in değiştirilmesiyle yeni ayarlara parametreyi de bağdaştırır.



Uyarı:

Referans parametreleri, mevcut set değerine ve gerçek değer sinyallerine düzgün bir şekilde yardım için kullanılır. Bu, yüzde olarak girilen sabit ayarlara da uygulanır. % 100 değeri, çift değer durumunda 4000H, veya 4000 0000H'lik bir süreç veri değerine karşılık gelir. Bu durumda aşağıdaki parametreler kullanılabilir:

p2000	Referans frekans	Hz	
p2001	Referans gerilimi	V	
p2002	Referans akımı	A	
p2003	Referans momenti	Nm	
p2004	Referans gücü	kW hp-	f(p0100)

Not:

P2000'e yapılan değişiklikler P2004'ün yeniden hesaplanmasına sebep olur.

p2001[0...2]**Referans gerilimi / Referans gerilimi**

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut: HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Haberleşmeler
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: DDS

Min

10 [V]

Maks

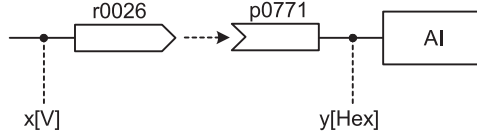
2000 [V]

Fabrika ayarı

1000 [V]

Açıklama:
Örnek:

Seri bağlantı üstünde kullanılan tam ölçekli çıkış gerilimi (yani % 100) (4000H'a karşılık gelir).
[Onaltılık]



$$y[\text{Hex}] = \frac{r0026[\text{V}]}{p2001[\text{V}]} \cdot 4000[\text{Hex}]$$

Not:

P2001'e yapılan değişiklikler P2004'ün yeniden hesaplanmasına sebep olur.

p2002[0...2]**Referans akımı / Referans akımı**

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut: HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Haberleşmeler
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min

0.10 [A]

Maks

10000.00 [A]

Fabrika ayarı

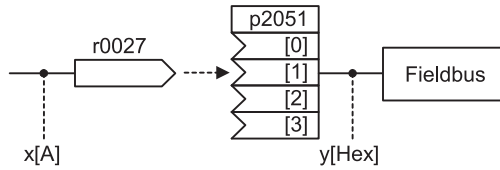
0.10 [A]

Açıklama

Seri bağlantı üstünde kullanılan tam ölçekli çıkış akımı (4000H'a karşılık gelir).

Örnek:

İki parametre arasında bir BICO bağlantısı yapılırsa parametrelerin 'birimi' (standartlaştırılmış (Onaltılık) veya fiziksel (yani A) değerler) farklılık gösterebilir. Bu durumda hedef değere otomatik bir dönüşüm yapılır.
y[Onaltı]



$$y[\text{Hex}] = \frac{r0027[\text{A}]}{p2002[\text{A}]} \cdot 4000[\text{Hex}]$$

Not:

P2002'ye yapılan değişiklikler P2004'ün yeniden hesaplanmasına sebep olur.

p2003[0...2]**Referans momenti / Referans momenti**

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut: HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Haberleşmeler
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min

0.10 [Nm]

Maks

99999.00 [Nm]

Fabrika ayarı

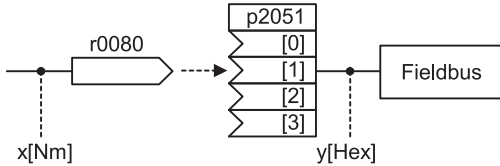
0.75 [Nm]

Açıklama

Seri bağlantı üstünde kullanılan tam ölçekli referans momenti (4000H'a karşılık gelir).

Örnek:

İki parametre arasında veya alternatif olarak P1500 kullanarak bir BICO bağlantısı yapılırsa parametrelerin 'birimi' (standartlaştırılmış (Onaltılık) veya fiziksel (yani Nm) değerler) farklılık gösterebilir. Bu durumda hedef değere otomatik bir dönüşüm yapılır.
y[Onaltı]



$$y[\text{Hex}] = \frac{r0080[\text{Nm}]}{p2003[\text{Nm}]} \cdot 4000[\text{Hex}]$$

Not:

P2003'e yapılan değişiklikler P2004'ün yeniden hesaplanmasına sebep olur.

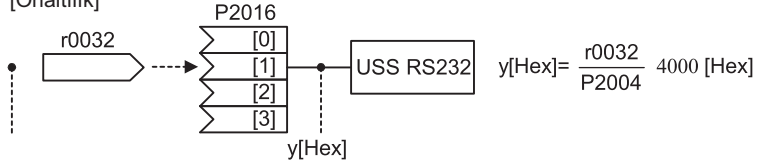
p2004[0...2]CU240E
CU240S**Referans gücü / Referans gücü****Erişim düzeyi:** 3
Hızlı komut: HAYIR
Değiştirilebilir: T**P-Grubu:** Haberleşmeler
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL
Maks
2000.00**Veri türü:** FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS**Fabrika ayarı:**
0.75**Tanım:**

Seri bağlantı üstünden kullanılan karşılık gelir).

tam ölçekli referans gücü (4000H'a

Örnek:

İki parametre arasında bir BICO bağlantısı yapılırsa parametrelerin 'birimi' (standartlaştırılmış (Onaltılık) veya fiziksel [Onaltılık])

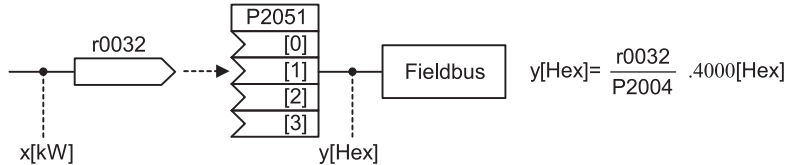
x[kW]
veya
[hp]
bağlı olarak**p2004[0...2]**CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F**Referans gücü / Referans gücü****Erişim düzeyi:** 3
Hızlı komut: HAYIR
Değiştirilebilir: T**P-Grubu:** Haberleşmeler
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL**Veri türü:** FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS**Min.** 0.01
Maks 2000.00
Fabrika ayarı 0.75**Tanım:**

Seri bağlantı üstünden kullanılan tam ölçekli referans gücü (4000H'a karşılık gelir).

Örnek:

İki parametre arasında bir BICO bağlantısı yapılırsa parametrelerin 'birimi' (standartlaştırılmış (Onaltılık) veya fiziksel (yani kW / hp) değerler) farklılık gösterebilir. Bu durumda hedef değere otomatik bir dönüşüm yapılır.

y[Onaltı]

x[kW]
veya
[hp]
bağlı olarak

p2010[0...1]	USS veri haberleşme hızı / USS veri haberleşme hızı		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	4	12	8
Tanım:	USS haberleşme için veri haberleşme hızını ayarlar.		
Değer:	4: 2400 veri haberleşme 5: 4800 veri haberleşme 6: 9600 veri haberleşme 7: 19200 veri haberleşme 8: 38400 veri haberleşme 9: 57600 veri haberleşme 10: 76800 veri haberleşme 11: 93750 veri haberleşme 12: 115200 veri haberleşme		
Dizin:	[0] = RS485 üzerinde USS [1] = RS232 üzerinde USS		

p2011[0...1]	USS adresi / USS adresi		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	31	0
Tanım:	İnvertörün eşsiz adresini ayarlar.		
Dizin:	[0] = RS485 üzerinde USS [1] = RS232 üzerinde USS		
Not:	30 invertörü seri bağlantı aracılığıyla (yani toplamda 31 invertör) bağlayabilir ve bunları USS seri veri yolu protokolü ile kontrol edebilirsiniz.		

p2012[0...1] USS PZD uzunluğu / USS PZD uzunluğu

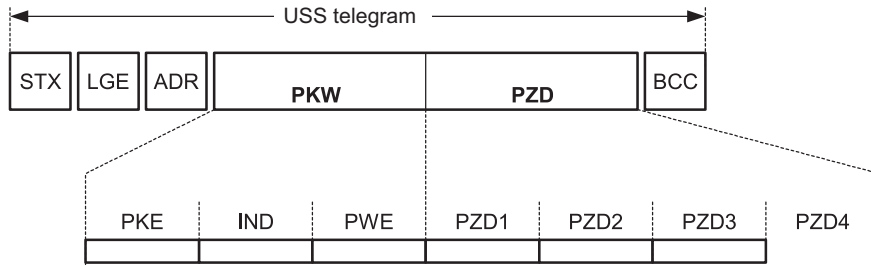
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Haberleşmeler **Veri türü:** Unsigned16
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** -
Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** -

Min **Maks** **Fabrika ayarı**
0 8 2

Tanım: USS telegramın PZD kısmındaki 16-bit'lik kelime sayısını tanımlar.
Bu alanda süreç verileri (PZD) sürekli olarak ana ve yedekler arasında değiştirilir.
USS telegramın PZD kısmı ana set değeri ve invertörün kontrolü için kullanılır.

Dizin: [0] = RS485 üzerinde USS
[1] = RS232 üzerinde USS

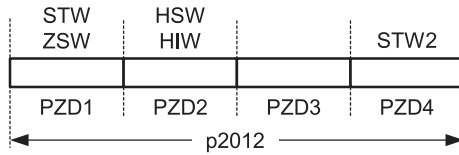
Uyarı: USS protokolü, sırasıyla P2012 ve P2013 parametreleri aracılığıyla kullanıcı tarafından değiştirilebi-
len PZD ve PKW'dan meydana gelir.



STX	Metin başlangıcı	PKE	Parametre kimliği
LGE	Uzunluk	IND	Alt dizin
ADR	Adres	PWE	Parametre değeri
PKW	Parametre kimlik değeri		
PZD	Süreç verisi		
BCC	Blok kontrol karakteri		

PZD, bir kontrol kelimesini ve set değerini veya durum kelimesini ve gerçek değeri iletir.
Bir USS telegramdaki PZD kelimelerinin sayısı P2012 parametresi tarafından belirlenir, burada ilk iki kelime:

- kontrol kelimesi ve ana set değeri veya
 - durum kelimesi ve gerçek değer.
- P2012 4'ten büyük veya 4'e eşitse ek kontrol kelimesi 4'üncü PZD kelimesi olarak transfer edilir (varsayılan ayar).



STW	Kontrol kelimesi	HSW	Ana set değeri
ZSW	Durum kelimesi	HIW	Ana gerçek değer
PZD	Süreç verisi		

p2013[0...1]**USS PKW uzunluğu / USS PKW uzunluğu**

Erişim düzeyi: 3

P-Grubu: Haberleşmeler

Veri türü: Unsigned16

Hızlı komut HAYIR

Etkin: HAYIR

Veri dizisi: -

Değiştirilebilir: U, T

Hesaplanmış: -

Min

Maks

Fabrika ayarı

0

127

127

Tanım:

USS telegramın PKW kısmındaki 16-bit'lik kelime sayısını tanımlar.

PKW alanı değişebilir.

Belirli bir gerekliliğe bağlı olarak 3 kelimelik, 4 kelimelik veya çeşitli kelime uzunlukları parametrelerle ifade edilebilir.

Değer:

USS telegramın PKW kısmı bağımsız parametre değerlerini okumak ve yazmak için kullanılır.

0: Kelime yok

3: 3 kelime

4: 4 kelime

127: Değişken

Örnek:

	U16 (16 Bit)	Veri türü U32 (32 Bit)	Float (32 Bit)
p2013= 3	X	Parametre erişim hatası	Parametre erişim hatası
p2013= 4	X	X	X
p2013= 127	X	X	X

Dizin:

[0] = RS485 üzerinde USS

[1] = RS232 üzerinde USS

Uyarı:

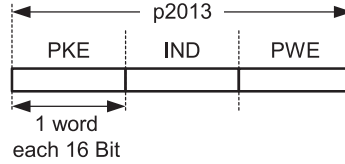
USS protokolü, sırasıyla P2012 ve P2013 parametreleri aracılığıyla kullanıcı tarafından değiştirilebilen PZD ve PKW'dan meydana gelir.

P2013 parametresi USS telegramındaki PKW kelimelerinin sayısını belirler.

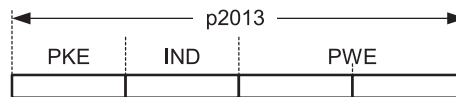
P2013'ün 3 veya 4 olarak ayarlanmasıyla PKW kelimelerinin uzunluğu belirlenir (3 = üç kelime ve 4 = dört kelime).

Otomatik olarak 127 olarak ayarlanan P2013 gerekli PKW kelimelerinin uzunluğunu ayarlar.

p2013 = 3



p2013 = 4



PKE Parametre kimliği

IND Alt dizin

PWE Parametre değeri

Sabit bir PKW uzunluğu seçilirse sadece bir parametre değeri transfer edilebilir.

Dizinli bir parametre söz konusu olduğunda tek bir telegram içinde transfer edilen tüm matrislerin değerlerine sahip olmak isterseniz değişken PKW uzunluğunu kullanmalısınız.

Sabit PKW uzunluğu seçilirken söz konusu değer bu PKW uzunluğu kullanılarak transfer edilmesi sağlanmalıdır.

P2013 = 3 durumunda PKW uzunluğu sabitlenir ama birçok parametre değerinin erişilmesine olanak vermez.

Aralık dışında bir değer kullanılırsa bir parametre hatası oluşturulur, değer kabul edilmez ama invertör durumu etkilenmez.

Parametrelerin değiştirilmediği uygulamalarda kullanılır ama MM3'ler de kullanılır.

Bu ayarla yayın modu mümkün değildir.

P2013 = 4 durumunda PKW uzunluğu sabitlenir.

Tüm parametrelere erişime olanak verir ama dizinli parametreler aynı anda sadece bir dizin okuyabilir.

Tek kelime değerlerinin çalışma sırası ayar 3 veya 127'de farklıdır, aşağıdaki örneğe bakın.

P2013 = 127 en kullanışlı ayar.

PKW yanıt uzunluğu gerekli bilgi miktarına göre değişir.

Bu ayarla tek bir telegramla hata bilgisinin ve bir parametrenin tüm matrislerini okuyabilir.

Örnek:

P0700'i değer 5'e getir (0700 = 2BC (onaltı))

	p2013= 3	p2013= 4	p2013= 127
Master → SINAMICS	22BC 0000 0006	22BC 0000 0000 0006	22BC 0000 0006 0000
SINAMICS → Master	12BC 0000 0006	12BC 0000 0000 0006	12BC 0000 0006

p2014[0...1] USS telegram kapanma zamanı / USS telegram T_off

Erişim düzeyi: 3

Hızlı komut: HAYIR

Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Haberleşmeler

Etkin: EVET

Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16

Veri dizisi: -

Min

0 [ms]

Maks

65535 [ms]

Fabrika ayarı

0 [ms]

Tanım:

Dizin 0, USS kanalı RS485 aracılığıyla telegram alınmamışsa sonrasında bir hatanın oluşturulacağı (F0072) bir T_off zamanını tanımlar.

Dizin 1, USS kanalı RS232 aracılığıyla telegram alınmamışsa sonrasında bir hatanın oluşturulacağı (F0071) bir T_off zamanını tanımlar.

Dizin:

[0] = RS485 üzerinde USS

[1] = RS232 üzerinde USS

Uyarı:

Varsayılan olarak (0 olarak ayarlanan zaman) hata üretilmez (yani zamanlayıcı devre dışı).

r2015[0...7]

CO: RS232 üstünde USS'den PZD / PZD<-USS

Erişim düzeyi: 3

P-Grubu: Haberleşme

Veri türü: Unsigned16

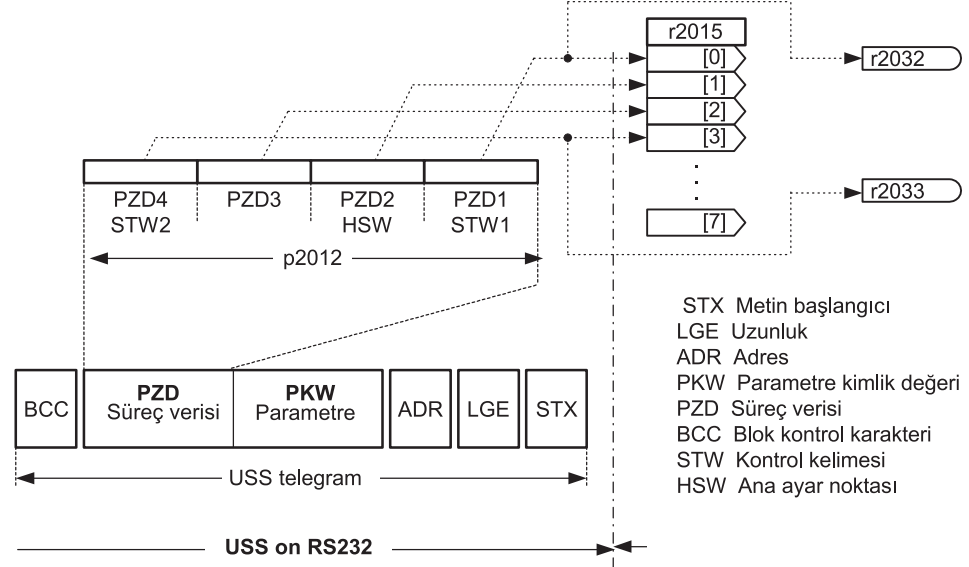
Birim: -

Hesaplanmış: -

Veri dizisi: -

Tanım:

RS232 üstünden USS aracılığıyla alınan süreç verisini gösterir.



Dizin:

[0] = Alınan kelime 0
[1] = Alınan kelime 1
[2] = Alınan kelime 2
[3] = Alınan kelime 3
[4] = Alınan kelime 4
[5] = Alınan kelime 5
[6] = Alınan kelime 6
[7] = Alınan kelime 7

Not:

Kontrol kelimeleri r2032 ve r2033 bit parametreleri olarak görüntülenebilir.
Sınırlamalar:

- Yukarıdaki seri arayüz invertörü (P0700 veya P0719) kontrol ederse 1'inci kontrol kelimesi 1'inci PZD-kelimesinde transfer edilmelidir.
- Set değeri kaynağı P1000 veya P0719 aracılığıyla seçilirse ana set değeri 2'nci PZD-kelimesinde transfer edilmelidir.
- P2012, 4'ten büyük veya 4'e eşit olduğunda yukarıdaki seri arayüz invertörü (P0700 veya P0719) kontrol ediyorsa ek kontrol kelimesi (2'nci kontrol kelimesi) 4'üncü PZD-kelimesinde transfer edilmelidir.

p2016[0...7] CI: RS232 üstünde USS'ye PZD / PZD->USS

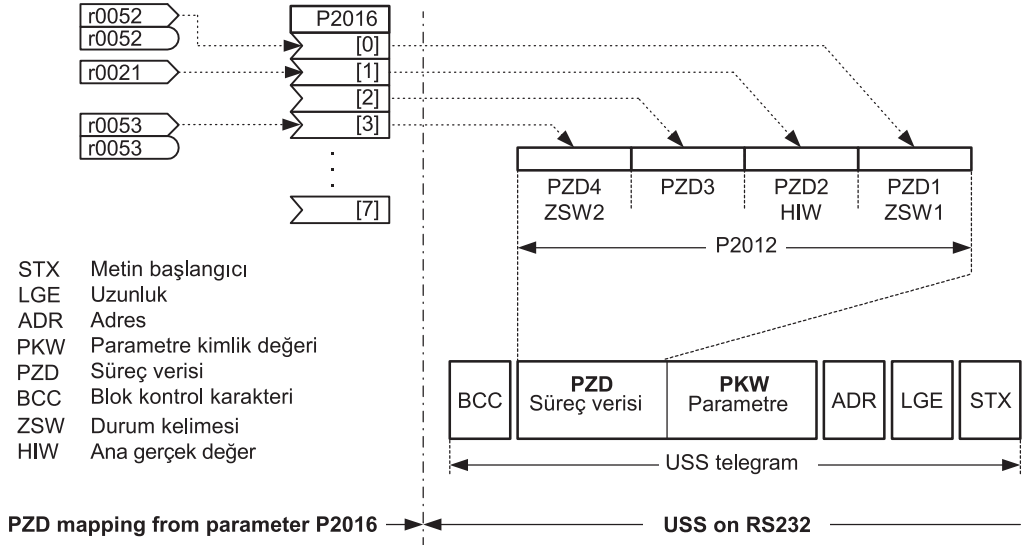
Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T
Min.
-

P-Grubu: Haberleşmeler
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -
Maks
52[0]

Veri türü: U32 / Integer I6
Veri dizisi: -

Fabrika ayarı

Tanım: RS232 üstünde USS aracılığıyla seri arayüze iletilecek olan sinyalleri seçer.



Bu parametre yanıt PZD için durum kelimelerinin ve gerçek değerlerin kaynağını tanımlar. Dizin 0 değiştirilemez ve her zaman durum kelimesi 1'i içerir.

Örnek: P2016[0] = 52.0 (varsayılan). Bu durumda r0052 değeri (CO/BO: Durum kelimesi) RS232 üstünde USS'e 1'inci PZD olarak iletilir.

Dizin:
[0] = İletilen kelime 0
[1] = İletilen kelime 1
[2] = İletilen kelime 2
[3] = İletilen kelime 3
[4] = İletilen kelime 4
[5] = İletilen kelime 5
[6] = İletilen kelime 6
[7] = İletilen kelime 7

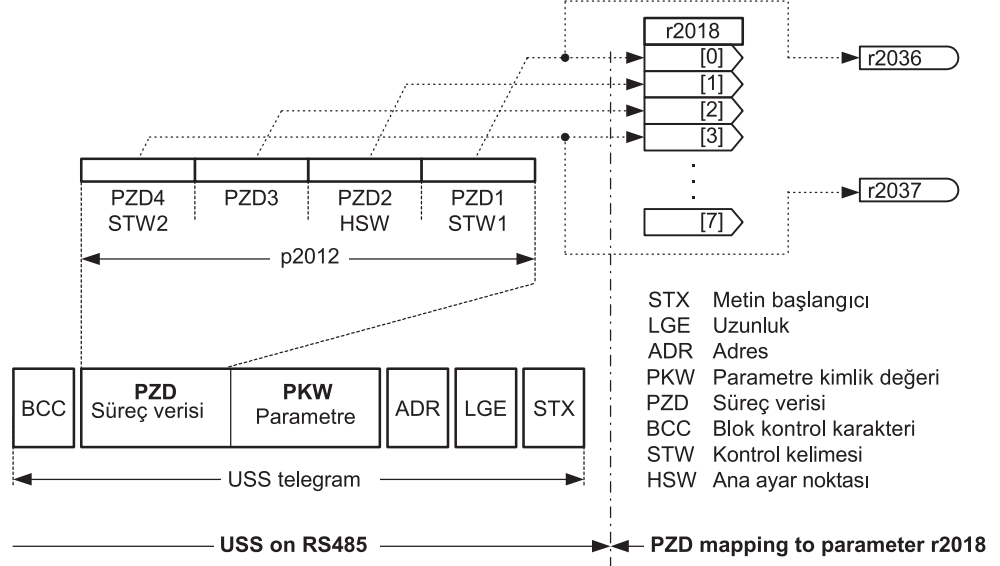
Not: r0052 dizinlenmemişse ekranda herhangi bir dizin gösterilmez (".0").

r2018[0...7]
CU240E
CU240S

CO: USS'den PZD
Erişim düzeyi: 3
Birim: -

RS485 üstünde / PZD<-COM(USS)
P-Grubu: Haberleşmeler
 Hesaplanmış: -
Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım:



Dizin:

[0] = Alınan kelime 0
[1] = Alınan kelime 1
[2] = Alınan kelime 2
[3] = Alınan kelime 3
[4] = Alınan kelime 4
[5] = Alınan kelime 5
[6] = Alınan kelime 6
[7] = Alınan kelime 7

Not:

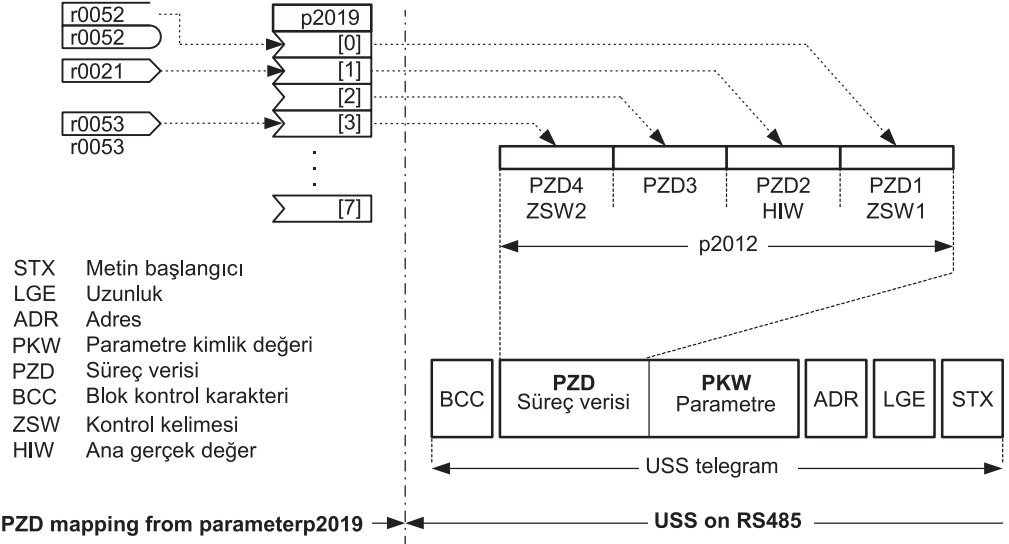
Sınırlamalar:

- Yukarıdaki seri arayüz invertörü (P0700 veya P0719) kontrol ederse 1'inci kontrol kelimesi 1'inci PZD-kelimesinde transfer edilmelidir.
- Set değeri kaynağı P1000 veya P0719 aracılığıyla seçilirse ana set değeri 2'nci PZD-kelimesinde transfer edilmelidir.
- P2012, 4'ten büyük veya 4'e eşit olduğunda yukarıdaki seri arayüz invertörü (P0700 veya P0719) kontrol ediyorsa ek kontrol kelimesi (2'nci kontrol kelimesi) 4'üncü PZD-kelimesinde transfer edilmelidir.

p2019[0...7]CU240E
CU240S**CI: RS485 üstünde USS'ye PZD (USS) / PZD->COM (USS)**Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T
Min
-P-Grubu: Haberleşme
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -
Maks
-Veri türü: U32 / Integer I6
Veri dizisi: -Fabrika ayarı
52[0]

Tanım:

RS485 üstünden USS aracılığıyla alınan süreç verisini gösterir.



Dizin:

[0] = İletilen kelime 0
[1] = İletilen kelime 1
[2] = İletilen kelime 2
[3] = İletilen kelime 3
[4] = İletilen kelime 4
[5] = İletilen kelime 5
[6] = İletilen kelime 6
[7] = İletilen kelime 7

Not:

P2016'ya bakın (RS232 üstünde USS'ye PZD)

r2024[0...1]**USS hatasız telegramlar / USS hatasız tel**Erişim düzeyi: 3
Birim: -P-Grubu: Haberleşme
Hesaplanmış: -Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım:

Alınan hatasız USS telegram sayısını gösterir.

Dizin:

[0] = RS485 üzerinde USS
[1] = RS232 üzerinde USS**r2025[0...1]****USS reddedilen telegramlar / USS reddedilen tel.**Erişim düzeyi: 3
Birim: -P-Grubu: Haberleşme
Hesaplanmış: -Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım:

Reddedilen USS telegram sayısını gösterir.

Dizin:

[0] = RS485 üzerinde USS
[1] = RS232 üzerinde USS

r2026[0...1] USS karakter çerçeve hatası / USS kar.çerçeve hat.

Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım: USS karakter çerçeve hata sayısını gösterir.		
Dizin: [0] = RS485 üzerinde USS [1] = RS232 üzerinde USS		

r2027[0...1] USS taşma hatası / USS taşma hatası

Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım: Taşma hatalı USS telegram sayısını gösterir.		
Dizin: [0] = RS485 üzerinde USS [1] = RS232 üzerinde USS		

r2028[0...1] USS eşlik hatası / USS eşlik hatası

Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım: Eşlik hatalı USS telegram sayısını gösterir.		
Dizin: [0] = RS485 üstünde USS [1] = RS232 üstünde USS		

r2029[0...1] USS başlangıcı tanımlanmadı / USS başlangıcı tanımlanmadı

Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım: Başlangıcı tanımlanmamış USS telegram sayısını gösterir.		
Dizin: [0] = RS485 üzerinde USS [1] = RS232 üzerinde USS		

r2030[0...1] USS BCC hatası / USS BCC hatası

Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım: BCC hatalı USS telegram sayısını gösterir.		
Dizin: [0] = RS485 üstünde USS [1] = RS232 üstünde USS		

r2031[0...1] USS uzunluk hatası / USS uzunluk hatası

Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: İşaretsiz! 6
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım: Yanlış uzunluklu USS telegram sayısını gösterir.		
Dizin: [0] = RS485 üzerinde USS [1] = RS232 üzerinde USS		

r2032.0...15 BO : RS232 üstünde USS'den CtrlWrcM / CtrlWcM <-USS

		Erişim düzeyi: 3	P Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
		Birim:-	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	RS232 üstünde USS'den kontrol kelimesi 1'i gösterir (USS içinde kelime 1).			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal FP
	00	ON/OFF1	Evet	Hayır -
	01	OFF2: Elektrik durma	Hayır	Evet -
	02	OFF3: Hızlı durdurma	Hayır	Evet -
	03	Darbe etkinleştir	Evet	Hayır -
	04	RFG etkinleştir	Evet	Hayır -
	05	RFG başlat	Evet	Hayır -
	06	Set değeri etkinleştir	Evet	Hayır -
	07	Hata onayı	Evet	Hayır -
	08	JOG sağ	Evet	Hayır -
	09	JOG sol	Evet	Hayır -
	10	PLC'den kontrol	Evet	Hayır -
	11	Geri (set değeri ters çevirme)	Evet	Hayır -
	13	Motorize potansiyometre MOP yukarı	Evet	Hayır -
	14	Motorize potansiyometre MOP aşağı	Evet	Hayır -
	15	CDS Bit 0 (Elle/Otomatik)	Evet	Hayır ~

r2033.0...15 BO : RS232 üstünde USS'den CtrlWrd2 / CtrlWd2 <- USS

		Erişim düzeyi: 3	P Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
		Birim:-	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	RS232 üstünde USS'den kontrol kelimesi 2'i gösterir (yani USS içinde kelime 4).			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal FP
	00	Sabit frekans Bit 0	Evet	Hayır -
	01	Sabit frekans Bit 1	Evet	Hayır -
	02	Sabit frekans Bit 2	Evet	Hayır -
	03	Sabit frekans Bit 3	Evet	Hayır -
	04	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 0	Evet	Hayır -
	05	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 1	Evet	Hayır -
	08	PID etkinleştir	Evet	Hayır -
	09	DC fren etkinleştir	Evet	Hayır -
	11	Düşüş etkinleştir	Evet	Hayır -
	12	Moment kontrolü	Evet	Hayır -
	13	Harici hata 1	Hayır	Evet -
	15	Komut Veri Dizisi (CDS) Bit 1	Evet	Hayır -
Bağımlılık:	P0700 = 4 (RS232 üstünde USS) ve P0719 = 0 (Cmd / Set değeri = BICO parametre).			

r2033.0...15 BO : RS232 üstünde USS'den CtrlWrd2 / CtrlWd2 <- USS

		Erişim düzeyi: 3	P Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
		Birim:-	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	RS232 üstünde USS'den kontrol kelimesi 2'i gösterir (yani USS içinde kelime 4).			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal FP
	00	Sabit frekans Bit 0	Evet	Hayır -
	01	Sabit frekans Bit 1	Evet	Hayır -
	02	Sabit frekans Bit 2	Evet	Hayır -
	03	Sabit frekans Bit 3	Evet	Hayır -
	04	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 0	Evet	Hayır -
	05	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 1	Evet	Hayır -
	08	PID etkinleştir	Evet	Hayır -
	11	Düşüş etkinleştir	Evet	Hayır -
	12	Moment kontrolü	Evet	Hayır -
	13	Harici hata 1	Hayır	Evet -
	15	Komut Veri Dizisi (CDS) Bit 1	Evet	Hayır -
Bağımlılık:	P0700 = 4 (RS232 üstünde USS) ve P0719 = 0 (Cmd / Set değeri = BICO parametresi).			

r2036.0...15 BO : RS485 üstünde USS'den CtrlWrcM (USS) / CtrlWd 1 < -COM

CU240E	Erişim düzeyi: 3	P Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
CU240S	Birim:-	Hesaplanmış:-	Veri dizisi:-
Tanım:	RS485 üstünde USS'den kontrol kelimesi 1'i gösterir (yani USS içinde kelime 1 = PZD1).		
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal 0 sinyal FP
	00	ON/OFF1	Evet Hayır -
	01	OFF2: Elektrik durma	Hayır Evet -
	02	OFF3: Hızlı durdurma	Hayır Evet -
	03	Darbe etkinleştir	Evet Hayır -
	04	RFG etkinleştir	Evet Hayır -
	05	RFG başlat	Evet Hayır -
	06	Set değeri etkinleştir	Evet Hayır -
	07	Hata onayı	Evet Hayır -
	08	JOG sağ	Evet Hayır -
	09	JOG sol	Evet Hayır -
	10	PLC'den kontrol	Evet Hayır -
	11	Geri (set değeri ters çevirme)	Evet Hayır -
	13	Motorize potansiyometre MOP yukarı	Evet Hayır -
	14	Motorize potansiyometre MOP aşağı	Evet Hayır -
	15	CDS Bit 0 (Elle/Otomatik)	Evet Hayır -
Bağımlılık:	P2012 parametresine bakın		
Not:	r2033'e bakın (RS232 üstünde USS'den kontrol kelimesi 2).		

r2037.0...15 BO : RS485 üstünde USS'den CtrlWrd2 / CtrlWd2 <- COM

CU240E	Erişim düzeyi: 3	P Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
CU240S	Birim :-	Hesaplanmış:-	Veri dizisi:-
PM240			
Tanım:	RS485 üstünde USS'den kontrol kelimesi 2'yi gösterir (yani USS içinde kelime 4 = PZD1).		
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal 0 sinyal FP
	00	Sabit frekans Bit 0	Evet Hayır -
	01	Sabit frekans Bit 1	Evet Hayır -
	02	Sabit frekans Bit 2	Evet Hayır -
	03	Sabit frekans Bit 3	Evet Hayır -
	04	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 0	Evet Hayır -
	05	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 1	Evet Hayır -
	08	PID etkinleştir	Evet Hayır -
	09	DC fren etkinleştir	Evet Hayır -
	11	Düşüş etkinleştir	Evet Hayır -
	12	Moment kontrolü	Evet Hayır -
	13	Harici hata 1	Hayır Evet -
	15	Komut Veri Dizisi (CDS) Bit 1	Evet Hayır -
Bağımlılık:	P2012 parametresine bakın		
Not:	P2012 parametresine bakın		
Not:	r2033'e bakın (RS232 üstünde USS'den kontrol kelimesi 2).		
	USS aracılığıyla harici hata (r2037 Bit 13) olanağını etkinleştirmek için aşağıdaki parametreler ayarlanmalıdır:		
	• P2012 = 4		
	• P2106 = 1		

r2037.0...15 BO : RS485 üstünde USS'den CtrlWrd2 (USS) / CtrlWd2 <■ COM

CU240E Erişim düzeyi: 3 P-Grubu: Haberleşme Veri türü: Unsigned16
 CU240S Birim: - Hesaplanmış: - Veri dizisi: -
 PM250, PM260

Tanım: RS485 üstünde USS'den kontrol kelimesi 2'yi gösterir (yani USS içinde kelime 4 = PZD4).

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Sabit frekans Bit 0	Evet	Hayır	-
	01	Sabit frekans Bit 1	Evet	Hayır	-
	02	Sabit frekans Bit 2	Evet	Hayır	-
	03	Sabit frekans Bit 3	Evet	Hayır	-
	04	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 0	Evet	Hayır	-
	05	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 1	Evet	Hayır	-
	08	PID etkinleştir	Evet	Hayır	-
	11	Düşüş etkinleştir	Evet	Hayır	-
	12	Moment kontrolü	Evet	Hayır	-
	13	Harici hata 1	Hayır	Evet	-
	15	Komut Veri Dizisi (CDS) Bit 1	Evet	Hayır	-

Bağımlılık: P2012 parametresine bakın

Not: r2033'e bakın (RS232 üstünde USS'den kontrol kelimesi 2).

USS aracılığıyla harici hata (r2037 Bit 13) olanağını etkinleştirmek için aşağıdaki parametreler ayarlanmalıdır:
 P2012 = 4
 P2106 = 1

p2038 Gerçek profil seçimi / Gerçek profil

CU240E Erişim düzeyi: 3 P-Grubu: Haberleşme Veri türü: Unsigned16
 CU240S Hızlı komut HAYIR Etkin: HAYIR Veri dizisi: -
 Değiştirilebilir: T Hesaplanmış: -
 Min. Maks. Fabrika ayarı
 0 3 0

Değer: 0 PROFIsürücü Profil
 2 Namur
 3 ayrılmış

p2038 Gerçek profil seçimi / Gerçek profil			
CU240S DP	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşmeler	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
CU240S PN	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
CU240S DP-F			
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	3	0
Tanım:	Şu profilleri seçer : PROFİsürücü Profil veya VIK/Namur.		
Değer:	0 PROFİsürücü Profil 2 Namur 3 ayrılmış		
Bağımlılık:	P0922'de Telegram 20'nin seçilmesiyle P2038 parametresinin Namur olarak ayarlanması. P0922'nin Telegram 20'den başka bir ayara ayarlanmasıyla P2038 PROFİsürücü Profili olarak sıfırlanacaktır.		
Not:	P2038'in değiştirilmesiyle P0700 ve P0922'deki ayarlara karşılık gelen tüm BICO bağlantıları da sıfırlanır. Örnek: P0700 = 4, P2038 = 0, P0922 = 999, P0840 = 2032.0 P0840 = 722.0 ayarlamasını yapın Şimdi P2038'i değiştirin : P0840 parametresi 2032.0 olarak sıfırlanacaktır (P0700 = 4) P0922 veya P2038'in değiştirilmesiyle aşağıdaki parametreler değiştirilebilir : • kontrol kelimesi 1 için: P0840, P0844, P0848, P0852, P1140, P1141, P1142, P2104, P1055, P1056, P1113, P1035, P1036, P0810, P0820 • kontrol kelimesi 2 için: P1020, P1021, P1022, P1023, P0820, P0821, P2200, P1230, P1501, P2106 Ayrıca bakın : P0922 parametresinin tanımlamasında Namur'a'dan geçiş.		

p2040 Bölgesel ağ telegram kapanma zamanı / FB tel. kapanma zamanı			
CU240S DP	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşmeler	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0 [ms]	65535 [ms]	500 [ms]
Tanım:	Bağlantı aracılığıyla telegram alınmazsa sonrasında bir hatanın oluşturulacağı (F0070) zamanı tanımlar.		
Bağımlılık:	Ayar 0 = zamanlayıcı devre dışı		

p2041[0...4] FB parametresi / FB parametresi			
CU240S DP	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşmeler	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	65535	0
Tanım:	Haberleşmeyi yapılandırır. 2041.0: her zaman 0 (salt okunur) 2041.1: S7 servisinde FB parametre değişken yazma erişimi (0 = değişken olmayan) 2041.2: her zaman 0 (salt okunur) 2041.3: algılama sayfasının seçimi 2041.4: her zaman 0 (salt okunur)		
Dizin:	[0] = FB parametre 0 [1] = S7 OP değişken [2] = FB parametre 2 [3] = Algılama sayfası [4] = FB parametre 4		
Not:	Protokol tanımlaması ve uygun ayarlar için ilgili haberleşme kart kılavuzuna bakın.		

p2042 Tanım numarasının seçimi / Tanım no

Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** - **Veri türü:** Unsigned16
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** -
Değiştirilebilir: T **Hesaplanmış:** -

Min **Maks** **Fabrika ayarı**
0 1 0

Tanım: Yerli tanım numarasının (0) veya NAMUR tanım numarasının (1) PLC'ye gönderilip gönderilmeyeceğini seçer.

Değer: 0 Yerli
1 Namur

Not: NAMUR tanım numarası (P2042=1) ProfiNet üstünde kullanılamaz.
P2042 değiştirildikten sonra değişikliklerin etkin olması bir güç döngüsü yapılmalıdır.
Ayrıca bakın : P0922 parametresinin tanımlanmasında Namur'a/'dan geçiş.

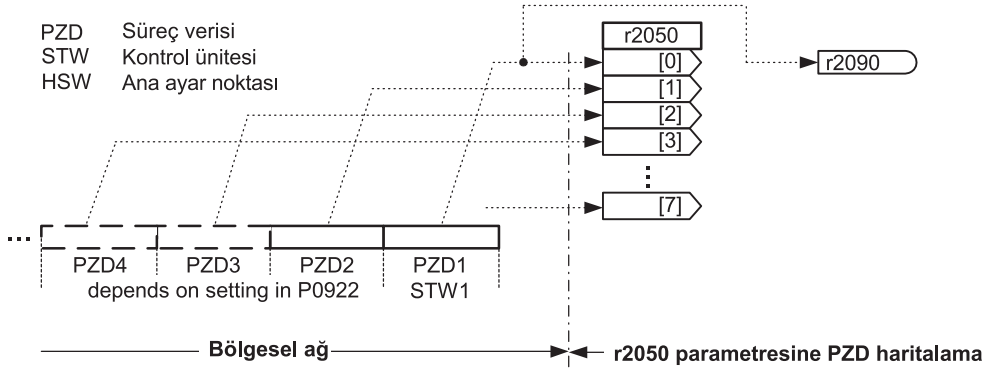
r2050[0...7]

CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F

CO: Bölgesel ağdan PZD / FB'den PZD

Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Haberleşmeler **Veri türü:** Unsigned16
Birim: - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Bölgesel ağdan alınan PZD'yi gösterir.



Dizin: [0] = Alınan kelime 0
[1] = Alınan kelime 1
[2] = Alınan kelime 2
[3] = Alınan kelime 3
[4] = Alınan kelime 4
[5] = Alınan kelime 5
[6] = Alınan kelime 6
[7] = Alınan kelime 7

Not: Kontrol kelimeleri r 2090 ve r2091 bit parametreleri olarak görüntülenebilir.

p2051[0...7]

CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F

CI: Bölgesel ağ PZD / FB'ye PZD

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut: HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: İI
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

etişimler **Veri türü:** U32 / Integer I6
Veri dizisi: -

Min.

-

Maks.

-

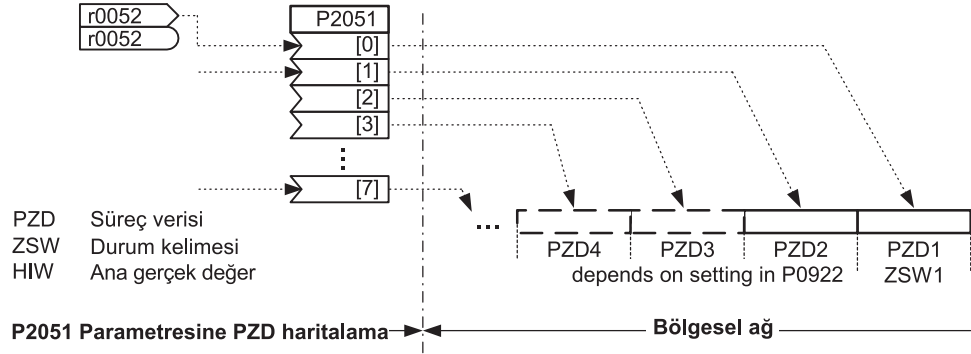
Fabrika ayarı

52[0]

Tanım:

Bölgesel ağa PZD bağlar.

Bu parametre kullanıcının yanıt PZD için durum kelimelerinin ve gerçek değerlerin kaynağını tanımlamasını sağlar.



Dizin:

[0] = İletilen kelime 0
[1] = İletilen kelime 1
[2] = İletilen kelime
[3] = İletilen kelime
[4] = İletilen kelime
[5] = İletilen kelime 5
[6] = İletilen kelime 6
[7] = İletilen kelime 7

Bağımlılık:

Standart Telegram (p0922) seçildiğinde ve PROFIBUS'tan Kontrol durumunda parametre Standart Telegram 20, dizin 5 dışında değiştirilemez.

r2053[0...7] FB tanımlama / FB tanımlamaCU240S DP
CU240S DP-F**Erişim düzeyi:** 3**P-Grubu:** Haberleşme**Veri türü:** Unsigned16**Birim:** -**Hesaplanmış:** -**Veri dizisi:** -**Tanım:**

Haberleşmenin tanımlama verisini gösterir.

2053[0]: = 0 = Uygun haberleşme seçeneği yok

2053[0]: = 1 = PROFIBUS DP

2053[0]: = 2 = DeviceNet

2053[0]: = 3 = CAN

2053[0]: = 4 = AS-i

2053[0]: = 5 = LON

2053[0]: = 6 = Modbus

2053[0]: = 10 = PROFINET IO

2053[0]: = 11 = ES bus (ET200pro)

2053[0]: = 4660 = ES bus (ET200s)

2053[0]: = 65535 = tanımlanmadı

2053[1]: donanım yazılımı sürümü (her biri 2 basamaklı birincil ve ikincil)

2053[2]: donanım yazılımı sürümü ayrıntısı (her biri 2 basamaklı olarak bırak ve oluştur)

2053[3]: donanım yazılımı tarihi (yüzyıla birlikte yıl)

2053[4]: donanım yazılımı tarihi (her biri 2 basamaklı gün ve ay)

2053[5]: veri yapısı sürümü

2053[6]: sürücü sürümü

2053[7]: şirket kimliği (42 = SIEMENS)

Dizin:

[0] = Bölgesel ağ türü (PROFIBUS = 1)

[1] = Donanım yazılımı sürümü

[2] = Donanım yazılımı sürümü ayrıntısı

[3] = Donanım yazılımı tarihi (yıl)

[4] = Donanım yazılımı tarihi (gün/ay)

[5] = veri yapısı sürümü

[6] = sürücü sürümü

[7] = şirket kimliği

r2054[0...15] FB algılama / FB algılamaCU240S DP
CU240S DP-F**Erişim düzeyi:** 3**P-Grubu:** Haberleşmeler**Veri türü:** Unsigned16**Birim:** -**Hesaplanmış:** -**Veri dizisi:** -**Tanım:**

Haberleşmenin algılama bilgisini gösterir.

Dizin:

[0] = FB algılama 0
[1] = FB algılama 1
[2] = FB algılama 2
[3] = FB algılama 3
[4] = FB algılama 4
[5] = FB algılama 5
[6] = FB algılama 6
[7] = FB algılama 7
[8] = FB algılama 8
[9] = FB algılama 9
[10] = FB algılama 10
[11] = FB algılama 11
[12] = FB algılama 12
[13] = FB algılama 13
[14] = FB algılama 14
[15] = FB algılama 15

Not:

Algılama girdileri
2054[0]: PROFIBUS durumu: 0=kapalı, 1 =veri haberleşme arama; 2=veri haberleşmesi bulundu;
3=veri değiştirme
2054[1]: döngüsel veri için CO ana yapılandırma bilgisi, 5 basamağın birleşimi pxxxy (ondalık)
p : 0 ek döngüsel veri yok (PKW yok ve PROFIsafe yok)
1 PKW verisi yapılandırıldı (4 kelimelik giriş ve 4 kelimelik çıkış)
2 PROFIsafe verisi yapılandırıldı (3 kelimelik giriş ve 3 kelimelik çıkış)
3 PKW ve PROFIsafe verisi yapılandırıldı
4..9 yanlış yapılandırma
xx: PZD giriş uzunluğu (referans değerleri)
yy: PZD çıkış uzunluğu (gerçek değerler)
PZD giriş ve çıkış uzunluğu (xx ve yy) değerleri ek veri uzunluğu içermez.
2054[2]: C2 bağlantı sayısı 0..2
2054[3]: parametre erişim hatası: dahili hata numarası
2054[4]: parametre erişim hatası: parametre numarası
2054[5]: parametre erişim hatası: alt izin
2054[6]: uzak yayıncı sayacı ve uzak yayıncı tamam (örnek: 11114, 4 yayıncı, her biri tamam)
2054[7]: uzak yayıncı 1 adresi
2054[8]: uzak yayıncı 2 adresi
2054[9]: uzak yayıncı 3 adresi
2054[10]: uzak yayıncı 4 adresi
2054[11]: boş (=0)
2054[12]: boş (=0)
2054[13]: boş (=0)
2054[14]: boş (=0)
2054[15]: boş (=0)

r2058[0...15] **FB geri yapılandırma / FB geri yapılandırma**
 CU240S DP **Erişim düzeyi:** 3 **P-Grubu:** Haberleşme **Veri türü:** Unsigned16
 CU240S DP-F **Birim:** - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Geri yapılandırma veri ekran haberleşmesini gösterir.

Dizin:
 [0] = FB algılama 0
 [1] = FB algılama 1
 [2] = FB algılama 2
 [3] = FB algılama 3
 [4] = FB algılama 4
 [5] = FB algılama 5
 [6] = FB algılama 6
 [7] = FB algılama 7
 [8] = FB algılama 8
 [9] = FB algılama 9
 [10] = FB algılama 10
 [11] = FB algılama 11
 [12] = FB algılama 12
 [13] = FB algılama 13
 [14] = FB algılama 14
 [15] = FB algılama 15

r2059[0...4] **CO: Sol Master için SOL bağlantı durumlarını gösterir. / SOL durumlarını gösterir**

CU240S DP **Erişim düzeyi:** 4 **P-Grubu:** Haberleşme **Veri türü:** Unsigned16
 CU240S DP-F **Birim:** - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -
 CU240S PN
 CU240S DP-F

Dizin:
 [0] = mesajlar txd
 [1] = geçerli mesajlar rxd
 [2] = crc hataları
 [3] = stx hataları
 [4] = yeniden yapılandırmalar

r2090.0...15 **BO: Bölgesel ağdan kontrol kelimesi 1 / CtrlWd1 <- FB**

CU240S DP **Erişim düzeyi:** 3 **P-Grubu:** Haberleşme **Veri türü:** Unsigned16
 CU240S DP-F **Birim:** - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -
 CU240S PN
 CU240S DP-F

Tanım: Bölgesel ağdan alınan kontrol kelimesi 1'i gösterir.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	ON/OFF1	Evet	Hayır	-
	01	OFF2: Elektrik stop	Hayır	Evet	-
	02	OFF3: Hızlı durdurma	Hayır	Evet	-
	03	Darbe etkin	Evet	Hayır	-
	04	RFG etkin	Evet	Hayır	-
	05	RFG başlat	Evet	Hayır	-
	06	Set değeri etkin	Evet	Hayır	-
	07	Hata onayı	Evet	Hayır	-
	08	JOG sağ	Evet	Hayır	-
	09	JOG sol	Evet	Hayır	-
	10	PLC'den kontrol	Evet	Hayır	-
	11	Geri (set değeri ters çevirme)	Evet	Hayır	-
	13	Motorize potansiyometre MOP yukarı	Evet	Hayır	-
	14	Motorize potansiyometre MOP aşağı	Evet	Hayır	-
	15	CDS Bit 0 (Elle/Otomatik)	Evet	Hayır	-

Not: P0700 = 6 (PROFIBUS) ise doğru işletim için P810, 2090.15 olarak ayarlanmalıdır. Bu, P0700 artık 6'ya eşit olmadığına otomatik olarak temizlenmez.

r2091.0...15

CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F
PM240

BO: Bölgesel ağdan kontrol kelimesi 2 / CtrlWd2 <- FB

Erişim düzeyi: 3
Birim: -

P-Grubu: Haberleşme
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım:

Bölgesel ağdan alınan kontrol kelimesi 2'i gösterir.

Bit alanı:

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	Sabit frekans Bit 0	Evet	Hayır	-
01	Sabit frekans Bit 1	Evet	Hayır	-
02	Sabit frekans Bit 2	Evet	Hayır	-
03	Sabit frekans Bit 3	Evet	Hayır	-
04	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 0	Evet	Hayır	-
05	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 1	Evet	Hayır	-
08	PID Etkinleştir	Evet	Hayır	-
09	DC fren etkinleştir	Evet	Hayır	-
11	Düşüş Etkinleştir	Evet	Hayır	-
12	Moment kontrolü	Evet	Hayır	-
13	Harici hata 1	Hayır	Evet	-
15	Komut Veri Dizisi (CDS) Bit 1	Evet	Hayır	-

r2091.0...15

CU240S DP
CU240S DP-F
CU240S PN
CU240S DP-F
PM250, PM260

BO: Bölgesel ağdan kontrol kelimesi 2 / CtrlWd2 <- FB

Erişim düzeyi: 3
Birim: -

P-Grubu: Haberleşme
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım:

Bölgesel ağdan alınan kontrol kelimesi 2'i gösterir.

Bit alanı:

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	Sabit frekans Bit 0	Evet	Hayır	-
01	Sabit frekans Bit 1	Evet	Hayır	-
02	Sabit frekans Bit 2	Evet	Hayır	-
03	Sabit frekans Bit 3	Evet	Hayır	-
04	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 0	Evet	Hayır	-
05	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 1	Evet	Hayır	-
08	PID Etkinleştir	Evet	Hayır	-
11	Düşüş Etkinleştir	Evet	Hayır	-
12	Moment kontrolü	Evet	Hayır	-
13	Harici hata 1	Hayır	Evet	-
15	Komut Veri Dizisi (CDS) Bit 1	Evet	Hayır	-

p2100[0...2] Alarm numarası seçimi / Alarm No seçimi

Erişim düzeyi: 3

P-Grubu: Mesajlar

Veri türü: Unsigned16

Hızlı komut: HAYIR

Etkin: HAYIR

Veri dizisi: -

Değiştirilebilir: T

Hesaplanmış: -

Min

Maks

Fabrika ayarı

0

65535

0

Tanım:

Varsayılan olmayan tepkiler için 3'e kadar hata veya uyarı seçer.

Örnek:

Örneğin bir hata için OFF2 yerine OFF3 uygulanacaksa hata numarası P2100'e girilmelidir ve istenilen tepki P2101'de seçilmelidir (bu durumda (OFF3) P2101 = 3).

Dizin:

[0] = Hata Numarası 1
[1] = Hata Numarası 2
[2] = Hata Numarası 3

Not:

Tüm hata kodlarının OFF2'ye varsayılan bir tepkisi vardır. Donanım başlangıçlarının sebep olduğu bazı hata kodları (örneğin aşırı akım) varsayılan tepkilerden değiştirilebilir.

p2101 [0...2] Tepki değerini durdur / Tepki değ. durdur

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Mesajlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Min

0

Maks

4

Fabrika ayarı

0

Tanım:

P2100 tarafından seçilen hatalar için sürücü durdurma tepki değerlerini ayarlar (alarm numara seçimi).

Dizinenen bu parametre, 0 ile 2 arasındaki P2100 matrislerinde tanımlanan hatalara/uyarılar verilen özel tepkiyi belirler.

Değer:

0 Tepki yok, ekran yok
1 OFF1 durdurma tepkisi
2 OFF2 durdurma tepkisi
3 OFF3 durdurma tepkisi
4 Tepki yok, sadece uyarı

Dizin:

[0] = Durdurma tepki değeri 1
[1] = Durdurma tepki değeri 2
[2] = Durdurma tepki değeri 3

Not:

1 - 3 ayarları sadece hata kodları için kullanılır.
4 ayarı sadece uyarılar için kullanılır.
Dizin 0, dizin 0'daki hatayı/uyarıyı ifade eder (P2100).

p2103[0...2]

BI: 1. Hata onayı / 1. Hata onayı

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: U32 / İkili
Veri dizisi: CDS

Min

-

Maks

-

Fabrika ayarı

722.2

Tanım:

Hata onayının birinci kaynağını tanımlar.

p2104[0...2]

BI: 2. Hata onayı / 2. Hata onayı

CU240E
CU240S

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: T

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: U32 / İkili
Veri dizisi: CDS

Min

-

Maks

-

Fabrika ayarı

0

Tanım:

Hata onayının ikinci kaynağını seçer.

Bağımlılık:

Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.

p2104[0...2]

BI: 2. Hata onayı / 2. Hata onayı

CU240S DP
CU240S DP-F

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
dizisi: CDS

P-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR Değiştirilebilir: T

Veri türü: U32 / İkili
Hesaplanmış: - Veri

Min

-

Maks

-

Fabrika ayarı

2090.7

Tanım:

Hata onayının ikinci kaynağını seçer.

Bağımlılık:

Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.

p2104[0...2]CU240S PN
CU240S DP-F**BI: 2. Hata onayı / 2. Hata onayı**Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: TP-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -Veri türü: U32 / İkili
Veri dizisi: CDS

Min

-

Maks

-

Fabrika ayarı

8890.7

Tanım: Hata onayının ikinci kaynağını seçer.**Bağımlılık:** Standart Telegram seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = Standart Telegram) parametre değiştirilemez.**p2106[0...2] BI: Harici hata / Harici hata**Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: TP-Grubu: Komutlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -Veri türü: U32 / İkili
Veri dizisi: CDS

Min

-

Maks

-

Fabrika ayarı

1

Tanım: Harici hataların kaynağını seçer.**Bağımlılık:** Standart Telegram 350 ve PROFIBUS seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = 350) parametre değiştirilemez.**r2110[0...3] CO: Uyarı numarası / Uyarı numarası**Erişim düzeyi: 2
Birim: -P-Grubu: Mesajlar
Hesaplanmış: -Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -**Tanım:** Uyarı bilgilerini gösterir.

Maksimum 2 etkin uyarı (0 ve 1 matrisleri) ve 2 geçmiş uyarısı (2 ve 3 matrisleri) görüntülenebilir.

Dizin:[0] = Son Uyarılar --, uyarı 1
[1] = Son Uyarılar --, uyarı 2
[2] = Son Uyarılar -1, uyarı 3
[3] = Son Uyarılar -1, uyarı 4**Uyarı:**

0 ve 1 matrisleri kaydedilmez.

Not:

Bu durumda LED, uyarı durumunu gösterir. Bir uyarı etkinse klavye yanacaktır.

p2111 Toplam uyarı sayısı / Toplam uyarı no.Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: TP-Grubu: Mesajlar
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Min

0

Maks

4

Fabrika ayarı

0

Tanım: Son sınırlamadan bu yana uyarı sayısını (4'e kadar) gösterir. Uyarı geçmişini sınırlamak için 0 olarak ayarla.

r2114[0...1] Çalışma zamanı sayacı / Çalışma zamanı sayacı

	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Çalışma zamanı sayacını gösterir. Sürücünün gücünün açık olduğu toplam zamandır. Güç kapatıldığında değer kaydedilir ve güç açırken geri yüklenir. Çalışma zamanı sayacı aşağıdaki şekilde hesaplanacaktır: r2114[0]'daki değeri 65536 ile çarptıktan sonra r2114[1]'deki değere ekleyin. Verilen cevap saniye cinsinden olacaktır. Bu, r2114[0]'ın gün cinsinden olmadığı anlamına gelir. Gücün açık olduğu toplam zaman = 65536 * r2114[0] + r2114[1] saniye. Eğer		
Örnek:	r2114[0] = 1 ve r2114[1] = 20864 ise 1 güne eşit olan 1 * 65536 + 20864 = 86400 saniyeyi elde ederiz.		
Dizin:	[0] = Sistem Zamanı, Saniye, Üst Kelime [1] = Sistem Zamanı, Saniye, Alt Kelime		
Not:	P2115'te gerçek zaman verilmediğinde bu parametredeki zaman bir hatanın ortaya çıktığını göstermek için r0948 tarafından kullanılır. r0948'e bakın (hata zamanı).		

p2115[0...2] Gerçek zaman saati / Gerçek zaman saati

	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min: 0	Maks: 65535	Fabrika ayarı: 257
Tanım:	Gerçek zamanı gösterir. Tüm invertörler, birlikte hata durumlarının zaman damgalanabileceği ve kaydedilebileceği tümleşik saat fonksiyonu gerektirir. Fakat Gerçek Zaman Saati (RTC) yedeklenmiş batarya mevcut değildir. Invertörler, bir seri arayüz aracılığıyla beslenen RTC ile senkronizasyonunu gerektiren yazılım sürümlü RTC'yi destekleyebilir. Zaman, bir P2115 kelime dizi parametresinde kaydedilir. Zaman, USS Protokol standart "kelime dizi parametre yazımı" telegramları tarafından ayarlanır. Dizin 2'de son kelime alındığında yazılım 1 milisaniyelik dahili çalışmayı kullanarak zamanlayıcıyı kendiliğinden çalıştırmaya başlayacaktır. Bunun sonucunda RTC gibi olur. Güç döngüsü meydana gelirse gerçek zaman invertöre yeniden gönderilecektir. Zaman bir kelime dizi parametresinde tutulur ve aşağıdaki şekilde kodlanır - aynı format hata rapor kütüklerinde kullanılacaktır.		

Dizin	Yüksek Bayt (MSB)	Düşük Bayt (LSB)
0	Saniye (0 - 59)	Dakika (0 - 59)
1	Saat (0 - 23)	Gün (1 - 31)
2	Ay (1 - 12)	Yıl (00 - 250)

	Değerler ikili formdadır.
Dizin:	[0] = Gerçek Zaman, Saniye+Dakika[[1] = Gerçek Zaman, Saat+Gün[[2] = Gerçek Zaman, Ay+Yıl
Not:	r0948'e bakın (hata zamanı).

p2120	Gösterge sayacı / Gösterge sayacı Erişim düzeyi: 4 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Mesajlar Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 65535	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Toplam hata/uyarı olay sayısını gösterir. Bu parametre bir hata/uyarı olayı ortaya çıktığında artırılır. Bu parametre PC araçları tarafından kullanılır.		
r2131	CO: Son hata numarası kodu / Son hata kodu Erişim düzeyi: 2 Birim: -	P-Grubu: Mesajlar Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
r2132	CO: İlk uyarı numara kodu / İlk uyarı kodu Erişim düzeyi: 2 Birim: -	P-Grubu: Mesajlar Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
p2150[0...2]	Histerezis frekans f_hys / Hist. frek. f_hys Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Mesajlar Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
	Min 0.00 [Hz]	Maks 10.00 [Hz]	Fabrika ayarı 3.00 [Hz]
Tanım:	Frekans ve hız ile eşiği karşılaştırmak için uygulanan histerezis seviyesini tanımlar.		
Bağımlılık:	4100 fonksiyon şemasına bakın.		
p2151[0...2]	Cl: Mesajlar için hız set değeri / Mesajlar için n-Set Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Mesajlar Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer32 Veri dizisi: DDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 1170[0]
Tanım:	Set değeri frekansının kaynağını seçer, frekans sapmasının tespit edilmesi için bu frekans gerçek frekans ile karşılaştırılır (bit r2197.7 izlemeye bakın).		
p2152[0...2]	f>fmax gecikme zamanı / f>fmax gecikmesi Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Mesajlar Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
	Min 0 [ms]	Maks 10000 [ms]	Fabrika ayarı 200 [ms]
Tanım:	Gerçek frekans maksimum frekansın üstündeyse gecikme zamanını seçer.		

p2153[0...2]	Zaman sabiti hız filtresi / Zaman sabiti hız filtresi	
Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_REG	
Min	Maks	Fabrika ayarı
0 [ms]	1000 [ms]	5 [ms]
Tanım:	Birinci derece hız filtresinin zaman sabitini belirler. Daha sonra filtrelenen hız eşiklerle karşılaştırılır.	
Bağımlılık:	4100 ve 4120 fonksiyon şemalarına bakın.	

p2155[0...2]	Eşik frekansı f_1 / Eşik frek. f_1	
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
Min	Maks	Fabrika ayarı
0.00 [Hz]	650.00 [Hz]	30.00 [Hz]
Tanım:	Gerçek hızla f_1 eşik değerlerinin karşılaştırılması için bir eşik ayarlar. Bu eşik, durum kelimesi 2 (r0053) içinde 4 ve 5 durum bitlerini kontrol eder.	
Bağımlılık:	4100 fonksiyon şemasına bakın.	

p2156[0...2]	Eşik frekansının gecikme zamanı f_1 / f_1 gecikme zamanı	
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
Min	Maks	Fabrika ayarı
0 [ms]	10000 [ms]	10 [ms]
Tanım:	Eşik frekans f_1 karşılaştırmasından önceki gecikme zamanını ayarlar (P2155).	

p2157[0...2]	Eşik frekansı f_2 / Eşik frek. f_2	
Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
Min	Maks	Fabrika ayarı
0.00 [Hz]	650.00 [Hz]	30.00 [Hz]
Tanım:	Hız veya frekans ile eşikleri karşılaştırmak için eşik_2.	
Bağımlılık:	4120 fonksiyon şemasına bakın.	

p2158[0...2]	Eşik frekansının gecikme zamanı f_2 / f_2 gecikme zamanı	
Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
Min	Maks	Fabrika ayarı
0 [ms]	10000 [ms]	10 [ms]
Tanım:	Hız veya frekans ile eşik f_2 karşılaştırılırken (P2157) durum bitleri temizlenmeden önceki gecikme zamanıdır.	

p2159[0...2]	Eşik frekansı f_3 / Eşik frek. f_3		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0.00 [Hz]	650,00 [Hz]	30,00 [Hz]
Tanım:	Hız veya frekans ile eşikleri karşılaştırmak için eşik_3.		
Bağımlılık:	4120 fonksiyon şemasına bakın.		
p2160[0...2]	Eşik frekansının gecikme zamanı f_3 / f_3 gecikme zamanı		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0 [ms]	10000 [ms]	10 [ms]
Tanım:	Hız veya frekans ile eşik f_3 karşılaştırılırken (P2159) durum bitleri ayarlanmadan önceki gecikme zamanıdır.		
p2161[0...2]	Frek. ayrnok. için min. eşik / Ayrnok.min.eşik		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0.00 [Hz]	10,00 [Hz]	3,00 [Hz]
Tanım:	Hız veya frekan set değeri karşılaştırması için minimum eşik değeri.		
Bağımlılık:	4130 fonksiyon şemasına bakın.		
p2162[0...2]	Aşırı hız için histerezis frek. / Aşırı hız hist.fre.		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0.00 [Hz]	25,00 [Hz]	3,00 [Hz]
Tanım:	Aşırı hız tespiti için histerezis hızı (frekansı). Vektör kontrol modları için histerezis maksimum frekansın üstünde görev görür. V/f kontrol modları için histerezis maksimum frekansın altında görev görür.		
Bağımlılık:	4110 fonksiyon şemasına bakın.		
p2163[0...2]	İzin sapması için girdi frek. / Girdi frek. sapma		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0.00 [Hz]	20,00 [Hz]	3,00 [Hz]
Tanım:	Set değerinden hız sapmasını tespit etmek için eşik.		
Bağımlılık:	4110 fonksiyon şemasına bakın.		

p2164[0...2]	Histerezis frekans sapması / Hister. frek. sapma		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0.00 [Hz]	10,00 [Hz]	3,00 [Hz]
Tanım:	İzinli sapmayı (set değerinden) veya frekans veya hız için histerezis frekansı. Bu frekans durum kelimesi 1'de bit 8'i kontrol eder (r0052).		
p2165[0...2]	Gecikme zamanı izinli sapma / Gecikme_Zamanı izinli sap.		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0 [ms]	10000 [ms]	200 [ms]
Tanım:	Hızın veya frekansın set değerinden izinli sapmasının tespit edilmesi için gecikme zamanı.		
p2166[0...2]	Gecikme zamanı hızlanma rampası tamamlandı / Gecikme_Zamanı veriÇıkışıTamam		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0 [ms]	10000 [ms]	10 [ms]
Tanım:	Hızlanma rampasının tamamlandığını gösteren sinyal için gecikme zamanı.		
Bağımlılık:	4130 fonksiyon şemasına bakın.		
p2167[0...2]	Kapatma frekansı f_off / Kapatma frek. f_off		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0.00 [Hz]	10,00 [Hz]	1,00 [Hz]
Tanım:	f_act > P2167 (f_off) izleme fonksiyonunun eşliğini tanımlar. P2167, aşağıdaki fonksiyonları etkiler:		
	<ul style="list-style-type: none"> Gerçek frekans bu eşğin altına düşerse ve gecikme zamanı geçerse durum kelimesi 2 (r0053) içindeki bit 1 sıfırlanır. OFF1 veya OFF3 uygulanmışsa ve bit 1 sıfırlanırsa invertör darbeyi devre dışı bırakır (OFF2). 		
Bağımlılık:	4110 fonksiyon şemasına bakın.		
p2168[0...2]	Gecikme zamanı T_off / Gecikme zamanı T_off		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0 [ms]	10000 [ms]	10 [ms]
Tanım:	İnvertörün kapatmadan önce kapatma frekansının (P2167) altında çalışabileceği zamanı tanımlar.		
Bağımlılık:	Tutma freni (P1215) parametre olarak ifade edilmemişse etkindir.		

r2169	CO: Gerçek filtrelı frekans / Ger. filt. frek. Erişim düzeyi: 2 Birim: [Hz]	P-Grubu: Mesajlar Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Birinci derece düşük geçişli filtrenin arkasında izleme için filtrelenmiş hız (veya frekans).		
p2170[0...2]	Eşik akımı I_thresh / Eşik akımı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Mesajlar Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Min 0.0 [%]	Maks 400.0 [%]	Fabrika ayarı 100.0 [%]
Bağımlılık:	I_gerçek ve I_Eşik değerlerinin karşılaştırılmasında kullanılacak olan P0305 (anma motor akımı) ile ilişkili eşik akımını [%] olarak tanımlar. Bu eşik durum kelimesi 3'de bit 3'i kontrol eder (r0053). 4110 ve 4130 fonksiyon şemalarına bakın.		
p2171[0...2]	Gecikme zamanı akımı / Gecikme zamanı akımı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Mesajlar Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Min 0 [ms]	Maks 10000 [ms]	Fabrika ayarı 10 [ms]
Bağımlılık:	Akım karşılaştırmasının aktivasyonundan önceki gecikme zamanını tanımlar.		
p2172[0...2] PM240	Eşik DC-bara gerilimi / Vdc eşiği Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Mesajlar Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Min 0 [V]	Maks 2000 [V]	Fabrika ayarı 800 [V]
Bağımlılık:	Gerçek gerilimle karşılaştırılacak olan DC bara gerilimini tanımlar. Bu gerilim durum kelimesi 7 ve 8'de bit 3'ü kontrol eder (r0053). 4115 fonksiyon şemasına bakın.		
p2173[0...2]	Gecikme zamanı DC-bara gerilimi / Vdc gecikme zamanı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Mesajlar Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Min 0 [ms]	Maks 10000 [ms]	Fabrika ayarı 10 [ms]
Bağımlılık:	Eşik karşılaştırmasının aktivasyonundan önceki gecikme zamanını tanımlar.		
p2174[0...2]	Moment eşiği M_thresh / Moment eşiği Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Mesajlar Etkin: EVET Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Min 0.00 [Nm]	Maks 99999.00 [Nm]	Fabrika ayarı 5,13 [Nm]
Bağımlılık:	Gerçek momentin karşılatırılması için moment eşiğini tanımlar. 4130 fonksiyon şemasına bakın.		

p2176[0...2]	Moment eşiği için gecikme zamanı / Gecikme zamanı moment		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0 [ms]	10000 [ms]	10 [ms]
Tanım:	Gerçek momentin eşikle karşılaştırılması için gecikme zamanı.		
p2177[0...2]	Motorun bloklanma gecikme zamanı / Gecikme_Zamanı MotBlok		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0 [ms]	10000 [ms]	10 [ms]
Tanım:	Motorun bloke olduğunun belirlenmesi için gecikme zamanı.		
p2178[0...2] CU240E	Motorun dışarı çekilmesi için gecikme zamanı / Gecikme_T MotDışÇek		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_REG	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0 [ms]	10000 [ms]	10 [ms]
Tanım:	Motorun dışarı çekildiğinin belirlenmesi için gecikme zamanı.		
p2178[0...2] CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	Motorun dışarı çekilmesi için gecikme zamanı / Gecikme_T MotDışÇek		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_REG	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0 [ms]	10000 [ms]	10 [ms]
Tanım:	Motorun dışarı çekildiğinin belirlenmesi için gecikme zamanı.		
Not:	Enkoder etkinleştirilirse (P0400 > 0) ve Motor Tutan Fren etkinleştirilirse (P1215 > 0) fren uygulandığında enkoder kayıplarını durdurmak için motor dışarı çekme için gecikme zamanı > fren tutma zamanı olmalıdır (yani P2178 > P1216 ve P2178 > P1217).		
p2179	Yük olmadığı için belirlenmesi için akım sınırı / Ak.sın.yük-yok kimliği		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.0 [%]	10.0 [%]	3.0 [%]
Tanım:	P0305 (anma motor akımı) ile ilişkili olan A0922 (kayıp yük) için [%] olarak eşik akımı.		
Bağımlılık:	4110 fonksiyon şemasına bakın.		
Uyarı:	Bir motor set değeri girilemiyorsa ve akım sınırı (P2179) aşılmazsa gecikme zamanı (P2180) dolunca A0922 (yük uygulanmıyor) uyarısı verilir.		
Not:	Bunun sebebi motorun bağlanmaması (kayıp yük) veya bir fazın eksik olması olabilir.		

p2180	Yük kaybı için gecikme zamanı / Yük kaybı gecikmesi		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0 [ms]	10000 [ms]	2000 [ms]
Tanım:	Yük kaybı gecikme zamanı		

p2181[0...2]	Kayış arıza algılama modu / Kayış arıza algılama		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	6	0
Tanım:	Kayış arıza algılama modunu ayarlar. Bu fonksiyon sürücünün mekanik arızasının (örneğin kopmuş sürücü kayışı) algılamasına olanak verir.		

Değer:	Karışıklık gibi aşırı yüke sebep olan durumları da algılayabilir. P2182 - P2190 parametreleri bu parametre 0'dan değiştirildiğinde varsayılanına getirilir. Bu, gerçek frekansın/moment eğrisinin programlı bir zarf ile karşılaştırılmasıyla sağlanır (P2182 - P2190'a bakın). Eğri zarfın dışında kalırsa bir uyarı veya başlangıç oluşturulur.		
	0 Kayış arıza algılama devre dışı		
	1 Uyarı: Düşük moment / hız		
	2 Uyarı: Yüksek moment / hız		
	3 Uyarı: Yüksek / düşük moment / hız		
	4 Başlangıç: Düşük moment / hız		
	5 Başlangıç: Yüksek moment / hız		
	6 Başlangıç: Yüksek / düşük moment / hız		

p2182[0...2]	Kayış eşik frekansı 1 / Kayış eşik f_1		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0.00 [Hz]	650,00 [Hz]	5,00 [Hz]
Tanım:	Kayış arıza algılamasının etkili olacağı alanın tanımlanması için düşük frekans eşiği f_1'i ayarlar. Frekans moment zarfı, 3'ü frekans parametresi (P2182 - P2184) diğer 6'sıysa her bir frekans için düşük ve yüksek moment sınırlarını (P2185 - P2190) tanımlayan 9 parametre tarafından tanımlanır. 4140 fonksiyon şemasına bakın.		
Bağımlılık:			
Not:	p2182'deki eşiğin altında ve p2184'teki eşiğin üstünde kayış arıza algılama modu etkin değildir. Bu durumda p1521 ve p1520'de verilen moment sınırlarına sahip olan normal işletim değerleri geçerlidir.		

p2183[0...2]	Kayış eşik frekansı 2 / Kayış eşik f_2		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0.00 [Hz]	650,00 [Hz]	30,00 [Hz]
Tanım:	Moment değerlerinin geçerli olduğu zarfın tanımlanması için frekans eşik f_2'yi ayarlar.		

p2184[0...2]	Kayış eşik frekansı 3 / Kayış eşik f_3		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0,00 [Hz]	650,00 [Hz]	50,00 [Hz]
Tanım:	Kayış arıza algılamasının etkili olacağı alanın tanımlanması için üst frekans eşiği f_3'ü ayarlar.		

p2185[0...2]	Üst moment eşiği 1 / Üst moment eşik1		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0,0 [Nm]	99999,0 [Nm]	99999,0 [Nm]
Tanım:	Gerçek momentin karşılaştırılması için üst sınır eşik değeri 1.		
Not:	Fabrika ayarı, Güç Modülünün ve Motorun dereceleme verisine bağlıdır		

p2186[0...2]	Alt moment eşiği 1 / Alt moment eşik1		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0,0 [Nm]	99999,0 [Nm]	0,0 [Nm]
Tanım:	Gerçek momentin karşılaştırılması için alt sınır eşik değeri 1.		

p2187[0...2]	Üst moment eşiği 2 / Üst moment eşik2		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0,0 [Nm]	99999,0 [Nm]	99999,0 [Nm]
Tanım:	Gerçek momentin karşılaştırılması için üst sınır eşik değeri 2.		
Not:	Fabrika ayarı, Güç Modülünün ve Motorun dereceleme verisine bağlıdır		

p2188[0...2]	Alt moment eşiği 2 / Alt moment eşik2		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Mesajlar	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0,0 [Nm]	99999,0 [Nm]	0,0 [Nm]
Tanım:	Gerçek momentin karşılaştırılması için alt sınır eşik değeri 2.		

[0...2] Üst moment eşiği 3 / Üst moment eşik3

Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: Mesajlar Veri türü: FloatingPoint32
 Hızlı komut HAYIR Etkin: EVET Veri dizisi: DDS
 Değiştirilebilir: U, T Hesaplanmış: CALC_MOD_ALL

Min. Maks. Fabrika ayarı
 0,0 [Nm] 99999,0 [Nm] 99999,0 [Nm]

Tanım: Gerçek momentin karşılaştırılması için üst sınır eşik değeri 3.

Not: Fabrika ayarı, Güç Modülünün ve Motorun dereceleme verisine bağlıdır

p2190[0...2] Alt moment eşiği 3 / Üst moment eşik3

Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: Mesajlar Veri türü: FloatingPoint32
 Hızlı komut HAYIR Etkin: EVET Veri dizisi: DDS
 Değiştirilebilir: U, T Hesaplanmış: -

Min. Maks. Fabrika ayarı
 0,0 [Nm] 99999,0 [Nm] 0,0 [Nm]

Tanım: Gerçek momentin karşılaştırılması için alt sınır eşik değeri 3.

p2192[0...2] Kayış arızası için zaman gecikmesi / kayış arıza gecikme_Zamanı

Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: Mesajlar Veri türü: Unsigned16
 Hızlı komut HAYIR Etkin: EVET Veri dizisi: DDS
 Değiştirilebilir: U, T Hesaplanmış: -

Min. Maks. Fabrika ayarı
 0 [s] 65 [s] 10 [s]

Tanım: P2192, uyarı/başlangıç etkin olmadan önceki gecikmeyi tanımlar. Geçici koşulların sebep olduğu olayları yok etmek için kullanılır. Hata algılamasının her iki yöntemi için kullanılır.

r2197.0...12 CO/BO: İzleme kelimesi 1 / İzleme Kel1

PM240 Erişim düzeyi: 2 P-Grubu: Mesajlar Veri türü: Unsigned16
 Birim: - Hesaplanmış: - Veri dizisi: -

Tanım: İzleme fonksiyonunun durumunu gösteren izleme kelimesi 1. Her bir bit, bir izleme fonksiyonunu ifade eder.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	f_act <= P1080 (f_min)	Evet	Hayır	-
	01	f_act <= P2155 (f_1)	Evet	Hayır	-
	02	f_act > P2155 (f_1)	Evet	Hayır	-
	03	f_act >= sıfır	Evet	Hayır	-
	04	f_act >= ayrınok. (f_set)	Evet	Hayır	-
	05	f_act <= P2167 (f_off)	Evet	Hayır	-
	06	f_act >= P1082 (f_max)	Evet	Hayır	-
	07	f_act == ayrınok. (f_set)	Evet	Hayır	-
	08	Ger. akım r0068 >= P2170	Evet	Hayır	-
	09	Ger. filtresiz Vdc < P2172	Evet	Hayır	-
	10	Ger. filtreli Vdc < P2172	Evet	Hayır	-
	11	Yük kayıp	Evet	Hayır	-
	12	f_act > P1082 gecikmeli	Evet	Hayır	-

Not: 4100 ve 4110 fonksiyon şemalarına bakın.

r2197.0...12 CO/BO: İzleme kelimesi 1 / İzleme Kel1PM250
PM260Erişim düzeyi: 2
Birim: -P-Grubu: Mesajlar
Hesaplanmış: -Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım: İzleme fonksiyonunun durumunu gösteren izleme kelimesi 1.
Her bir bit, bir izleme fonksiyonunu ifade eder.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	f_act <= P1080 (f_min)	Evet	Hayır	-
	01	f_act <= P2155 (f_1)	Evet	Hayır	-
	02	f_act > P2155 (f_1)	Evet	Hayır	-
	03	f_act >= sıfır	Evet	Hayır	-
	04	f_act >= ayrınok. (f_set)	Evet	Hayır	-
	05	f_act <= P2167 (f_off)	Evet	Hayır	-
	06	f_act >= P1082 (f_max)	Evet	Hayır	-
	07	f_act == ayrınok. (f_set)	Evet	Hayır	-
	08	Ger. akım r0068 >= P2170	Evet	Hayır	-
	11	Yük kayıp	Evet	Hayır	-
	12	f_act > P1082 gecikmeli	Evet	Hayır	-

Not: 4100 ve 4110 fonksiyon şemalarına bakın.

r2198.0...12 CO/BO: İzleme kelimesi 2 / İzleme Kel2Erişim düzeyi: 2
Birim: -P-Grubu: Mesajlar
Hesaplanmış: -Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım: İzleme fonksiyonunun durumunu gösteren izleme kelimesi 2.
Her bir bit, bir izleme fonksiyonunu ifade eder.

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	f_act <= P2157 (f_2)	Evet	Hayır	-
	01	f_act > P2157 (f_2)	Evet	Hayır	-
	02	f_act <= P2159 (f_3)	Evet	Hayır	-
	03	f_act > P2159 (f_3)	Evet	Hayır	-
	04	f_set < P2161 (f_min_set)	Evet	Hayır	-
	05	f_set > 0	Evet	Hayır	-
	06	Motor bloke	Evet	Hayır	-
	07	Motor dışı çekme	Evet	Hayır	-
	08	I_act r0068 < P2170	Evet	Hayır	-
	09	m_act > P2174 ve set değerine ulaşıldı	Evet	Hayır	-
	10	m_act > P2174	Evet	Hayır	-
	11	Kayış arıza uyarısı	Evet	Hayır	-
	12	Kayış arıza başlatma	Evet	Hayır	-

Not: 4120 ila 4140 şemalarına bakın.

p2200[0...2]	BI: PID kontrolörünü etkinleştir / PID ktrl etkinleştir		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	Kullanıcının PID kontrolörünü etkinleştirmesine/devre dışı bırakmasına olanak verir. 1 olarak ayarlanınca PID kapalı devre kontrolörünü etkinleştirir.		
Bağımlılık:	Ayar 1, P1120 ve P1121'de ayarlanan normal veri çıkışı zamanlarını ve normal frekans set değerlerini devre dışı bırakır. Fakat OFF1 veya OFF3 komutundan sonra invertör frekansı P1121'de ayarlanan veri çıkışı zamanını kullanarak veri çıkışını azaltacaktır (OFF3 için P1135). Standart Telegram 350 ve PROFIBUS seçildiğinde (P0700 = 6, P0922 = 350) parametre değiştirilemez.		
Uyarı:	Minimum ve maksimum motor frekansları (P1080 ve P1082) ve atlama frekansları (P1091 ila P1094) invertör çıkışında etkin kalır.		
Not:	Fakat PID kontrollü atlama frekanslarının etkinleştirilmesi dengesizliklere sebep olur. PID set değeri kaynağı, P2253 kullanılarak seçilir. PID set değeri ve PID geri bildirim sinyali [%] değerler ([Hz] değil) yorumlanır. PID kontrolörünün çıkışı [%] olarak gösterildikten sonra PID etkinleştirildiğinde P2000 (referans frekansı) aracılığıyla [Hz] olarak normalize edilir. Geri komutu, PID etkinken etkin olmaz. Dikkat: p2200 ve p2803, birbiri karşısında kilitlemiş parametrelerdir. Aynı veri dizisinin PID ve FFB'si aynı anda etkin olamaz.		

p2201[0...2]	Sabit PID set değeri 1 / Sabit PID ayrınok. 1		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-200.00 [%]	200.00 [%]	0.00 [%]
Tanım:	Sabit PID Set değeri 1'i tanımlar. 2 tür sabit frekans vardır: 1. Doğrudan seçim (P2216 = 1): - Bu işletim modunda 1 Sabit Frekans seçici (P2220...P2223) 1 sabit frekans seçer. - Birçok giriş birlikte etkinse seçilen frekanslar toplanır. Örnek olarak: PID-FF1 + PID-FF2 + PID-FF3 + PID-FF4. 2. İkili kodlu seçim (P2216 = 2): - 16 farklı frekans değeri bu yöntem kullanılarak seçilebilir. - Sabit frekanslar FP3310'a göre seçilebilir.		
Bağımlılık:	Set değeri kaynağını etkinleştirmek için kullanıcı erişim seviyesi 2'de gerekli olan P2200 = 1.		
Not:	Farklı türde frekansları karıştırabilirsiniz; fakat birlikte seçildiklerinde toplanacaklarını unutmayın. P2201 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir.		

p2202[0...2]	Sabit PID set değeri 2 / Sabit PID ayrınok. 2		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-200.00 [%]	200.00 [%]	10.00 [%]
Tanım:	Sabit PID Set değeri 2'i tanımlar		
Not:	P2201'e bakın (Sabit PID Set değeri 1).		

p2203[0...2] Sabit PID set değeri 3 / Sabit PID ayrnok. 3

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
-200.00 [%]

Maks
200.00 [%]

Fabrika ayarı
20.00 [%]

Tanım: Sabit PID Set değeri 3'i tanımlar

Not: P2201 sabit PID set değeri 1'e bakın (FF-PID 1).

p2204[0...2] Sabit PID set değeri 4 / Sabit PID ayrnok. 4

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
-200.00 [%]

Maks
200.00 [%]

Fabrika ayarı
30.00 [%]

Tanım: Sabit PID Set değeri 4'i tanımlar

Not: P2201'e bakın (Sabit PID Set değeri 1).

p2205[0...2] Sabit PID set değeri 5 / Sabit PID ayrnok. 5

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
-200.00 [%]

Maks
200.00 [%]

Fabrika ayarı
40.00 [%]

Tanım: Sabit PID Set değeri 5'i tanımlar

Not: P2201'e bakın (Sabit PID Set değeri 1).

p2206[0...2] Sabit PID set değeri 6 / Sabit PID ayrnok. 6

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
-200.00 [%]

Maks
200.00 [%]

Fabrika ayarı
50.00 [%]

Tanım: Sabit PID Set değeri 6'i tanımlar

Not: P2201'e bakın (Sabit PID Set değeri 1).

p2207[0...2] Sabit PID set değeri 7 / Sabit PID ayrnok. 7

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
-200.00 [%]

Maks
200.00 [%]

Fabrika ayarı
60.00 [%]

Tanım: Sabit PID Set değeri 7'i tanımlar

Not: P2201'e bakın (Sabit PID Set değeri 1).

p2208[0...2] Sabit PID set değeri 8 / Sabit PID ayrnok. 8

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
-200.00 [%]

Maks
200.00 [%]

Fabrika ayarı
70.00 [%]

Tanım: Sabit PID Set değeri 8'i tanımlar
Not: P2201'e bakım (Sabit PID Set değeri 1).

p2209[0...2] Sabit PID set değeri 9 / Sabit PID ayrnok. 9

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
-200.00 [%]

Maks
200.00 [%]

Fabrika ayarı
80.00 [%]

Tanım: Sabit PID Set değeri 9'i tanımlar
Not: P2201'e bakım (Sabit PID Set değeri 1).

p2210[0...2] Sabit PID set değeri 10 / Sabit PID ayrnok. 10

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
-200.00 [%]

Maks
200.00 [%]

Fabrika ayarı
90.00 [%]

Tanım: Sabit PID Set değeri 10'i tanımlar
Not: P2201'e bakım (Sabit PID Set değeri 1).

p2211[0...2] Sabit PID set değeri 11 / Sabit PID ayrnok. 11

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
-200.00 [%]

Maks
200.00 [%]

Fabrika ayarı
100.00 [%]

Tanım: Sabit PID Set değeri 11'i tanımlar
Not: P2201'e bakım (Sabit PID Set değeri 1).

p2212[0...2] Sabit PID set değeri 12 / Sabit PID ayrnok. 12

Erişim düzeyi: 2
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: EVET
Hesaplanmış: -

Veri türü: FloatingPoint32
Veri dizisi: DDS

Min
-200.00 [%]

Maks
200.00 [%]

Fabrika ayarı
110.00 [%]

Tanım: Sabit PID Set değeri 12'i tanımlar
Not: P2201'e bakım (Sabit PID Set değeri 1).

p2213[0...2]	Sabit PID set değeri 13 / Sabit PID ayrınok. 13		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-200.00 [%]	200.00 [%]	120.00 [%]
Tanım:	Sabit PID Set değeri 13'i tanımlar		
Not:	P2201'e bakım (Sabit PID Set değeri 1).		

p2214[0...2]	Sabit PID set değeri 14 / Sabit PID ayrınok. 14		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-200.00 [%]	200.00 [%]	130.00 [%]
Tanım:	Sabit PID Set değeri 14'i tanımlar		
Not:	P2201'e bakım (Sabit PID Set değeri 1).		

p2215[0...2]	Sabit PID set değeri 15 / Sabit PID ayrınok. 15		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-200.00 [%]	200.00 [%]	130.00 [%]
Tanım:	Sabit PID Set değeri 15'i tanımlar		
Not:	P2201'e bakım (Sabit PID Set değeri 1).		

p2216[0...2]	Sabit PID set değeri modu / Sabit PID Modu		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	1	2	1
Tanım:	PID set değerinin sabit frekansları iki farklı modda seçilebilir. P2216 parametresi modu tanımlar.		
Değer:	1: Doğrudan seçim 2: İkili seçim		

p2220[0...2]	BI: Sabit PID ayrınok. seçimi Bit 0 / PID ayrınok.->Bit 0		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	722.3
Tanım:	Sabit PID set değeri seçimi Bit 0'ın komut kaynağını tanımlar.		

p2221[0...2]	BI: Sabit PID ayrnok. seçimi Bit 1 / PID ayrnok.->Bit 1			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili	
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS	
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	-	-	722.4	
Tanım:	Sabit PID set değeri seçimi Bit 1'in komut kaynağını tanımlar.			
p2222[0...2]	BI: Sabit PID ayrnok. seçimi Bit 2 / PID ayrnok.->Bit 2			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili	
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS	
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	-	-	722.5	
Tanım:	Sabit PID set değeri seçimi Bit 2'nin komut kaynağını tanımlar.			
p2223[0...2]	BI: Sabit PID ayrnok. seçimi Bit 3 / PID ayrnok.->Bit 3			
CU240E	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili	
CU240S DP-F	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS	
CU240S PN-F	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	-	-	0	
Tanım:	Sabit PID set değeri seçimi Bit 3'ün komut kaynağını tanımlar.			
p2223[0...2]	BI: Sabit PID ayrnok. seçimi Bit 3 / PID ayrnok.->Bit 3			
CU240S	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: U32 / İkili	
CU240S DP	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS	
CU240S PN	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	-	-	722.6	
Tanım:	Sabit PID set değeri seçimi Bit 3'ün komut kaynağını tanımlar.			
r2224	CO: Gerçek sabit PID set değeri / Sabit PID ayrnok.			
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32	
	Birim: [%]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	PID sabit set değeri seçiminin toplam çıkışını gösterir.			
Not:	r2224 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir.			
r2225.0	BO: PID Sabit frekans durumu / PID FF Durumu			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Komutlar	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	PID sabit frekansların durumunu gösterir.			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal
	00	FF Durumu	Evet	Hayır
				FP
				-

p2231[0...2]	PID-MOP modu / PID-MOP modu.	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16
	Erişim düzeyi: 2	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Hızlı komut: HAYIR	Hesaplanmış: -	
	Değiştirilebilir: U, T		
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	PID-MOP mod özelliği		
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal 0 sinyal FP
	00	Set değeri bellek etkin	Evet Hayır -
	01	Gerekli MOP için iletken durum yok	Evet Hayır -
Not:	Motorlu gerilim ölçerin işletim modunu tanımlar. P2240'a bakın (PID-MOP set değeri).		
p2232	PID-MOP geri yönünü durdur / Durdur PID-MOD geri	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16
	Erişim düzeyi: 2	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Hızlı komut: HAYIR	Hesaplanmış: -	
	Değiştirilebilir: T		
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	1	1
Tanım:	PID-MOP geri set değeri seçimini durdurur.		
Değer:	0: Geri yön izini 1: Geri yön durduruldu		
Not:	0 ayarı, motor yönünün Motorize potansiyometre set değeri kullanılarak değiştirilmesini sağlar (frekans artır/azalt). OP'nin "geri tuşu" (örneğin BOP) P2232 ayarlarından etkilenmez. Motor yönünün değişmesini tamamen önlemek için P1110'u kullanın.		
p2235[0...2]	BI: PID-MOP (UP-komut) etkinleştir / MOP(UP) etkinleştir	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili
	Erişim düzeyi: 3	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Hızlı komut: HAYIR	Hesaplanmış: -	
	Değiştirilebilir: T		
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	19.13
Tanım:	UP komutunun kaynağını tanımlar.		
Bağımlılık:	Set değerini değiştirmek için: - Besleme olarak bir dijital giriş yapılandırın - OP üstündeki YUKARI / AŞAĞI tuşlarını kullanın (örneğin BOP).		
Uyarı:	Bu komut 1 saniyeden kısa darbelerle etkinleştirilirse frekans % 0,2'lik adımlarla değiştirilir (P0310). Sinyal 1 saniyeden uzun etkinleştirilirse veri çıkışı üretici P2247 hızıyla ivmelenir.		

p2236[0...2]	BI: PID-MOP (DOWN-komut) etkinleştir / MOP(DWN) etkinleştir		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	19.14
Tanım:	DOWN komutunun kaynağını tanımlar.		
Bağımlılık:	Set değerini değiştirmek için: Besleme olarak bir dijital giriş yapılandırın OP üstündeki YUKARI / AŞAĞI tuşlarını kullanın (örneğin BOP).		
Uyarı:	Bu komut 1 saniyeden kısa darbelerle etkinleştirilirse frekans % 0,2'lik adımlarla değiştirilir (P0310). Sinyal 1 saniyeden uzun etkinleştirilirse veri çıkışı üretici P2248 hızıyla yavaşlar.		

p2240[0...2]	PID-MOP set değeri / PID-MOP ayrnok.		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-200.00 [%]	200.00 [%]	10.00 [%]
Tanım:	Motorize potansiyometrenin set değeri. Kullanıcının dijital PID set değerini [%] olarak ayarlamasını sağlar.		
Not:	P2240 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir. Başlangıç değeri sadece MOP başlangıcında etkin olur (MOP çıkışı için). P2231 parametresi başlan- gıç değeri davranışını aşağıdaki gibi etkiler:		
	<ul style="list-style-type: none"> P2231=0: P2240, OFF-durumunda ve ON-durumuna getirildiğinde hemen etkin olur, sonraki OFF ve ON döngüsünden sonra etkin olur. P2231=1: Durdurmadan önceki son MOP çıkışı başlangıç değeri olarak kaydedilir, kaydetme seçildiği için ON-durumunda P2240 değişir. OFF-durumunda P2240 değiştirilebilir. P2231=2: MOP her zaman etkindir, bu yüzden P2240 değişimi sonraki güç döngüsünden veya P2231 0'a getirildikten sonra etkili olur. P2231=3: Güç düşüşünden önce son MOP başlangıç değeri olarak kaydedilir, ON-komutundan bağımsız olarak MOP etkin olduğu için P2240 sadece P2231 değişiminde etkili olur. 		

p2241[0...2]	BI: PID-MOP seçim set değeri otomatik/manüel / Ayrnok. otomatik/manüel		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	Manüelden otomatik moda değiştirilecek olan sinyal kaynağını ayarlar. Manüel modda motorlu gerilim ölçer kullanılıyorsa set değeri iki adet yukarı ve aşağı sinyaller kullanı- larak değiştirilir (örneğin P2235 ve P2236). Otomatik mod kullanılıyorsa set değeri konektör girişi aracılığıyla birbirine bağlanmalıdır (P2242). 0 manüel olarak 1 otomatik olarak		
Uyarı:	Şunlara bakın: P2235, P1036, P2242		

p2242[0...2]	CI: PID-MOP otomatik set değeri / PMOP otomatik set değeri		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / Integer32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	P2241 otomatik modu seçilirse motorlu gerilim ölçerin set değeri için sinyal kaynağını ayarlar.		
Uyarı:	Şunlara bakın: P2241		
p2243[0...2]	BI: PID-MOP kabul veri çıkışı üreteç set değeri / PMOP kabul RFG ayar nok		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	Motorlu gerilim ölçerin ayar değerini kabul etmek için ayar komutunun sinyal kaynağını ayarlar. Değer, ayar komutunun bir 0/1 sınırı için etkin olur.		
Uyarı:	Şunlara bakın: P2244		
p2244[0...2]	CI: PID-MOP veri çıkışı üreteç set değeri / PMOP RFG set değeri		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / Integer32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	MOP için set değeri değerinin sinyal kaynağını ayarlar. Değer, ayar komutunun bir 0/1 sınırı için etkin olur.		
Uyarı:	Şunlara bakın: P2243		
r2245	CO: RFG'nin PID-MOP giriş frekans / PMOP RFG girişi		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: [%]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	PID-MOP RFG'yi geçmeden önce motorlu gerilim ölçer set değerini gösterir.		
p2247[0...2]	RFG'nin PID-MOP hızlanma rampası zamanı / PMOP hızlanma rampası zamanı		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: DDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00 [s]	1000,00 [s]	10,00 [s]
Tanım:	Dahili PID-MOP veri çıkışı fonksiyonu üretici için hızlanma rampası zamanını ayarlar. Set değeri sıfırdan bu zaman içinde P1082'de tanımlanan sınıra kadar değiştirilir.		
Uyarı:	Şunlara bakın: P2248, P1082		

p2248[0...2] RFG'nin PID-MOP yavaşlama rampası zamanı / PMOP yavaşlama rampası zamanı

Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Teknoloji **Veri türü:** FloatingPoint32
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** DDS
Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** -

Min **Maks** **Fabrika ayarı**
0.00 [s] 1000.00 [s] 10,00 [s]

Tanım: Dahili PID-MOP veri çıkışı fonksiyonu üretici için yavaşlama rampası zamanını ayarlar. Set değeri sıfırdan bu zaman içinde P1082'de tanımlanan sınıra kadar değiştirilir.

Uyarı: Şunlara bakın: P2247, P1082

r2250 CO: PID-MOP çıkış set değeri / PMOP çıkış ayar nok.

Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Teknoloji **Veri türü:** FloatingPoint32
Birim: [%] **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Motorize potansiyometre çıkış set değerini [%] olarak gösterir.

p2251 PID modu / PID modu

Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Teknoloji **Veri türü:** Unsigned16
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** EVET **Veri dizisi:** -
Değiştirilebilir: T **Hesaplanmış:** -

Min **Maks** **Fabrika ayarı**
0 1 0

Tanım: PID kontrolörünün fonksiyonunu etkinleştirir.

Değer: 0: set değeri olarak PID

1: kırma olarak PID

Bağımlılık: PID devresi etkinleştirildiğinde etkin (P2200'a bakın).

p2253[0...2] CI: PID set değeri / PID set değeri

Erişim düzeyi: 2 **P-Grubu:** Teknoloji **Veri türü:** U32 / Integer16
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** CDS
Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** -

Min **Maks** **Fabrika ayarı**
- - 0

Tanım: PID set değeri girişi için set değeri kaynağını tanımlar.

Bu parametre kullanıcının PID set değeri kaynağını seçmesini sağlar. Normal durumda dijital bir set değeri sabit bir PID set değeri veya etkin bir set değeri seçilerek seçilir.

p2254[0...2] CI: PID kırma kaynağı / PID kırma kaynağı

Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Teknoloji **Veri türü:** U32 / Integer16
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** CDS
Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** -

Min **Maks** **Fabrika ayarı**
- - 0

Tanım: PID set değeri için kırma kaynağını seçer.

Bu sinyal kırma kazancı ile çarpılır ve PID set değerine eklenir

p2255	PID set değeri kazanç etkeni / PID ayrnok.kazanç etkeni		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00	100.00	100.00
Tanım:	PID set değeri için kazanç etkeni.		
P	ID set değeri girişi set değeri ve kırpma arasında uygun bir oranın oluşturulması için bu kazanç etkeni ile çarpılır.		

p2256	PID kırpma kazanç etkeni / PID kırpma kazanç etkeni		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00	100.00	100.00
Tanım:	PID kırpma için kazanç etkeni.		
	Bu kazanç etkeni, kırpma sinyalini ölçekleyerek ana PID set değerine eklenir.		

p2257	PID set değeri için veri çıkış artış zamanı / PID ayrnok. veri çıkış artışı		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00 [s]	650,00 [s]	1,00 [s]
Tanım:	PID set değeri için hızlanma rampası zamanını ayarlar.		
Bağımlılık:	P2200 = 1 (PID kontrolü etkinleştirilir) normal hızlanma rampası zamanını devre dışı bırakır (P1120). PID veri çıkışı zamanı sadece PID set değerinde etkili olur ve sadece PID set değeri değiştirildiğinde veya ÇALIŞTIR komutu verildiğinde etkin olur (PID set değeri % 0'dan değerine ulaşmak için bu veri çıkışını kullanırken).		
Uyarı:	Hızlanma rampası zamanının çok kısa olması invertörün serbest kalmasına yol açabilir (örneğin aşırı akımda).		

p2258	PID set değeri için veri çıkış azalış zamanı / PID ayrnok. veri çıkış azalışı		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00 [s]	650,00 [s]	1,00 [s]
Tanım:	PID set değeri için yavaşlama rampası zamanını ayarlar.		
Bağımlılık:	P2200 = 1 (PID kontrolü etkinleştirilir) normal yavaşlama rampası zamanını devre dışı bırakır (P1121). PID set değeri veri çıkışı sadece PID set değeri değişikliklerinde etkin olur. P1121 (yavaşlama rampası zamanı) ve P1135 (OFF3 yavaşlama rampası zamanı) sırasıyla OFF1 ve OFF3'ten sonra kullanılan veri çıkışı zamanlarını tanımlar.		
Uyarı:	yavaşlama rampası zamanının çok kısa olması invertörün aşırı gerilim F0001 / aşırı akım F0002 üstünde serbest kalmasına yol açabilir.		

r2260	CO: PID-RFG sonrası PID set değeri / PID ayrnok. <-RFG		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: [%]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	PID-RFG sonrası toplam etkin PID set değerini [%] olarak gösterir.		
Not:	r2260 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir.		

p2261	PID set değeri filtre zaman sabiti / PID ayrınok.filt.ZamSab Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min 0,00 [s]	Maks 60,00 [s]	Fabrika ayarı 0,00 [s]
Tanım:	PID set değerinin düzleştirilmesi için bir zaman sabiti ayarlar.		
Not:	p2261 = 0 = düzleştirme yok.		
r2262	CO: RFG sonrası filtrelenmiş PID ayrınok. / Filt. PID ayrınok. Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	PID-RFG sonrası filtrelenmiş PID set değerini [%] olarak gösterir.		
Not:	r2262, PT1-Filtre p2261'de verilen zaman sabiti ile filtrelenen r2260'daki değer sonucudur. r2262 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir.		
p2263	PID kontrolör türü / PID ktrl. türü Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 1	Fabrika ayarı 0
Tanım:	PID kontrolör türünü ayarlar.		
Değer:	0: Geri bildirim sinyalinde D bileşeni 1: Hata sinyalinde D bileşeni		
p2264[0...2]	CI: PID geri bildirim / PID geri bildirim Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: CDS
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 755[0]
Tanım:	PID geri bildirim sinyalinin kaynağını seçer.		
Not:	Analog giriş seçildiğinde ofset ve kazanç P0756 ila P0760 parametreleri kullanılarak uygulanabilir (AI ölçekleme).		
p2265	PID geri bildirim filtre zaman sabiti / Geri bild. filt. Zamansab. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min 0,00 [s]	Maks 60,00 [s]	Fabrika ayarı 0,00 [s]
Tanım:	PID geri bildirim filtresi için zaman sabitini tanımlar.		
r2266	CO: PID filtreli geri bildirim / PID filt.geri bild. Erişim düzeyi: 2 Birim: [%]	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	PZD geri bildirim sinyallerini [%] olarak gösterir.		
Not:	r2266 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir.		

p2267 PID geri bildirim için maksimum değer / PID geri bildirim maks. değer

Erişim düzeyi: 3 P-Grubu: Teknoloji Veri türü: FloatingPoint32
 Hızlı komut HAYIR Etkin: EVET Veri dizisi: -
 Değiştirilebilir: U, T Hesaplanmış: -

Min Maks Fabrika ayarı
 -200.00 [%] 200.00 [%] 100.00 [%]

Tanım: Geri bildirim sinyalinin değeri için üst sınırı [%] olarak ayarlar.
Uyarı: PID etkinleştirildiğinde (P2200 = 1) ve sinyal bu değer üstünde çıktığında invertör F0222 ile başlatılır.
Not: r2267 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir.

p2268 PID geri bildirim için minimum değer / PID geri bildirim min. değer

Erişim düzeyi: 3 P-Grubu: Teknoloji Veri türü: FloatingPoint32
 Hızlı komut HAYIR Etkin: EVET Veri dizisi: -
 Değiştirilebilir: U, T Hesaplanmış: -

Min Maks Fabrika ayarı
 -200.00 [%] 200.00 [%] 0.00 [%]

Tanım: Geri bildirim sinyalinin değeri için alt sınırı [%] olarak ayarlar.
Uyarı: PID etkinleştirildiğinde (P2200 = 1) ve sinyal bu değer altına düştüğünde invertör F0221 ile başlatılır.
Not: P2268 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir.

p2269 PID geri bildirimine uygulanan kazanç / PID geri bildirim kazancı

Erişim düzeyi: 3 P-Grubu: Teknoloji Veri türü: FloatingPoint32
 Hızlı komut HAYIR Etkin: EVET Veri dizisi: -
 Değiştirilebilir: U, T Hesaplanmış: -

Min Maks Fabrika ayarı
 0.00 500.00 100.00

Tanım: Kullanıcının PID geri bildirimini bir yüzde [%] değeri olarak ölçeklemesini sağlar.
 % 100.0'lık bir kazanç, geri bildirim sinyalinin varsayılan değerinde kaldığı anlamına gelir.

p2270 PID geri bildirim fonksiyon seçici / PID geribild. fonk. seç.

Erişim düzeyi: 3 P-Grubu: Teknoloji Veri türü: Unsigned16
 Hızlı komut HAYIR Etkin: EVET Veri dizisi: -
 Değiştirilebilir: U, T Hesaplanmış: -

Min Maks Fabrika ayarı
 0 3 0

Tanım: PID geri bildirim sinyaline matematiksel fonksiyonlar uygulayarak sonucun P2269 ile çarpılmasını sağlar (PID geri bildirimine uygulanan kazanç).
Değer: 0: Devre dışı
 1: Kare kök (\sqrt{x})
 2: Kare (x^2)
 3: Küp (x^3)

p2271	PID dönüştürücü türü / PID dönüş. türü Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 1	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Kullanıcının PID geri bildirim sinyali için dönüştürücü türünü seçmesine olanak verir.		
Değer:	0 Devre dışı 1 PID geri bildirim sinyalinin dönüşümü		
Uyarı:	Doğru dönüştürücü türünün seçilmesi önemlidir. 0 veya 1'in geçerli olup olmadığından emin değilseniz doğru türü aşağıdaki şekilde belirleyebilirsiniz: 1 PID fonksiyonunu devre dışı bırak (P2200 = 0). 2 Geri bildirim sinyalini ölçerken motor frekansını artır. 3 Geri bildirim sinyali motor frekansında bir artış gösterirse PID dönüştürücüsü türü 0 olmalıdır. 4 Geri bildirim sinyali motor frekansında bir azalış gösterirse PID dönüştürücüsü türü 1 olarak ayarlanmalıdır.		
r2272	CO: PID ölçekli geri bildirim / PID ölçek geribild. Erişim düzeyi: 2 Birim: [%]	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	PZD ölçekli geri bildirim sinyallerini [%] olarak gösterir.		
Not:	r2272 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir.		
r2273	CO: PID hatası / PID hatası Erişim düzeyi: 2 Birim: [%]	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Set değeri ve geri bildirim sinyalleri arasındaki PID hatasını (farkını) [%] olarak gösterir.		
Not:	r2273 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir.		
p2274	PID türev zamanı / PID türev zamanı Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min 0 [s]	Maks 60.000 [s]	Fabrika ayarı 0 [s]
Tanım:	PID türev zamanını ayarlar. P2274 = 0: Türev teriminin herhangi bir etkisi yoktur (1 kazancı uygular).		
p2280	PID oransal kazancı / PID oran kazancı Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min 0.000	Maks 65.000	Fabrika ayarı 3.000
Tanım:	Kullanıcının PID kontrolörü için oransal kazancını ayarlamasına olanak verir. PID kontrolörü standart model kullanılarak uygulanır. En iyi sonuçlar için hem P hem de I terimlerini etkinleştirin.		
Bağımlılık:	P2280 = 0 (PID = 0'ın P terimi): I terimi, hata sinyalinin karesinde uygulanır. P2285 = 0 (PID = 0'ın I terimi): PID kontrolörü sırasıyla P veya PD kontrolörü olarak uygulanır.		
Not:	Sistem geri bildirim sinyalinde ani adım değişikliklerine yatkınsa P terimi normal bir şekilde en uygun performans için daha hızlı bir I terimiyle küçük bir değere (0.5) getirilmelidir.		

p2285	PID bütünleme zamanı / PID bütünleme zamanı Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min 0 [s]	Maks 60.000 [s]	Fabrika ayarı 0 [s]
Tanım:	PID kontrolör için bütünleyici zaman sabitini ayarlar.		
Not:	P2280'e bakın (PID oransal kazanç).		
p2291	PID çıkış üst sınırı / PID çıkış üst sınırı Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min -200.00 [%]	Maks 200.00 [%]	Fabrika ayarı 100.00 [%]
Tanım:	PID kontrolör çıkışı için üst sınırı [%] olarak ayarlar.		
Bağımlılık:	f_max (P1082) P2000'den (referans frekansı) daha büyükse P2000 veya P2291 (PID çıkış üst sınırı) f_max'ın elde edilmesi için değiştirilmelidir.		
Not:	P2291 = % 100, 4000 onaltılığa karşılık gelir (P2000 tarafından tanımlandığı şekliyle (referans frekansı)).		
p2292	PID çıkış alt sınırı / PID çıkış alt sınırı Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min -200.00 [%]	Maks 00.00 [%]	Fabrika ayarı 0.00 [%]
Tanım:	PID kontrolör çıkışı için alt sınırı [%] olarak ayarlar.		
Bağımlılık:	Negatif bir değer PID kontrolörünün çift kutuplu çalışmasına olanak verir.		
Not:	P2292 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir.		
p2293	PID sınırının hızlanma rampası / azalış zamanı / PID sın. veri çıkış zamanı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min 0.00 [s]	Maks 100,00 [s]	Fabrika ayarı 1,00 [s]
Tanım:	PID'in çıkışında maksimum veri çıkışı hızını ayarlar. PI etkinleştirildiğinde çıkış sınırlarının veri çıkışı 0'dan P2291'de ve P2292'de (PID çıkış alt sınırı) ayarlanan sınırlara (PID çıkış üst sınırı) kadar artırılır. Sınırlar, invertör başlatıldığında PID'in çıkışında görünen büyük adım değişikliklerini önler. Sınırlara ulaşıldığında PID kontrolör çıkışı anlık olur. Bu veri çıkış zamanları ne zaman bir ÇALIŞTIR komutu düzenlense kullanılır.		
Not:	OFF1 veya OFF3 düzenlenirse invertör çıkış frekansının veri çıkışı P1121'de (veri çıkış azalış zamanı) ayarlanan şekilde veya P1135'te (OFF3 veri çıkış azalış zamanı) ayarlanan şekilde azaltılır.		
r2294	CO: Gerçek PID çıkışı/ Ger. PID çıkışı Erişim düzeyi: 2 Birim: [%]	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	PZD çıkışını [%] olarak gösterir.		
Not:	P2294 = %100, 4000 onaltılığa karşılık gelir.		

p2295	PID çıkışına uygulanan kazanç / PID çıkış ölçeği	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
		Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
		Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
		Min	Maks	Fabrika ayarı
		-100.00	100.00	100.00
Tanım:	Kullanıcının PID çıkışını bir yüzde [%] değeri olarak ölçeklemesini sağlar. % 100.0'lık bir kazanç, çıkış sinyalinin varsayılan değerinde kaldığı anlamına gelir.			

p2350	PID otomatik ayar etkinleştir / PID otomatik ayar	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16
		Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
		Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
		Min	Maks	Fabrika ayarı
		0	4	0
Tanım:	PID kontrolörünün otomatik ayar fonksiyonunu etkinleştirir.			
Değer:	0 PID otomatik ayarlama devre dışı 1 Ziegler Nichols (ZN) standart aracılığıyla PID otomatik ayarlama 2 1 artı biraz aşma (O/S) olarak PID otomatik ayarlama 3 2 az veya hiç aşma (O/S) olarak PID otomatik ayarlama 4 PID otomatik ayarlama sadece PI, çeyrek sönümlü yanıt			
Bağımlılık:	PID devresi etkinleştirildiğinde etkin (P2200'a bakın).			
Not:	<ul style="list-style-type: none"> P2350 = 1 Bir adıma çeyrek sönümlü yanıt olması gereken standart Ziegler Nichols (ZN) ayarlamadır. P2350 = 2 Bu ayarlama biraz aşma (O/S) sağlar ama seçenek 1'den daha hızlı olmalıdır. P2350 = 3 Bu ayarlama az veya sıfır aşma vermelidir ama seçenek 2 kadar hızlı olmayacaktır. P2350 = 4 Bu ayarlama sadece P ve I değerlerini değiştirir ve çeyrek sönümlü yanıt olmalıdır. 			
	Seçilecek olan seçenek uygulamaya bağlıdır ama geniş anlamda seçenek 1 iyi bir yanıt verecektir, diğer yandan daha hızlı bir yanıt istenirse seçenek 2 seçilmelidir. Aşma istenmiyorsa seçenek 3 seçilmelidir. D teriminin istenmediği durumlarda seçenek 4 seçilebilir. Ayarlama prosedürü tüm seçenekler için aynıdır. Bu, sadece farklı olan P ve D değerlerinin hesaplanmasıdır. Otomatik ayarlama sonrası bu parametre sıfır olarak ayarlanır (otomatik ayarlama tamamlandı).			

p2354	PID ayarlama zaman aşımı uzunluğu / PID ayarlama zam/aş.	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16
		Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
		Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
		Min	Maks	Fabrika ayarı
		60 [s]	65000 [s]	240 [s]
Tanım:	Bu parametre, salınım alınmazsa ayarlama çalışmasının iptalinden önce otomatik ayarlama kodunun bekletileceği zamanı belirler.			

p2355	PID ayarlama ofset / PID ayarlama ofset		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00 [%]	20.00 [%]	5.00 [%]
Tanım:	PID otomatik ayarlama için uygulanan ofseti ve sapmayı ayarlar.		
Not:	Bu, tesis durumuna göre değişebilir (örneğin çok uzun sistem zaman sabiti daha büyük bir değer gerektirebilir).		

p2470[0...2]	Enkoder hız ölçekleme etkeni / Kodl. hız ölç.		
CU240S	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Encoder	Veri türü: FloatingPoint32
CU240S DP	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
CU240S DP-F	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
CU240S PN			
CU240S DP-F			
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00	9999.99	1.00
Tanım:	Ölçülen enkoder hızına uygulanacak olan ölçekleme etkeni.		

r2477	CO: Gerçek ölçekli enkoder hızı / Ger. ölç. kodl. hızı		
CU240S	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Encoder	Veri türü: FloatingPoint32
CU240S DP	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
CU240S DP-F			
CU240S PN			
CU240S DP-F			
Tanım:	Enkoder hızın ölçekli dışarıya okunması.		

r2478	CO: Gerçek ölçekli enkoder frekansı / Ger. ölç. kodl. frek.		
CU240S	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: FloatingPoint32
CU240S DP	Birim: [Hz]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
CU240S DP-F			
CU240S PN			
CU240S DP-F			
Tanım:	Enkoder frekansın (Hz) ölçekli dışarıya okunması.		

p2480[0...2]	BI: Konumlandırma yavaşlama rampası etkinleştir / Konumlandırma etkinleştir		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: U32 / İkili
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	Konumlandırmanın etkinleştirilmesi/devre dışı bırakılması için besleme sinyalini tanımlar.		

p2355	PID ayarlama ofset / PID ayarlama ofset		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00 [%]	20.00 [%]	5.00 [%]
Tanım:	PID otomatik ayarlama için uygulanan ofseti ve sapmayı ayarlar.		
Not:	Bu, tesis durumuna göre değişebilir (örneğin çok uzun sistem zaman sabiti daha büyük bir değer gerektirebilir).		

p2470[0...2]	Enkoder hız ölçekleme etkeni / Kodl. hız ölç.		
CU240S	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Enkoder	Veri türü: FloatingPoint32
CU240S DP	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: DDS
CU240S DP-F	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
CU240S PN			
CU240S DP-F			
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.00	9999.99	1.00
Tanım:	Ölçülen enkoder hızına uygulanacak olan ölçekleme etkeni.		

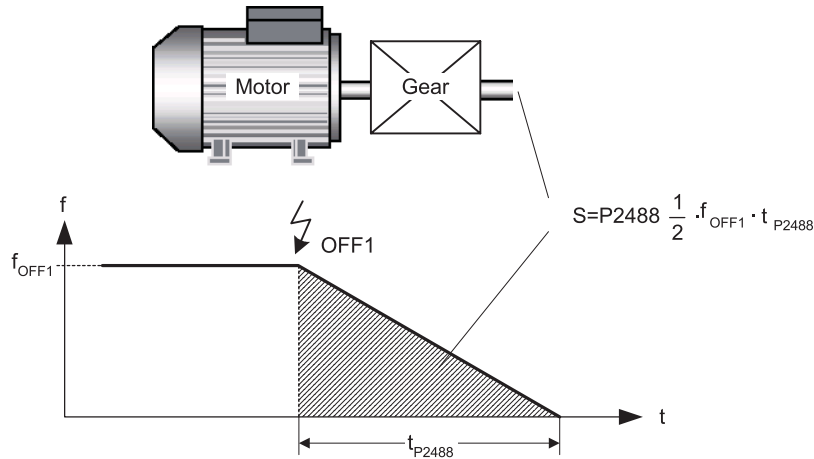
r2477	CO: Gerçek ölçekli enkoder hızı / Ger. ölç. kodl. hızı		
CU240S	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Enkoder	Veri türü: FloatingPoint32
CU240S DP	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
CU240S DP-F			
CU240S PN			
CU240S DP-F			
Tanım:	Enkoder hızın ölçekli dışarıya okunması.		

r2478	CO: Gerçek ölçekli enkoder frekansı / Ger. ölç. kodl. frek.		
CU240S	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: FloatingPoint32
CU240S DP	Birim: [Hz]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
CU240S DP-F			
CU240S PN			
CU240S DP-F			
Tanım:	Enkoder frekansın (Hz) ölçekli dışarıya okunması.		

p2480[0...2]	BI: Konumlandırma yavaşlama rampası etkinleştir / Konumlandırma etkinleştir		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol	Veri türü: U32 / İkili
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	Konumlandırmanın etkinleştirilmesi/devre dışı bırakılması için besleme sinyalini tanımlar.		

p2488[0...2]	Mesafe / Devir no. / Mesafe / Devir no.		
	Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut: HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: DDS
Tanım:	Min: 0.01 Dişli	Maks: 99999999.99	Fabrika ayarı: 1.00

r2489[0...2]	CO: İzleme parametresi / İzleme / İzleme parametresi		
	Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Kapalı çevrim kontrol Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -



Tanım:	Bu parametre konumlandırma yavaşlama rampası fonksiyonelliğinin izleme değerlerini gösterir.
Dizin:	[0] = Tetiklemeden bu yana kalan mil dönüşlerinin sayısı. [1] = Konumlandırma yavaşlama rampası sırasında toplanan mil dönüşleri. [2] = Konumlandırma yavaşlama rampası sırasında toplanan enkoder artışları.
Not:	Dizin [0]: Gösterilen değer, P2488 ölçümlerinin içindedir. Konumlandırma yavaşlama rampasının açık devre kontrol modu sayesinde bu değer hesaplanan ve gerçekten gerçekleştirilen motor dönüşleri arasında bir artış farklılığı gösterebilir. P2487, kırpmaya için kullanılabilir. Dizin [1]: Gösterilen değer, P2488 ölçümlerinin içindedir. Bu değer sadece P400 > 0 ile kullanılabilir. Dizin [2]: Bu değer sadece bir enkoder bağlandığında kullanılabilir. İşlenmemiş enkoder sayaç değeri, r0485'te gösterilir.

p2800	FFB'leri etkinleştir / FFB'leri etkinleştir		
	Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut: HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
Tanım:	Min: 0	Maks: 1	Fabrika ayarı: 0
Değer:	Serbest fonksiyon blokları (FFB), iki adımda etkinleştirilir: 1. P2800 parametresi, tüm serbest fonksiyon bloklarını etkinleştirir (P2800 = 1). 2. P2801 ve P2802 parametreleri sırasıyla her bir serbest fonksiyon bloğunu bağımsız olarak etkinleştirir. Ek olarak hızlı serbest fonksiyon blokları, P2803 = 1 aracılığıyla etkinleştirilebilir.		
Bağımlılık:	Tüm etkin fonksiyon blokları 128 ms'de bir hesaplanırken hızlı serbest fonksiyon blokları 8 ms'de bir hesaplanır.		

p2802[0...13]	FFB'leri etkinleştir / FFB'leri etkinleştir		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	3	0
Tanım:	Serbest fonksiyon bloklarını (FFB) etkinleştirir ve her bir fonksiyon bloğunun kronolojik sırasını belirler.		
Değer:	P2812 parametresine bakın. 0 Etkin Değil 1 Seviye 1 2 Seviye 2 3 Seviye 3		
Dizin:	[0] = Zamanlayıcı 1'i etkinleştir [1] = Zamanlayıcı 2'i etkinleştir [2] = Zamanlayıcı 3'i etkinleştir [3] = Zamanlayıcı 4'i etkinleştir [4] = ADD 1 etkinleştir [5] = ADD 2 etkinleştir [6] = SUB 1 etkinleştir [7] = SUB 2 etkinleştir [8] = MUL 1 etkinleştir [9] = MUL 2 etkinleştir [10] = DIV 1 etkinleştir [11] = DIV 2 etkinleştir [12] = CMP 1 etkinleştir [13] = CMP 2 etkinleştir		
Bağımlılık:	Fonksiyon bloklarını etkinleştirmek için P2800'ı 1 olarak ayarlayın. P2802 ile etkinleştirilen tüm etkin fonksiyon blokları 128 ms'de bir hesaplanacaktır.		

p2803[0...2]	Hızlı FFB'leri etkinleştir / Hızlı FFB'leri etkinleştir		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: CDS
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	1	0
Tanım:	Hızlı serbest fonksiyon blokları (FFB), iki adımda etkinleştirilir: 1. P2803 parametresi, hızlı serbest fonksiyon bloğu kullanımını etkinleştirir (P2803 = 1). 2. P2801 parametresi her bir serbest fonksiyon bloğunu bağımsız olarak etkinleştirir ve kronolojik sırayı belirler (P2801[x] = 4 ... 6).		
Değer:	0: Devre dışı 1: Etkin		
Bağımlılık:	Tüm etkin hızlı fonksiyon blokları 8 ms'de bir hesaplanacaktır.		
Not:	Dikkat: P2200 ve P2803, birbiri karşısında kilitlemiş parametrelerdir. Aynı veri dizisinin PID ve FFB'si aynı anda etkin olamaz.		

p2810[0...1]**BI: AND 1 / AND 1**

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: U32 / İkili
Veri dizisi: -

Min

Maks

Fabrika ayarı

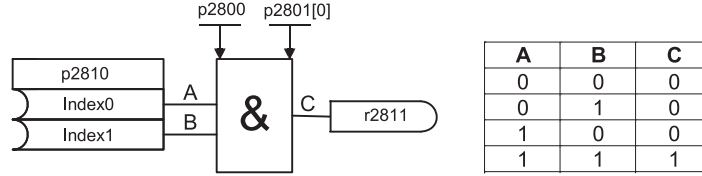
-

-

0

Tanım:

P2810[0], P2810[1] AND 1 ögesinin girişlerini tanımlar, çıkış P2811'dir.



Dizin:

[0] = Binektör girişi 0 (BI 0)
[1] = Binektör girişi 1 (BI 1)

Bağımlılık:

P2801[0], AND ögesini işlem sırasına yönlendirir.

r2811.0**BO: AND 1 / AND 1**

Erişim düzeyi: 3
Birim: -

P-Grubu: Teknoloji
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım:

AND 1 ögesinin çıkışı.
P2810[0], P2810[1]'de tanımlı and bit mantığını gösterir.

Bit alanı:

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-

Bağımlılık:

P2801[0], AND ögesini işlem sırasına yönlendirir.

p2812[0...1]**BI: AND 2 / AND 2**

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: U32 / İkili
Veri dizisi: -

Min

Maks

Fabrika ayarı

-

-

0

Tanım:

P2812[0], P2812[1] AND 2 ögesinin girişlerini tanımlar, çıkış P2813'tür.

Dizin:

[0] = Binektör girişi 0 (BI 0)
[1] = Binektör girişi 1 (BI 1)

Bağımlılık:

P2801[1], AND ögesini işlem sırasına yönlendirir.

r2813.0**BO: AND 2 / AND 2**

Erişim düzeyi: 3
Birim: -

P-Grubu: Teknoloji
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım:

AND 2 ögesinin çıkışı.
P2812[0], P2812[1]'de tanımlı and bit mantığını gösterir.

Bit alanı:

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-

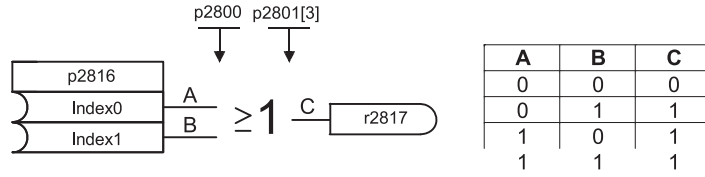
Bağımlılık:

P2801[1], AND ögesini işlem sırasına yönlendirir.

p2814[0...1]	BI: AND 3 / AND 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili
	Erişim düzeyi: 3	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Hızlı komut: HAYIR	Hesaplanmış: -	
	Değiştirilebilir: U, T		
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	P2814[0], P2814[1] AND 3 ögesinin girişlerini tanımlar, çıkış P2815'tir.		
Dizin:	[0] = Binektör girişi 0 (BI 0) [1] = Binektör girişi 1 (BI 1)		
Bağımlılık:	P2801[2], AND ögesini işlem sırasına yönlendirir.		

r2815.0	BO: AND 3 / AND 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16		
	Erişim düzeyi: 3	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
	Birim: -	Hesaplanmış: -			
Tanım:	AND 3 ögesinin çıkışı. P2814[0], P2814[1]'de tanımlı and bit mantığını gösterir.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-
Bağımlılık:	P2801[2], AND ögesini işlem sırasına yönlendirir.				

p2816[0...1]	BI: OR 1 / OR 1	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili
	Erişim düzeyi: 3	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Hızlı komut: HAYIR	Hesaplanmış: -	
	Değiştirilebilir: U, T		
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	P2816[0], P2816[1] OR 1 ögesinin girişlerini tanımlar, çıkış P2817'dir.		



Dizin:	[0] = Binektör girişi 0 (BI 0) [1] = Binektör girişi 1 (BI 1) P2801[3], OR ögesini işlem sırasına yönlendirir.
Bağımlılık:	P2801[3], OR ögesini işlem sırasına yönlendirir.

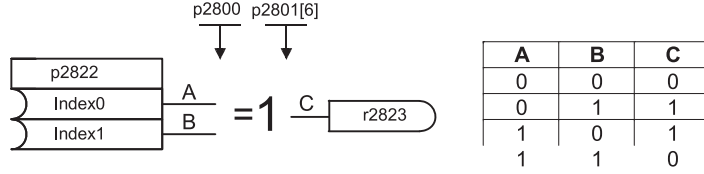
r2817.0	BO: OR 1 / OR 1	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16		
	Erişim düzeyi: 3	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
	Birim: -	Hesaplanmış: -			
Tanım:	OR 1 ögesinin çıkışı. P2816[0], P2816[1]'de tanımlı or bit mantığını gösterir.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-
Bağımlılık:	P2801[3], OR ögesini işlem sırasına yönlendirir.				

r2818[0...1]	BI: OR 2 / OR 2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	P2818[0], P2818[1] OR 2 ögesinin girişlerini tanımlar, çıkış P2819'dur.		
Dizin:	[0] = Binektör girişi 0 (BI 0) [1] = Binektör girişi 1 (BI 1)		
Bağımlılık:	P2801[4], OR ögesini işlem sırasına yönlendirir.		
r2819.0	BO: OR 2 / OR 2 Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
Tanım:	OR 2 ögesinin çıkışı. P2818[0], P2818[1]'de tanımlı or bit mantığını gösterir.		
Bit alanı:	Bit Sinyal ismi	1 sinyal 0 sinyal	FP
	00 BO Çıkışı	Evet Hayır	-
Bağımlılık:	P2801[4], OR ögesini işlem sırasına yönlendirir.		
p2820[0...1]	BI: OR 3 / OR 3 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım:	P2820[0], P2820[1] OR 3 ögesinin girişlerini tanımlar, çıkış P2821'dir.		
Dizin:	[0] = Binektör girişi 0 (BI 0) [1] = Binektör girişi 1 (BI 1)		
Bağımlılık:	P2801[5], OR ögesini işlem sırasına yönlendirir.		
r2821.0	BO: OR 3 / OR 3 Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
Tanım:	OR 3 ögesinin çıkışı. P2820[0], P2820[1]'de tanımlı or bit mantığını gösterir.		
Bit alanı:	Bit Sinyal ismi	1 sinyal 0 sinyal	FP
	00 BO Çıkışı	Evet Hayır	-
Bağımlılık:	P2801[5], OR ögesini işlem sırasına yönlendirir.		

p2822[0...1] **BI: XOR 1 / XOR 1**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Teknoloji **Veri türü:** U32 / İkili
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** -
Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** -

Min **Maks** **Fabrika ayarı**
 - - 0

Tanım:



Dizin: [0] = Binektör girişi 0 (BI 0)

[1] = Binektör girişi 1 (BI 1)

Bağımlılık: P2801[6], XOR ögesini işlem sırasına yönlendirir.

r2823.0 **BO: XOR 1 / XOR 1**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Teknoloji **Veri türü:** Unsigned16
Birim: - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: XOR 1 ögesinin çıkışı.

P2822[0], P2822[1]'de tanımlı x-or bit mantığını gösterir.

Bit alanı: Bit Sinyal ismi 1 sinyal 0 sinyal FP
 00 BO Çıkışı Evet Hayır -

Bağımlılık: P2801[6], XOR ögesini işlem sırasına yönlendirir.

p2824[0...1] **BI: XOR 2 / XOR 2**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Teknoloji **Veri türü:** U32 / İkili
Hızlı komut: HAYIR **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** -
Değiştirilebilir: U, T **Hesaplanmış:** -

Min **Maks** **Fabrika ayarı**
 - - 0

Tanım: P2824[0], P2824[1] XOR 2 ögesinin girişlerini tanımlar, çıkış P2825'tir.

Dizin: [0] = Binektör girişi 0 (BI 0)

[1] = Binektör girişi 1 (BI 1)

Bağımlılık: P2801[7], XOR ögesini işlem sırasına yönlendirir.

r2825.0 **BO: XOR 2 / XOR 2**
Erişim düzeyi: 3 **P-Grubu:** Teknoloji **Veri türü:** Unsigned16
Birim: - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: XOR 2 ögesinin çıkışı.

P2824[0], P2824[1]'de tanımlı x-or bit mantığını gösterir.

Bit alanı: Bit Sinyal ismi 1 sinyal 0 sinyal FP
 00 BO Çıkışı Evet Hayır -

Bağımlılık: P2801[7], XOR ögesini işlem sırasına yönlendirir.

p2826[0...1]**BI: XOR 3 / XOR 3**

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: U32 / İkili
Veri dizisi: -

Min

Maks

Fabrika ayarı

-

-

0

Tanım: P2826[0], P2826[1] XOR 3 ögesinin girişlerini tanımlar, çıkış P2827'dir.

Dizin: [0] = Binektör girişi 0 (BI 0)

[1] = Binektör girişi 1 (BI 1)

Bağımlılık: P2801[8], XOR ögesini işlem sırasına yönlendirir.

r2827.0**BO: XOR 3 / XOR 3**

Erişim düzeyi: 3
Birim: -

P-Grubu: Teknoloji
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım: XOR 3 ögesinin çıkışı.

P2826[0], P2826[1]'de tanımlı x-or bit mantığını gösterir.

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-

Bağımlılık: P2801[8], XOR ögesini işlem sırasına yönlendirir.

p2828**BI: NOT 1 / NOT 1**

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: U32 / İkili
Veri dizisi: -

Min

Maks

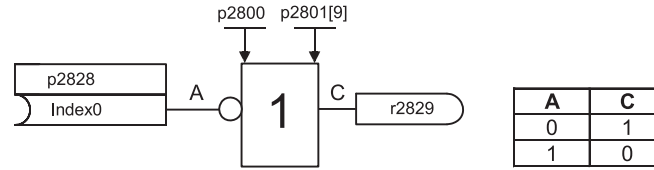
Fabrika ayarı

-

-

0

Tanım: P2828, NOT 1 ögesinin girişini tanımlar, çıkış P2829'dur.



Bağımlılık: P2801[9], NOT ögesini işlem sırasına yönlendirir.

r2829.0**BO: NOT 1 / NOT 1**

Erişim düzeyi: 3
Birim: -

P-Grubu: Teknoloji
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım: NOT 1 ögesinin çıkışı.

P2828'de tanımlı not bit mantığını gösterir.

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-

Bağımlılık: P2801[9], NOT ögesini işlem sırasına yönlendirir.

p2830	BI: NOT 2 / NOT 2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım: Bağımlılık:	P2830, NOT 2 ögesinin girişini tanımlar, çıkış P2831'dir. P2801[10], NOT ögesini işlem sırasına yönlendirir.		

r2831.0	BO: NOT 2 / NOT 2 Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -	
Tanım:	NOT 2 ögesinin çıkışı. P2830'da tanımlı not bit mantığını gösterir.			
Bit alanı:	Bit Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00 BO Çıkışı	Evet	Hayır	-
Bağımlılık:	P2801[10], NOT ögesini işlem sırasına yönlendirir.			

p2832	BI: NOT 3 / NOT 3 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0
Tanım: Bağımlılık:	P2832, NOT 3 ögesinin girişini tanımlar, çıkış P2833'tür. P2801[11], NOT ögesini işlem sırasına yönlendirir.		

r2833.0	BO: NOT 3 / NOT 3 Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -	
Tanım:	NOT 3 ögesinin çıkışı. P2832'de tanımlı not bit mantığını gösterir.			
Bit alanı:	Bit Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00 BO Çıkışı	Evet	Hayır	-
Bağımlılık:	P2801[11], NOT ögesini işlem sırasına yönlendirir.			

p2834[0...3]**BI: D-FF 1 / D-FF 1**

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: U32 / İkili
Veri dizisi: -

Min

Maks

Fabrika ayarı

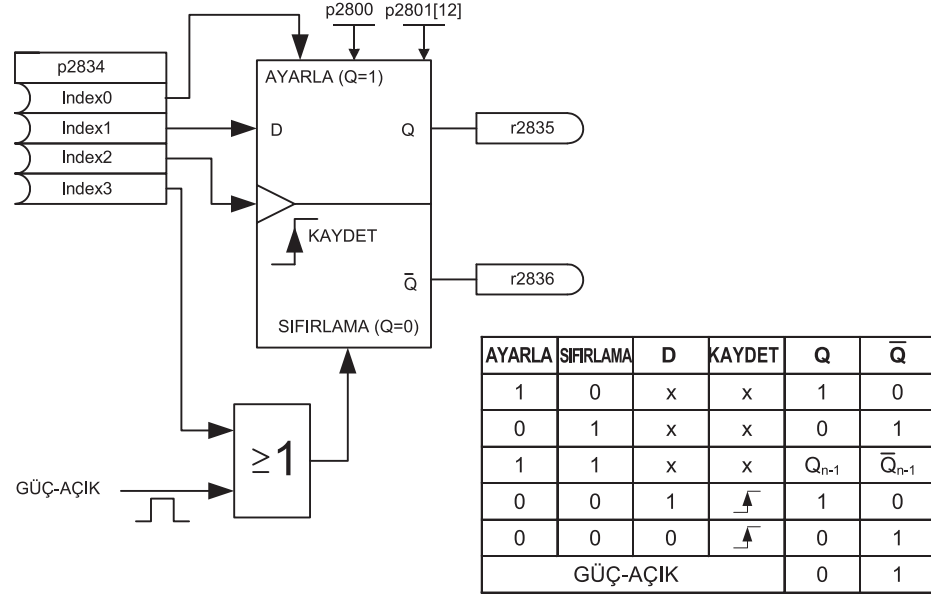
-

-

0

Tanım:

P2834[0], P2834[1], P2834[2], P2834[3], D-FlipFlop 1 girişlerini tanımlar, çıkışlar P2835, P2836'dır.



Dizin:

[0] = Binektör girişi: Ayarla
[1] = Binektör girişi: D girişi
[2] = Binektör girişi: Darbe kaydet
[3] = Binektör girişi: Sıfırlama

Bağımlılık:

2801[12], D-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.

r2835.0**BO: Q D-FF 1 / Q D-FF 1**

Erişim düzeyi: 3
Birim: -

P-Grubu: Teknoloji
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım:

D-FlipFlop 1 çıkışını gösterir, girişler P2834[0], P2834[1], P2834[2], P2834[3]'te tanımlanır

Bit alanı:

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-

Bağımlılık:

P2801[12], D-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.

r2836.0**BO: NOT-Q D-FF 1 / NOT-Q D-FF 1**

Erişim düzeyi: 3
Birim: -

P-Grubu: Teknoloji
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım:

D-FlipFlop 1'in Not-çıkışını gösterir, girişler P2834[0], P2834[1], P2834[2], P2834[3]'te tanımlanır

Bit alanı:

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-

Bağımlılık:

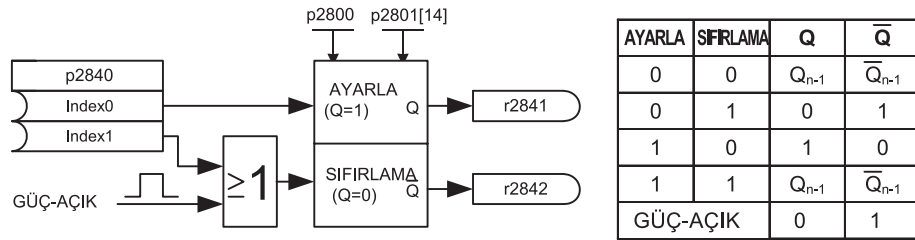
P2801[12], D-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.

p2837[0...3]	BI: D-FF 2 / D-FF 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili
	Erişim düzeyi: 3	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Hızlı komut: HAYIR	Hesaplanmış: -	
	Değiştirilebilir: U, T		
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	P2837[0], P2837[1], P2837[2], P2837[3], D-FlipFlop 2 girişlerini tanımlar, çıkışlar P2838, P2839'dur.		
Dizin:	[0] = Binektör girişi: Ayarla [1] = Binektör girişi: D girişi [2] = Binektör girişi: Darbe kaydet [3] = Binektör girişi: Sıfırlama		
Bağımlılık:	P2801[13], D-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.		

r2838.0	BO: Q D-FF 2 / Q D-FF 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16
	Erişim düzeyi: 3	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Birim: -	Hesaplanmış: -	
Tanım:	D-FlipFlop 2 çıkışını gösterir, girişler P2837[0], P2837[1], P2837[2], P2837[3]'te tanımlanır		
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal
	00	BO Çıkışı	Evet
			Hayır
			-
Bağımlılık:	P2801[13], D-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.		

r2839.0	BO: NOT-Q D-FF 2 / NOT-Q D-FF 2	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16
	Erişim düzeyi: 3	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Birim: -	Hesaplanmış: -	
Tanım:	D-FlipFlop 2'nin Not-çıkışını gösterir, girişler P2837[0], P2837[1], P2837[2], P2837[3]'te tanımlanır		
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal
	00	BO Çıkışı	Evet
			Hayır
			-
Bağımlılık:	P2801[13], D-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.		

p2840[0...1]	BI: RS-FF 1 / RS-FF 1	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili
	Erişim düzeyi: 3	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Hızlı komut: HAYIR	Hesaplanmış: -	
	Değiştirilebilir: U, T		
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0
Tanım:	P2840[0], P2840[1] RS-FlipFlop 1'in girişlerini tanımlar, çıkış P2841, P2842'dir.		



Dizin:	[0] = Binektör girişi: Ayarla [1] = Binektör girişi:
Bağımlılık:	P2801[14] Sıfırla, RS-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.

r2841.0	BO: Q RS-FF 1 / Q RS-FF 1			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	RS-FlipFlop 1 çıkışını gösterir, girişler P2840[0], P2840[1]'de tanımlanır			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır
Bağımlılık:	P2801[14], RS-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.			
r2842.0	BO: NOT-Q RS-FF 1 / NOT-Q RS-FF 1			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	RS-FlipFlop 1'in Not-çıkışını gösterir, girişler P2840[0], P2840[1]'de tanımlanır			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır
Bağımlılık:	P2801[14], RS-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.			
p2843[0...1]	BI: RS-FF 2 / RS-FF 2			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili	
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	-	-	0	
Tanım:	P2843[0], P2843[1] RS-FlipFlop 2'in girişlerini tanımlar, çıkış P2844, P2845'tir.			
Dizin:	[0] = Binektör girişi: Ayarla			
	[1] = Binektör girişi: Sıfırlama			
Bağımlılık:	P2801[15], RS-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.			
r2844.0	BO: Q RS-FF 2 / Q RS-FF 2			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	RS-FlipFlop 2 çıkışını gösterir, girişler P2843[0], P2843[1]'de tanımlanır			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır
Bağımlılık:	P2801[15], RS-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.			
r2845.0	BO: NOT-Q RS-FF 2 / NOT-Q RS-FF 2			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	RS-FlipFlop 2'nin Not-çıkışını gösterir, girişler P2843[0], P2843[1]'de tanımlanır			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır
Bağımlılık:	P2801[15], RS-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.			

p2846[0...1]	BI: RS-FF 3 / RS-FF 3			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili	
	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	-	-	0	
Tanım:	P2846[0], P2846[1] RS-FlipFlop 3'ün girişlerini tanımlar, çıkış P2847, P2848'dir.			
Dizin:	[0] = Binektör girişi: Ayarla [1] = Binektör girişi: Sıfırlama			
Bağımlılık:	P2801[16], RS-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.			
<hr/>				
r2847.0	BO: Q RS-FF 3 / Q RS-FF 3			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	RS-FlipFlop 3 çıkışını gösterir, girişler P2846[0], P2846[1]'de tanımlanır			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır
Bağımlılık:	P2801[16], RS-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.			
<hr/>				
r2848.0	BO: NOT-Q RS-FF 3 / NOT-Q RS-FF 3			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	RS-FlipFlop 3'nin Not-çıkışını gösterir, girişler P2846[0], P2846[1]'de tanımlanır			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır
Bağımlılık:	P2801[16], RS-FlipFlop'u işlem sırasına yönlendirir.			

p2849 Tanım: BI: Zamanlayıcı 1 / Zamanlayıcı 1

Erişim düzeyi: 3
Hızlı komut HAYIR
Değiştirilebilir: U, T

P-Grubu: Teknoloji
Etkin: HAYIR
Hesaplanmış: -

Veri türü: U32 / İkili
Veri dizisi: -

Min

Maks

Fabrika ayarı

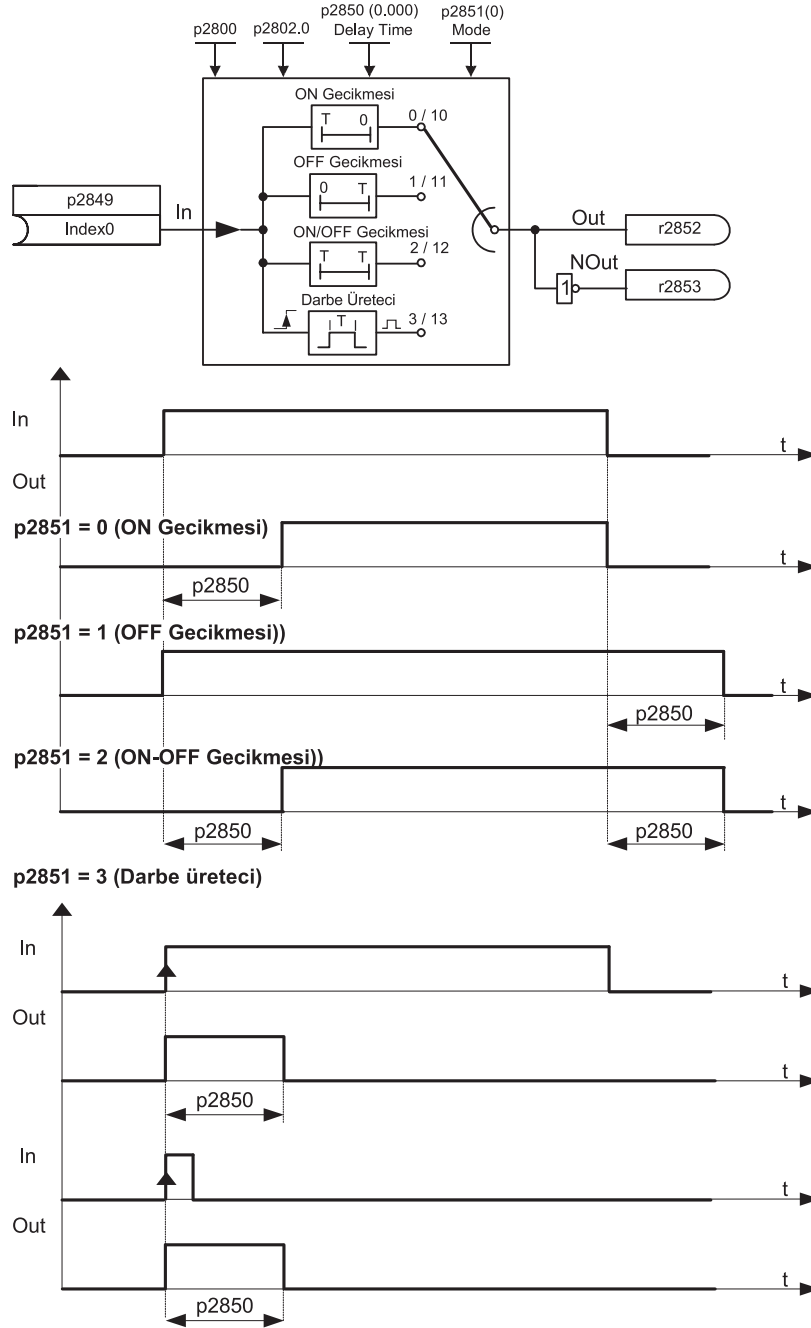
-

-

0

Tanım:

Zamanlayıcı 1'in giriş sinyalini tanımlar.
P2849, P2850, P2851 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2852, P2853'tür.



Bağımlılık: P2802[0], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.

p2850	Zamanlayıcı 1'in gecikme zamanı / Zamanlayıcı 1'in gecikme zamanı		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.0 [s]	9999.9 [s]	0,0 [s]
Tanım:	Zamanlayıcı 1'in gecikme zamanını tanımlar.		
Bağımlılık:	P2849, P2850, P2851 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2852, P2853'tür. P2802[0], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.		

p2851	Mod zamanlayıcı 1 / Mod zamanlayıcı 1		
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	13	0
Tanım:	Zamanlayıcı 1'in modunu seçer.		
Değer:	P2849, P2850, P2851 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2852, P2853'tür.		
	0: ON gecikmesi (saniye)		
	1: OFF gecikmesi (saniye)		
	2: ON/OFF gecikmesi (saniye)		
	3: Darbe üretici (saniye)		
	10: ON gecikmesi (dakika)		
	11: OFF gecikmesi (dakika)		
	12: ON/OFF gecikmesi (dakika)		
	13: Darbe üretici (dakika)		
Bağımlılık:	P2802[0], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.		

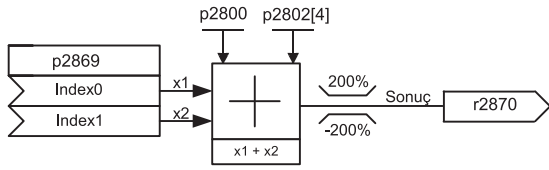
r2852.0	BO: Zamanlayıcı 1 / Zamanlayıcı 1				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16		
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Zamanlayıcı 1'in çıkışını gösterir.				
	P2849, P2850, P2851 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2852, P2853'tür.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-
Bağımlılık:	P2802[0], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.				

r2853.0	BO: Nout zamanlayıcı 1 / Nout zamanlayıcı 1				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16		
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Zamanlayıcı 1'in Not-çıkışını gösterir.				
	P2849, P2850, P2851 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2852, P2853'tür.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-
Bağımlılık:	P2802[0], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.				

p2854	BI: Zamanlayıcı 2 / Zamanlayıcı 2			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili	
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min.	Maks	Fabrika ayarı	
	-	-	0	
Tanım:	Zamanlayıcı 2'in giriş sinyalini tanımlar.			
Bağımlılık:	P2854, P2855, P2856 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2857, P2858'dir. P2802[1], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.			
p2855	Zamanlayıcı 2'in gecikme zamanı / Zamanlayıcı 2'in gecikme zamanı			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32	
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min.	Maks	Fabrika ayarı	
	0.0 [s]	9999.9 [s]	0.0 [s]	
Tanım:	Zamanlayıcı 2'in gecikme zamanını tanımlar.			
Bağımlılık:	P2854, P2855, P2856 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2857, P2858'dir. P2802[1], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.			
p2856	Mod zamanlayıcı 2 / Mod zamanlayıcı 2			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min.	Maks	Fabrika ayarı	
	0	13	0	
Tanım:	Zamanlayıcı 2'in modunu seçer.			
Değer:	P2854, P2855, P2856 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2857, P2858'dir.			
Bağımlılık:	P2802[1], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.			
r2857.0	BO: Zamanlayıcı 2 / Zamanlayıcı 2			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	Zamanlayıcı 2'in çıkışını gösterir.			
Bit alanı:	P2854, P2855, P2856 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2857, P2858'dir.			
Bağımlılık:	P2802[1], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.			

r2858.0	BO: Nout zamanlayıcı 2 / Nout zamanlayıcı 2			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	Zamanlayıcı 2'in Not-çıkışı gösterir. P2854, P2855, P2856 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2857, P2858'dir.			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır
Bağımlılık:	P2802[1], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.			
p2859	BI: Zamanlayıcı 3 / Zamanlayıcı 3			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili	
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	-	-	0	
Tanım:	Zamanlayıcı 3'in giriş sinyalinin tanımlar. P2859, P2860, P2861 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2862, P2863'tür.			
Bağımlılık:	P2802[2], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.			
p2860	Zamanlayıcı 3'in gecikme zamanı / Zamanlayıcı 3'in gecikme zamanı			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32	
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	0.0 [s]	9999.9 [s]	0.0 [s]	
Tanım:	Zamanlayıcı 3'in gecikme zamanını tanımlar. P2859, P2860, P2861 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2862, P2863'tür.			
Bağımlılık:	P2802[2], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.			
p2861	Mod zamanlayıcı 3 / Mod zamanlayıcı 3			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	0	13	0	
Tanım:	Zamanlayıcı 3'in modunu seçer. P2859, P2860, P2861 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2862, P2863'tür.			
Değer:	0 ON gecikmesi (saniye) 1 OFF gecikmesi (saniye) 2 ON/OFF gecikmesi (saniye) 3 Darbe üretici (saniye) 10 ON gecikmesi (dakika) 11 OFF gecikmesi (dakika) 12 ON/OFF gecikmesi (dakika) 13 Darbe üretici (dakika)			
Bağımlılık:	P2802[2], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.			

r2862.0	BO: Zamanlayıcı 3 / Zamanlayıcı 3				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16		
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Zamanlayıcı 3'in çıkışını gösterir. P2859, P2860, P2861 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2862, P2863'tür.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-
Bağımlılık:	P2802[2], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.				
r2863.0	BO: Nout zamanlayıcı 3 / Nout zamanlayıcı 3				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16		
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Zamanlayıcı 3'in Not-çıkışını gösterir. P2859, P2860, P2861 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2862, P2863'tür.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-
Bağımlılık:	P2802[2], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.				
p2864	Bl: Zamanlayıcı 4 / Zamanlayıcı 4				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / İkili		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -			
	Min	Maks	Fabrika ayarı		
	-	-	0		
Tanım:	Zamanlayıcı 4'in giriş sinyalini tanımlar. P2864, P2865, P2866 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2867, P2868'dir.				
Bağımlılık:	P2802[3], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.				
p2865	Zamanlayıcı 4'in gecikme zamanı / Zamanlayıcı 4'in gecikme zamanı				
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: FloatingPoint32		
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -		
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -			
	Min	Maks	Fabrika ayarı		
	0.0 [s]	9999.9 [s]	0.0 [s]		
Tanım:	Zamanlayıcı 4'in gecikme zamanını tanımlar. P2864, P2865, P2866 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2867, P2868'dir.				
Bağımlılık:	P2802[3], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.				

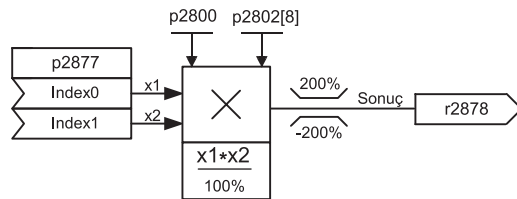
p2866	Mod zamanlayıcı 4 / Mod zamanlayıcı 4			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	0	13	0	
Tanım:	Zamanlayıcı 4'in modunu seçer.			
Değer:	P2864, P2865, P2866 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2867, P2868'dir.			
	0 ON gecikmesi (saniye)			
	1 OFF gecikmesi (saniye)			
	2 ON/OFF gecikmesi (saniye)			
	3 Darbe üretici (saniye)			
	10 ON gecikmesi (dakika)			
	11 OFF gecikmesi (dakika)			
	12 ON/OFF gecikmesi (dakika)			
	13 Darbe üretici (dakika)			
Bağımlılık:	P2802[3], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.			
r2867.0	BO: Zamanlayıcı 4 / Zamanlayıcı 4			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	Zamanlayıcı 4'in çıkışını gösterir.			
	P2864, P2865, P2866 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2867, P2868'dir.			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır
Bağımlılık:	P2802[3], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.			
r2868.0	BO: Nout zamanlayıcı 4 / Nout zamanlayıcı 4			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: Unsigned16	
	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	Zamanlayıcı 4'in Not-çıkışını gösterir.			
	P2864, P2865, P2866 zamanlayıcının girişleridir, çıkışlar P2867, P2868'dir.			
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır
Bağımlılık:	P2802[3], zamanlayıcıyı işlem sırasına yönlendirir.			
p2869[0...1]	CI: ADD 1 / ADD 1			
	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Teknoloji	Veri türü: U32 / Integer16	
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	-	-	755[0]	
Tanım:	Adder (Toplayıcı) 1'in girişlerini tanımlar, sonuç P2870'dir.			
				
	Sonuç = x1 + x2 If: $x1 + x2 > 200\% \rightarrow \text{Sonuç} = 200\%$ $x1 + x2 < -200\% \rightarrow \text{Sonuç} = -200\%$			
Dizin:	[0] = Konektör girişi 0 (CI 0) [1] = Konektör girişi 1 (CI 1)			
Bağımlılık:	P2802[4], Adder ögesini işlem sırasına yönlendirir.			

r2870	CO: ADD 1 / ADD 1 Erişim düzeyi: 3 Birim: [%] Tanım: Adder 1'in sonucu. Bağımlılık: P2802[4], Adder'ı işlem sırasına yönlendirir.	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
p2871[0...1]	CI: ADD 2 / ADD 2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T Min - Tanım: Adder 2'in girişlerini tanımlar, sonuç P2872'dir. Dizin: [0] = Konektör girişi 0 (CI 0) [1] = Konektör girişi 1 (CI 1) Bağımlılık: P2802[5], Adder'ı işlem sırasına yönlendirir.	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: - Maks -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: - Fabrika ayarı 755[0]
r2872	CO: ADD 2 / ADD 2 Erişim düzeyi: 3 Birim: [%] Tanım: Adder 2'in sonucu. Bağımlılık: P2802[5], Adder'ı işlem sırasına yönlendirir.	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
p2873[0...1]	CI: SUB 1 / SUB 1 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T Min - Tanım: Subtractor (Çıkarıcı) 1'in girişlerini tanımlar, sonuç P2874'tür.	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: - Maks -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: - Fabrika ayarı 755[0]
	<p>Sonuç = x1 - x2 If: $x1 - x2 > 200\% \rightarrow \text{Sonuç} = 200\%$ $x1 - x2 < -200\% \rightarrow \text{Sonuç} = -200\%$</p>		
Dizin:	[0] = Konektör girişi 0 (CI 0) [1] = Konektör girişi 1 (CI 1)		
Bağımlılık:	P2802[6], Subtractor'ı işlem sırasına yönlendirir.		
r2874	CO: SUB 1 / SUB 1 Erişim düzeyi: 3 Birim: [%] Tanım: Subtractor 1'in sonucu. Bağımlılık: P2802[6], Subtractor'ı işlem sırasına yönlendirir.	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -

p2875[0...1]	CI: SUB 2 / SUB 2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 755[0]
Tanım:	Subtractor (Çıkarıcı) 2'in girişlerini tanımlar, sonuç P2876'dır.		
Dizin:	[0] = Konektör girişi 0 (CI 0) [1] = Konektör girişi 1 (CI 1)		
Bağımlılık:	P2802[7], Subtractor'ı işlem sırasına yönlendirir.		

r2876	CO: SUB 2 / SUB 2 Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Subtractor 2'in sonucu.		
Bağımlılık:	P2802[7], Subtractor'ı işlem sırasına yönlendirir.		

p2877[0...1]	CI: MUL 1 / MUL 1 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 755[0]
Tanım:	Multiplier (Çarpıcı) 1'in girişlerini tanımlar, sonuç P2878'dir.		



$$\text{Sonuç} = \frac{x1 * x2}{100\%}$$

$$\text{If: } \frac{x1 * x2}{100\%} > 200\% \rightarrow \text{Sonuç} = 200\%$$

$$\frac{x1 * x2}{100\%} < -200\% \rightarrow \text{Sonuç} = -200\%$$

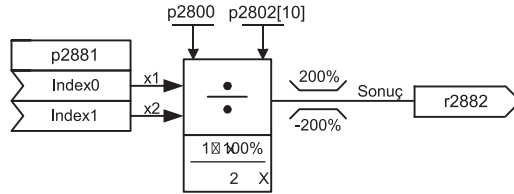
Dizin:	[0] = Konektör girişi 0 (CI 0) [1] = Konektör girişi 1 (CI 1)
Bağımlılık:	P2802[8], Multiplier'ı işlem sırasına yönlendirir.

r2878	CO: MUL 1 / MUL 1 Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Multiplier 1'in sonucu.		
Bağımlılık:	P2802[8], Multiplier'ı işlem sırasına yönlendirir.		

p2879[0...1]	CI: MUL 2 / MUL 2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 755[0]
Tanım:	Multiplier (Çarpıcı) 2'in girişlerini tanımlar, sonuç P2880'dir.		
Dizin:	[0] = Konektör girişi 0 (CI 0) [1] = Konektör girişi 1 (CI 1)		
Bağımlılık:	P2802[9], Multiplier'ı işlem sırasına yönlendirir.		

r2880	CO: MUL 2 / MUL 2 Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Multiplier 2'in sonucu.		
Bağımlılık:	P2802[9], Multiplier'ı işlem sırasına yönlendirir.		

p2881[0...1]	CI: DIV 1 / DIV 1 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 755[0]
Tanım:	Divider (Bölücü) 1'in girişlerini tanımlar, sonuç P2882'dir.		



$$\text{Sonuç} = \frac{x1 * 100\%}{x2}$$

If: $\frac{x1 * 100\%}{x2} > 200\% \rightarrow \text{Sonuç} = 200\%$

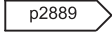
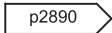
If: $\frac{x1 * 100\%}{x2} < -200\% \rightarrow \text{Sonuç} = -200\%$

Dizin:	[0] = Konektör girişi 0 (CI 0) [1] = Konektör girişi 1 (CI 1)		
Bağımlılık:	P2802[10], Divider'ı işlem sırasına yönlendirir.		

r2882	CO: DIV 1 / DIV 1 Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Divider 1'in sonucu.		
Bağımlılık:	P2802[10], Divider'ı işlem sırasına yönlendirir.		

p2883[0...1]	CI: DIV 2 / DIV 2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 755[0]
Tanım:	Divider (Bölücü) 2'in girişlerini tanımlar, sonuç P2884'tür.		
Dizin:	[0] = Konektör girişi 0 (CI 0) [1] = Konektör girişi 1 (CI 1)		
Bağımlılık:	P2802[11], Divider'ı işlem sırasına yönlendirir.		

r2884	CO: DIV 2 / DIV 2 Erişim düzeyi: 3 Birim: [%]	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -		
Tanım:	Divider 2'in sonucu.				
Bağımlılık:	P2802[11], Divider'ı işlem sırasına yönlendirir.				
p2885[0...1]	CI: CMP 1 / CMP 1 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: -		
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 755[0]		
Tanım:	Comparator (Karşılaştırıcı) 1'in girişlerini tanımlar, çıkış P2886'dır.				
Dizin:	[0] = Konektör girişi 0 [1] = Konektör girişi 1				
Bağımlılık:	P2802[12], (CI 0) (CI 1) Comparator'unu işlem sırasına yönlendirir.				
r2886.0	BO: CMP 1 / CMP 1 Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -		
Tanım:	Comparator 1'in sonuç bitini gösterir.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-
Bağımlılık:	P2802[12], Comparator'u işlem sırasına yönlendirir.				
p2887[0...1]	CI: CMP 2 / CMP 2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: -		
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 755[0]		
Tanım:	Comparator (Karşılaştırıcı) 2'in girişlerini tanımlar, çıkış P2888'dir.				
Dizin:	[0] = Konektör girişi 0 (CI 0) [1] = Konektör girişi 1 (CI 1)				
Bağımlılık:	P2802[13], Comparator'u işlem sırasına yönlendirir.				
r2888.0	BO: CMP 2 / CMP 2 Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Teknoloji Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -		
Tanım:	Comparator 2'in sonuç bitini gösterir.				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	BO Çıkışı	Evet	Hayır	-
Bağımlılık:	P2802[13], Comparator'u işlem sırasına yönlendirir.				

p2889	CO: [%] olarak sabit set değeri 1 / Sabit ayrnok. % 1 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Min. -200.00 [%] Sabit yüzde ayar 1. % olarak Konektör Ayarı   Aralık : -200% ... 200%	Maks. 200.00 [%]	Fabrika ayarı 0.00 [%]
p2890	CO: [%] olarak sabit set değeri 2 / Sabit ayrnok. % 2 Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: U, T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Min. -200.00 [%] Sabit yüzde ayar 2.	Maks. 200.00 [%]	Fabrika ayarı 0.00 [%]
p2940	BI: Titreşim Bırakma fonksiyonu / Titreşim Bırak Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Teknoloji Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / İkili Veri dizisi: -
Tanım: p2945	- 0 Titreşim fonksiyonunu serbest bırakacak olan kaynağı tanımlar. Titreşim sinyal frekansı / Titreşim sin. frek. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	Maks. 10.000 [Hz]	Fabrika ayarı 1.000 [Hz]
p2946	Titreşim sinyal genliği / Titreşim sin. gen. Erişim düzeyi: 2 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	Min. 0.000 [%] Mevcut Veri Çıkışı Fonksiyonu Üreteci (RFG) çıkışının oranı olarak titreşim sinyalinin genliğinin değerini ayarlar. P2946'nın değeri RFG çıkış değeri ile çarpıldıktan sonra RFG çıkışına eklenir. Örneğin RFG çıkışı 10 Hz ve P2946'nın değeri 0.100 ise titreşim sinyali genliği $0.100 * 10 = 1$ Hz olacaktır. Bu, RFG çıkışının 9 Hz ile 11 Hz arasındaki titreşim olacağı anlamına gelir.	Maks. 0.200 [%]	Fabrika ayarı 0.000 [%]

p2947	Titreşim sinyali azalma adımı / Sinyal azalma adımı		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: -	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.000	1.000	0.000
Tanım:	Pozitif sinyal periyodunun sonunda azalma adımının değerini ayarlar. Adımın genliği aşağıda gösterilen şekilde sinyal genliğine bağlıdır: Sinyal azalma adımının genliği = P2947 * P2946		

p2948	Titreşim sinyali artma adımı / Sinyal artma adımı		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: -	Veri türü: FloatingPoint32
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.000	1.000	0.000
Tanım:	Negatif sinyal periyodunun sonunda artma adımının değerini ayarlar. Artma adımının genliği aşağıda gösterilen şekilde sinyal genliğine bağlıdır: Sinyal artma adımının genliği = P2948 * P2946		

p2949	Titreşim sinyal darbe genişliği / Titreşim darbe genişliği		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16
	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0 [%]	100 [%]	50 [%]
Tanım:	Yükselen ve alçalan darbelerin ilgili genişliklerini ayarlar. P2949'deki değer yükselen darbeye atanan titreşim periyodunun oranını (P2945 tarafından belirlenir) ayarlar, arta kalan zaman alçalan darbeye atanır. P2949'daki %60 değeri, titreşim çıkışının yükseleceği titreşim periyodunun %60'ı anlamına gelir. Titreşim periyodunun geriye kalan %40'ı için titreşim çıkışı alçalacaktır.		

r2955	CO: Titreşim sinyal çıkışı / Titreşim çıkışı		
	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Set değerleri	Veri türü: FloatingPoint32
	Birim: [%]	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Titreşim fonksiyonunun çıkışını gösterir.		

r3113.0...15

CU240E
CU240S
CU240S DP
CU240S PN

CO/BO: Hata Bit Dizisi / Hata Bit Dizisi

Erişim düzeyi: 1
Birim: -

P-Grubu: Mesajlar
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım:**Bit alanı:**

Gerçek hata ile ilgili bilgi verir.

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	İnvertör hatası	Evet	Hayır	-
01	Güç hat arızası	Evet	Hayır	-
02	Ara devre güç gerilimi	Evet	Hayır	-
03	Hata güç elektronikleri	Evet	Hayır	-
04	Konvertör aşırı sıcaklık	Evet	Hayır	-
05	Toprak sızıntısı	Evet	Hayır	-
06	Motor aşırı yük	Evet	Hayır	-
07	Veri yolu hatası	Evet	Hayır	-
09	Hata motor sensörü	Evet	Hayır	-
10	Hata dahili haberleşmesi	Evet	Hayır	-
11	Motor akım sınırı	Evet	Hayır	-
12	Besleme arızası	Evet	Hayır	-
13	Ayrılmış	Evet	Hayır	-
14	Ayrılmış	Evet	Hayır	-
15	Başka hata	Evet	Hayır	-

r3113.0...15

CU240S DP-F
CU240S DP-F

CO/BO: Hata Bit Dizisi / Hata Bit Dizisi

Erişim düzeyi: 1
Birim: -

P-Grubu: Mesajlar
Hesaplanmış: -

Veri türü: Unsigned16
Veri dizisi: -

Tanım:**Bit alanı:**

Gerçek hata ile ilgili bilgi verir.

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	İnvertör hatası	Evet	Hayır	-
01	Güç hat arızası	Evet	Hayır	-
02	Ara devre güç gerilimi	Evet	Hayır	-
03	Hata güç elektronikleri	Evet	Hayır	-
04	Konvertör aşırı sıcaklık	Evet	Hayır	-
05	Toprak sızıntısı	Evet	Hayır	-
06	Motor aşırı yük	Evet	Hayır	-
07	Veri yolu hatası	Evet	Hayır	-
08	Harici güvenlik arızası	Evet	Hayır	-
09	Hata motor sensörü	Evet	Hayır	-
10	Hata dahili haberleşmesi	Evet	Hayır	-
11	Motor akım sınırı	Evet	Hayır	-
12	Besleme arızası	Evet	Hayır	-
13	Ayrılmış	Evet	Hayır	-
14	Ayrılmış	Evet	Hayır	-
15	Başka hata	Evet	Hayır	-

p3900		Hızlı devreye alımın sonu / Hızlı devreye alma sonu	
CU240E	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: Güvenlik Birleşik	Veri türü: Unsigned16
CU240S	Hızlı komut: EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
CU240S DP	Değiştirilebilir: C(1)	Hesaplanmış: -	
CU240S PN			
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	11	0
Tanım:	Optimize edilen işletim için gerekli hesaplamaları gerçekleştirir. Hesaplama bittikten sonra P3900 ve P0010 (devreye alma parametre grupları) otomatik olarak orijinal 0 değerine sıfırlanır.		
Değer:	0 Hızlı devreye alma yok 1 Fabrika sıfırlamalı son hızlı devreye alma 2 Son hızlı devreye alma 3 Sadece motor verisi için son hızlı devreye alma 10 Güvenlik değişikliklerini onayla (sadece güvenlik CU'da) 11 Güvenlik değişikliklerini iptal et (sadece güvenlik CU'da)		
Bağımlılık:	Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma).		
Not:	P3900 = 1 : Ayar 1 seçildiğinde sadece devreye alma menüsü "Hızlı devreye alma" aracılığıyla gerçekleştirilen parametre ayarları tutulur; diğer tüm parametre değişiklikleri, I/O ayarları dahil olmak üzere, kaybedilir. Motor hesaplamaları da gerçekleştirilir. P3900 = 2 : Ayar 2 seçildiğinde sadece "Hızlı devreye alma" devreye alma menüsündeki parametrelere bağlı olan parametreler (P0010 = 1) hesaplanır. I/O ayarları da varsayılanına getirilir ve motor hesaplamaları gerçekleştirilir. P3900 = 3 : Ayar 3 seçildiğinde sadece motor ve kontrolör hesaplamaları gerçekleştirilir. Hızlı devreye almadan bu ayarla çıkılırsa zamandan tasarruf edilir (örneğin sadece motor plakası verisi değiştirilseydi).		
	Çeşitli motor parametrelerini hesaplayarak önceki değerlerin üzerine yazar. Buna P0344 (motor ağırlığı), P0350 (miknatıslık giderme zamanı), P2000 (referans frekansı), P2002 (referans akımı) dahildir. p3900 parametresini transfer ederken frekans invertörü dahili hesaplamaları yapmak için işlemcisini kullanır.		
	Haberleşmeler - hem USS hem de Bölgesel ağ aracılığıyla - bu hesaplamaların yapıldığı süre boyunca kesilir. Bu yüzden SIMATIC S7 kontrolü (bölgesel ağ aracılığıyla haberleşmeler) aşağıdaki hata mesajlarını verebilir:		
	<ul style="list-style-type: none">• Parametre hatası 30• Sürücü hatası 70• Sürücü hatası 75		
	Sürücü sistemini devreye almak için STARTER (USS) kullanılırken veriler bu hesaplamalar sırasında girilemez.		
	Frekans invertöründe hesaplamalar biter bitmez hatalar kabul edilebilir. Bu hesaplamaların bitmesi bir dakika sürebilir.		

p3900	Hızlı devreye alımın sonu / Hızlı devreye alma sonu		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 1	P-Grubu: Güvenlik Birleşik	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut EVET	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: C(1)	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	11	0
Tanım:	Optimize edilen işletim için gerekli hesaplamaları gerçekleştirir. Hesaplama bittikten sonra P3900 ve P0010 (devreye alma parametre grupları) otomatik olarak orijinal 0 değerine sıfırlanır.		
Değer:	0 Hızlı devreye alma yok 1 Fabrika sıfırlamalı son hızlı devreye alma 2 Son hızlı devreye alma 3 Sadece motor verisi için son hızlı devreye alma 10 Güvenlik değişikliklerini onayla (sadece güvenlik CU'da) 11 Güvenlik değişikliklerini iptal et (sadece güvenlik CU'da)		
Bağımlılık:	Sadece P0010 = 1 durumunda değiştirilebilir (hızlı devreye alma). Veya güvenlik devreye alma P0010 = 95 için.		
Not:	P3900 = 1 : Ayar 1 seçildiğinde sadece devreye alma menüsü "Hızlı devreye alma" aracılığıyla gerçekleştirilen parametre ayarları tutulur; diğer tüm parametre değişiklikleri, I/O ayarları dahil olmak üzere, kaybedilir. Motor hesaplamaları da gerçekleştirilir. P3900 = 2 : Ayar 2 seçildiğinde sadece "Hızlı devreye alma" devreye alma menüsündeki parametrelere bağlı olan parametreler (P0010 = 1) hesaplanır. I/O ayarları da varsayılanaya getirilir ve motor hesaplamaları gerçekleştirilir. P3900 = 3 : Ayar 3 seçildiğinde sadece motor ve kontrolör hesaplamaları gerçekleştirilir. Hızlı devreye almadan bu ayarla çıkılırsa zamandan tasarruf edilir (örneğin sadece motor plakası verisi değiştirilseydi). Çeşitli motor parametrelerini hesaplayarak önceki değerlerin üzerine yazar. Buna P0344 (motor ağırlığı), P0350 (mıknatıslık giderme zamanı), P2000 (referans frekansı), P2002 (referans akımı) dahildir. P3900 = 10 Güvenlik değişikliklerini onaylayarak güvenlik devreye alımını bitirir. güvenlik dinamizasyonunu kapsayan güvenlik devreye alımı yaklaşık 5 s sürer. P3900 = 11 Güvenlik değişikliklerini çıkararak güvenlik devreye alımını bitirir. Güvenlik devreye alımından önce etkin olan güvenlik ayarları yeniden yüklenir. güvenlik dinamizasyonunu kapsayan güvenlik devreye alımı yaklaşık 5 s sürer. p3900 parametresini transfer ederken frekans invertörü dahili hesaplamaları yapmak için işlemcisini kullanır. Haberleşmeler - hem USS hem de Bölgesel ağ aracılığıyla - bu hesaplamaların yapıldığı süre boyunca kesilir. Bu yüzden SIMATIC S7 kontrolü (bölgesel ağ aracılığıyla haberleşmeler) aşağıdaki hata mesajlarını verebilir: • Parametre hatası 30 • Sürücü hatası 70 • Sürücü hatası 75 Sürücü sistemini devreye almak için STARTER (USS) kullanılırken veriler bu hesaplamalar sırasında girilemez. Frekans invertöründe hesaplamalar biter bitmez hatalar kabul edilebilir. Bu hesaplamaların bitmesi bir dakika sürebilir.		

r3930[0...4]	PS Veri sürümü / PS Veri sürümü		
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16	
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	A5E numarasını ve ps veri sürümlerini gösterir		
Dizin:	[0] = A5E 1'inci 4 basamak [1] = A5E 2'nci 4 basamak [2] = Lojistik Sürümü [3] = Sabit Veri Sürümü [4] = Kalibre Veri Sürümü		

p3950	Gizli parametrelerin erişimi / Gizli par. erişimi		
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16	
Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
Değiştirilebilir: U, T	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	255	0
Tanım:	Geliştirme (sadece uzman) ve fabrika fonksiyonelliği (kalibrasyon parametresi) için özel parametrelere erişim sağlar.		

r3954[0...12]	CM bilgisi ve GUI ID / CC bilgisi GUI ID		
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16	
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	Donanım yazılımını sınıflandırmak için kullanılır (sadece SIEMENS dahili amaçlı).		
Dizin:	[0] = CM etiketi (artış/kol) [1] = CM etiketi (sayaç) [2] = CM etiketi [3] = GUI ID [4] = GUI ID [5] = GUI ID [6] = GUI ID [7] = GUI ID [8] = GUI ID [9] = GUI ID [10] = GUI ID [11] = GUI ID birincil bırakma [12] = GUI ID ikincil bırakma		

r3955	SürücüMonitör Sürümü / SürücüMon. sürümü		
Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned16	
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	SürücüMonitör sürümünü gösterir.		

r3978	BICO sayacı / BICO sayacı		
Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: -	Veri türü: Unsigned32	
Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	Değiştirilmiş BICO bağlantılarının sayısını sayar		

p3981	Etkin hatayı sıfırla / Etkin hatayı sıfırla Erişim düzeyi: 4 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Mesajlar Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 1	Fabrika ayarı 0
Tanım:	0'dan 1'e getirildiğinde etkin hatayı sıfırlar.		
Değer:	0: Hata sıfırlaması yok 1: Hatayı sıfırla		
Not:	P0947'ye bakın (son hata kodu) Otomatik olarak 0'a getirir.		
p3984	İstemci telegram kapanma zamanı / İstemci tel. kap. zam. Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Haberleşme Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 100 [ms]	Maks 10000 [ms]	Fabrika ayarı 1000 [ms]
Tanım:	İstemciden telegram alınmazsa sonrasında bir hatanın oluşturulacağı (7220) zamanı tanımlar.		
Bağımlılık:	Ayar 0 = zamanlayıcı devre dışı		
r3986[0...1]	Parametre sayısı / Parametre no. Erişim düzeyi: 4 Birim: -	P-Grubu: - Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
Tanım:	Sürücü üstündeki parametrelerin sayısı.		
Dizin:	[0] = Salt okunur [1] = Oku ve yaz		
p7841[0...5]	PM seri no etkin takas kontrolü / PM Seri no Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Konvertör Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 65535	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Kontrol biriminde tutulan güç modülü seri numarasını okur. Güç açıldığında CU veya PM takası meydana gelirse bu seri numaraları doğrulanır.		
Dizin:	[0] = Üretim sahası [1] = 2000'den sonra üretim yılı [2] = Üretim ayı [3] = Üretim günü [4] = Gün başına üretim numarası [5] = Tür - tüm sürücülerde kullanılmaz		
Not:	Bu parametre değiştirilemez.		

p7844 CU240E	Kabul Testi, Onaylama / Onay Kabul Testi Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 2	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Bir CU/PM takasından sonra bu parametre otomatik olarak 1'e getirilir. Bir de F0395 hatası ayarlanır. P7844 = 0 ayarlamasıyla F0395'i iptal edersiniz ve parametre ayarlarını onaylarsınız. CU240E'de bu parametrenin 2 olarak ayarlanamaz.		
Değer:	0 Kabul Testi / Onaylama tamam 1 Kabul Testi / Onaylama bekliyor 2 Klonu geri al		

p7844 CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	Kabul Testi, Onaylama / Onay Kabul Testi Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: - Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 2	Fabrika ayarı 0
Tanım:	Bir CU/PM takasından veya başlangıçta MMC'den otomatik indirmeden sonra bu parametre otomatik olarak 1'e getirilir. Bir de F0395 hatası ayarlanır.		
	P7844 = 0 ayarlamasıyla F0395'i iptal edersiniz ve parametre ayarlarını onaylarsınız. Başarısız güvenlik CU durumunda bir kabul testi yapılmalıdır.		
	Bu parametre sadece başlangıçta otomatik indirme yapılıyorsa mümkündür. Bu durumda indirme yapılmaz ve önceden kaydedilen parametreler etkinleştirilir. Başarısız güvenlik CU durumunda bir kabul testi yapılmalıdır.		
Değer:	0: Kabul Testi / Onaylama tamam 1: Kabul Testi / Onaylama bekliyor 2: Klonu geri al		
Not:	Başlangıç sırasında MMC'den otomatik indirme yapılmamışsa 2 olarak ayarlanması mümkün değildir.		

p8458 CU240S CU240S DP CU240S DP-F CU240S PN CU240S DP-F	Klon Kontrolü / Klon Kontrolü Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Fabrika ayarları Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
	Min 0	Maks 2	Fabrika ayarı 1
Tanım:	Bu parametre başlangıçta bir klonlamanın yapılıp yapılmayacağını belirler. clone00.bin dosyası kullanılır.		
	Buraya eklenmiş MMC yoksa normal bir başlangıç yapılır.		
Değer:	0 Başlangıç Klonu Yok 1 Bir Defa Başlangıç Klonu 2 Her Zaman Başlangıç Klonu		
Not:	Varsayılan değer 1'dir. İlk klonlamadan sonra parametre 0 olarak ayarlanır. MMC geçersiz bir dosyayla eklenirse sürücü sadece bir güç döngüsü tarafından silinebilecek olan bir F0061 / F0063 / F0064 hatası ayarlar. Hata, yanan bir RUN LED aracılığıyla bildirilir (Devreye alma). SF LED etkinleştirilmez.		

p8840	Bölgesel ağ Kapanma zamanı / FB kapanma zamanı		
CU240S PN	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: EVET	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0 [ms]	65535 [ms]	20 [ms]
Tanım:	Bölgesel ağ kapanma zamanı.		

p8841[0...15]	Bölgesel ağ yapılandırma verisi / FB yap. verisi		
CU240S PN	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0000 onaltılık	FFFF onaltılık	0000 onaltılık

Tanım:	Bölgesel ağ yapılandırma verisi.
Dizin:	[0] = FB Parametre 0 [1] = FB Parametre 1 [2] = FB Parametre 2 [3] = FB Parametre 3 [4] = FB Parametre 4 [5] = FB Parametre 5 [6] = FB Parametre 6 [7] = FB Parametre 7 [8] = FB Parametre 8 [9] = FB Parametre 9 [10] = FB Parametre 10 [11] = FB Parametre 11 [12] = FB Parametre 12 [13] = FB Parametre 13 [14] = FB Parametre 14 [15] = FB Parametre 15

r8849[0...15]	Bölgesel ağ geri yapılandırma verisi / FB geri yap. verisi		
CU240S PN	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Bölgesel ağ geri yapılandırma veri ekranı.		

r8850[0...7]	CO: Bölgesel ağdan PZD / FB'den PZD		
CU240S PN	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Bölgesel ağdan PZD.		
Dizin:	[0] = Alınan kelime 0 [1] = Alınan kelime 1 [2] = Alınan kelime 2 [3] = Alınan kelime 3 [4] = Alınan kelime 4 [5] = Alınan kelime 5 [6] = Alınan kelime 6 [7] = Alınan kelime 7		

p8851[0...7] CU240S PN CU240S DP-F	CI: Bölgesel ağa PZD / FB'ye PZD Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: T	P-Grubu: Haberleşme Etkin: EVET Hesaplanmış: -	Veri türü: U32 / Integer16 Veri dizisi: -
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 52[0]
Tanım:	Bölgesel ağa PZD.		
Dizin:	[0] = İletilen kelime 0 [1] = İletilen kelime 1 [2] = İletilen kelime 2 [3] = İletilen kelime 3 [4] = İletilen kelime 4 [5] = İletilen kelime 5 [6] = İletilen kelime 6 [7] = İletilen kelime 7		

r8858[0...15] CU240S PN CU240S DP-F	Bölgesel ağ algılama veri ekranı / FB alg. veri ekr. Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Haberleşme Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
Tanım:	Bölgesel ağ algılama veri ekranı.		
Dizin:	[0] = FB Alg. 0 [1] = FB Alg. 1 [2] = FB Alg. 2 [3] = FB Alg. 3 [4] = FB Alg. 4 [5] = FB Alg. 5 [6] = FB Alg. 6 [7] = FB Alg. 7 [8] = FB Alg. 8 [9] = FB Alg. 9 [10] = FB Alg. 10 [11] = FB Alg. 11 [12] = FB Alg. 12 [13] = FB Alg. 13 [14] = FB Alg. 14 [15] = FB Alg. 15		

r8859[0...7]CU240S PN
CU240S DP-F**Bölgesel ağ tanımlama veri ekranı / FB tan. veri ekr.****Erişim düzeyi:** 3**P-Grubu:** Haberleşme**Veri türü:** Unsigned16**Birim:** -**Hesaplanmış:** -**Veri dizisi:** -**Tanım:**

Bölgesel ağ tanımlama veri ekranı.

Farklı Bölgesel ağ türleri (r8859[0]) aşağıda verilmiştir:

0 = Ek Bölgesel Ağ seçeneği mevcut değil

1 = PROFIBUS DP

2 = DeviceNet

3 = CAN

4 = AS-i

5 = LON

6 = Modbus

10 = PROFInet IO

11 = ES veri yolu (ET 200pro) 4660 = ES veri yolu (ET 200S) 65535 = tanımlı değil

Dizin:

[0] = FB veri yapı sürümü

[1] = FB sürücü sürümü

[2] = FB türü

[3] = Donanım yazılımı sürümü

[4] = Donanım yazılımı sürümü ayrıntısı

[5] = Donanım yazılımı tarihi (yıl)

[6] = Donanım yazılımı tarihi (gün/ay)

[7] = kullanılmamış

r8890.0...15CU240S PN
CU240S DP-F**BO: Bölgesel ağdan kontrol kelimesi 1 / CtrlWd1 <- FB****Erişim düzeyi:** 3**P-Grubu:** Haberleşme**Veri türü:** Unsigned16**Birim:** -**Hesaplanmış:** -**Veri dizisi:** -**Tanım:**

Bölgesel ağdan alınan kontrol kelimesi 1'i gösterir.

Bit alanı:

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	ON/OFF1	Evet	Hayır	-
01	OFF2: Elektrik stop	Hayır	Evet	-
02	OFF3: Hızlı durdurma	Hayır	Evet	-
03	Darbe etkin	Evet	Hayır	-
04	RFG etkin	Evet	Hayır	-
05	RFG başlat	Evet	Hayır	-
06	Set değeri etkin	Evet	Hayır	-
07	Hata onayı	Evet	Hayır	-
08	JOG sağ	Evet	Hayır	-
09	JOG sol	Evet	Hayır	-
10	PLC'den kontrol	Evet	Hayır	-
11	Geri (set değeri ters çevirme)	Evet	Hayır	-
13	Motorize potansiyometre MOP yukarı	Evet	Hayır	-
14	Motorize potansiyometre MOP aşağı	Evet	Hayır	-
15	CDS Bit 0 (Elle/Otomatik)	Evet	Hayır	-

Not:P0700 = 6 (Bölgesel ağ) ise doğru işletim için P0810, 2090.15 olarak ayarlanmalıdır.
Bu, P0700 artık 6'ya eşit olmadığında otomatik olarak temizlenmez.

r8891.0...15 **BO: Bölgesel ağdan kontrol kelimesi 2 / CtrlWd2 <- FB**
 CU240S PN **Erişim düzeyi:** 3 **P-Grubu:** Haberleşme **Veri türü:** Unsigned16
 CU240S DP-F **Birim:** - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -
 PM240

Tanım: Bölgesel ağdan alınan kontrol kelimesi 2'i gösterir.

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	Sabit frekans Bit 0	Evet	Hayır	-
01	Sabit frekans Bit 1	Evet	Hayır	-
02	Sabit frekans Bit 2	Evet	Hayır	-
03	Sabit frekans Bit 3	Evet	Hayır	-
04	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 0	Evet	Hayır	-
05	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 1	Evet	Hayır	-
08	PID Etkinleştir	Evet	Hayır	-
09	DC fren etkinleştir	Evet	Hayır	-
11	Düşüş Etkinleştir	Evet	Hayır	-
12	Moment kontrolü	Evet	Hayır	-
13	Harici hata 1	Hayır	Evet	-
15	Komut Veri Dizisi (CDS) Bit 1	Evet	Hayır	-

r8891.0...15 **BO: Bölgesel ağdan kontrol kelimesi 2 / CtrlWd2 <- FB**
 CU240S PN **Erişim düzeyi:** 3 **P-Grubu:** Haberleşme **Veri türü:** Unsigned16
 CU240S DP-F **Birim:** - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -
 PM250, PM260

Tanım: Bölgesel ağdan alınan kontrol kelimesi 2'i gösterir.

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	Sabit frekans Bit 0	Evet	Hayır	-
01	Sabit frekans Bit 1	Evet	Hayır	-
02	Sabit frekans Bit 2	Evet	Hayır	-
03	Sabit frekans Bit 3	Evet	Hayır	-
04	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 0	Evet	Hayır	-
05	Sürücü Veri Dizisi (DDS) Bit 1	Evet	Hayır	-
08	PID Etkinleştir	Evet	Hayır	-
11	Düşüş Etkinleştir	Evet	Hayır	-
12	Moment kontrolü	Evet	Hayır	-
13	Harici hata 1	Hayır	Evet	-
15	Komut Veri Dizisi (CDS) Bit 1	Evet	Hayır	-

p9601 **SI etkinleştirme parametresi / SI etkinleştirme**
 CU240S DP-F **Erişim düzeyi:** 3 **P-Grubu:** Güvenlik Bütünleşik **Veri türü:** Unsigned16
 CU240S DP-F **Hızlı komut HAYIR** **Etkin:** HAYIR **Veri dizisi:** -
Değiştirilebilir: - **Hesaplanmış:** -

Min **Maks** **Fabrika ayarı**
 - - 0010 bin

Tanım: Bağımsız güvenlik kontrol fonksiyonlarını etkinleştirmek için güvenlik parametresi.

Bit01 zorlanmış dinamizasyonu ve STO'nun seçimindeki işlemci kendi-testi etkinleştirir. A1699 uyarısı sadece Bit01 ayarlandığında onaylanabilir. Test sırasında (yani r0052 Bit06 = 1) yaklaşık 3.1 saniye boyunca darbeler verilmez .

Bit alanı: Bit Sinyal ismi 1 sinyal 0 sinyal FP
 01 STO sonrası zorlanmış dinamizasyonu (kendiliğinden test) Evet Hayır -

Uyarı: Mekanik frenin kapatma devresi zorlanmış dinamizasyon sırasında test edilir. Kısa süreler için (2 ms -16 ms) frenin açılması kontrol edilir. Genel olarak mekanik fren 20 ms'den uzun olan komut sinyalleri gerektirir. Tepki süresi 20 ms'den az olan bir fren kullanılıyorsa dikkat edilmelidir.

p9602	SI etkinleştirme güvenlik fren izleme / SI fren izl. etkinleştirme		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	
Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	1	0
Tanım:	P9602 0'a getirilirse çıkış seviyesi izlenmez ama açma-kapatma yine de yapılır. Kapatma özelliği özellikle fren kullanılmadığında önemli olur, aksi durumda fren modülünün veya frenin güç iletkeninin olmaması bir kablo temassızlığı olarak yorumlanır ve bir alarm mesajının verilmesine sebep olur.		
Değer:	Güvenlik fren kontrolü izlemesinin etkinleştirilmesi için P9602'i 1 olarak ayarlayın.		
	0 Güvenli fren kontrolünün izlemesini devre dışı bırak		
	1 Güvenli fren kontrolünün izlemesini etkinleştir		
Not:	Tutma freni, bir hatanın oluşturulacağı şekilde boyutlandırılmalıdır. Bütün sürücü mümkün herhangi bir çalışma frekansından sıfıra frenlenebilir.		

p9603	Güvenlik Kaynağının SI Seçimi / SI Kaynağı seçimi		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	-	-	0000 bin
Tanım:	Güvenlik giriş sinyallerinin seçimi için güvenlik parametresi. Güvenlik giriş sinyalleri, PROFIsafe'ten veya güvenlik dijital girişlerinden alınabilir. İki dijital giriş bir güvenlik girişi oluşturur. İlk güvenlik girişi FDI0A ve FDI0B'den, ikinci güvenlik girişi ise FDI1A ve FDI1B'den meydana gelir. Dijital girişler kullanılarak her bir güvenlik girişi "güvenlik moment kapatma (STO)", "güvenlik durdurma 1 (SS1)" veya "güvenli-sınırlı hız (SLS)" güvenlik fonksiyonlarına atanabilir.		

Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	FDI1A ve FDI1B aracılığıyla etkinleştirilmiş SLS	Evet	Hayır	-
	01	FDI0A ve FDI0B aracılığıyla etkinleştirilmiş SLS	Evet	Hayır	-
	02	FDI1A ve FDI1B aracılığıyla etkinleştirilmiş SS1	Evet	Hayır	-
	03	FDI0A ve FDI0B aracılığıyla etkinleştirilmiş SS1	Evet	Hayır	-
	04	FDI1A ve FDI1B aracılığıyla etkinleştirilmiş STO	Evet	Hayır	-
	05	FDI0A ve FDI0B aracılığıyla etkinleştirilmiş STO	Evet	Hayır	-
	06	PROFIsafe aracılığıyla etkinleştirilmiş STO, SS1, SLS, alternatif SLS	Evet	Hayır	-
	07	PROFIsafe aracılığıyla etkinleştirilmiş STO, SS1, SLS	Evet	Hayır	-

r9620.0...13	CO/BO: SI durum kelimesi / SI DurKel				
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Birleşik	Veri türü: Unsigned16		
CU240S DP-F	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -		
Tanım:	Güvenlik bütünlüğün durumunu gösterir. Bu durum kelimesi r9820 ile çapraz karşılaştırılır, 100ms'nin çok üstünde farklılık tespit edilirse bir hata üretilecektir (F1611.105)				
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
	00	Seçilen güvenli moment kapatma (STO)	Evet	Hayır	-
	01	Etkinleştirilen güvenli moment kapatma (STO)	Evet	Hayır	-
	02	Seçilen güvenli durdurma 1 (SS1)	Evet	Hayır	-
	03	Güvenlik izleme veri çıkışı etkin	Evet	Hayır	-
	04	Seçilen güvenli sınırlı hız (SLS)	Evet	Hayır	-
	05	Ulaşılan SLS sınırı	Evet	Hayır	-
	06	ayrılmış	Evet	Hayır	-
	07	ayrılmış	Evet	Hayır	-
	08	Pasifleştirilmiş STO etkin, sürücü hatası	Evet	Hayır	-
	09	Güvenli Dijital Girişi 0 etkin	Evet	Hayır	-
	10	Güvenli Dijital Girişi 1 etkin	Evet	Hayır	-
	13	1 Frek. Kanal izleme	Evet	Hayır	-
Not:	Bitlerin anlamıyla ilgili daha fazla bilgi için kılavuzdan STO, SS1 ve SLS güvenlik fonksiyonlarının tanımlarına bakın.				

p9650	SI Güvenli Dijital Giriş sıçrama gecikme zamanı / SI Sıçrama FDI			
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Birleşik	Veri türü: Unsigned32	
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	0 [ms]	2000 [ms]	50 [ms]	
Tanım:	İki güvenli dijital giriş pini arasında izin verilen maksimum sıçrama gecikmesini tanımlar. Bu zamandan sonra iki güvenli dijital giriş de tutarsız olursa bir hata oluşturulur (F1601.108).			

p9651	SI Güvenli Dijital Giriş filtre gecikme zamanı / SI Filtre gecikme FDI			
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Birleşik	Veri türü: Unsigned32	
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -	
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -		
	Min	Maks	Fabrika ayarı	
	0 [ms]	100 [ms]	5 [ms]	
Tanım:	Güvenli dijital girişlerin yanıt zamanı gecikmesini tanımlar. Belirlenen zamandan kısa olan sinyaller güvenlik sinyalleri olarak işlem görmez ve ihmal edilir. Filtre zamanından daha kısa olan gürültüler güvenli dijital girişlerin seviyesinde etki yapmaz.			
Not:	Filtre gecikme zamanının artırılması/azaltılması ile güvenlik fonksiyonunun kırılması ve etkinleştirilmesi arasındaki tepki zamanına doğrudan etkide bulunulmaz.			

p9659 CU240S DP-F CU240S DP-F	Zorlanmış dinamizasyona kadar SI maks. zaman / SI zorl. dinam. zamanı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Birleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min 0.1 [h]	Maks 8760.0 [h]	Fabrika ayarı 8.0 [h]
Tanım:	Zorlanmış dinamizasyon prosedürlerinin arasındaki zaman aralığı belirlenir. Zorlanmış dinamizasyona gereken kalan zaman r9660'ta gösterilir. r9660 sifıra ulaştığında bu zaman aralığı geçer ve A1699 uyarısı etkinleştirilir. Uyarı sadece zorlanmış dinamizasyonun gerekli olduğunu bildirir. Kullanıcı sonraki durumda zorlanmış dinamizasyonu etkinleştirmelidir. Sürücü fonksiyonelliği bu uyarıdan etkilenir. Zorlanmış dinamizasyon aşağıdaki durumlarda etkinleştirilir: <ul style="list-style-type: none"> • her güç verilmesinden sonra, • p9601 = p9801 = 2 olduğunda STO'nun seçiminin kaldırılmasıyla, • pasifleştirilmiş güvenli moment kapatma (pasifleştirilmiş STO) bırakıldığında, • güvenlik devreye alımı bırakıldığında, Zorlanmış dinamizasyon sırasında tüm kapatma yolları test edilir ve bir işlemci kendiliğinden testi gerçekleştirilir. Zorlanmış dinamizasyonun zamanlayıcısı (r9660'a bakın) p9659'daki değere sınırlanır ve A1699 uyarısı zorlanmış dinamizasyon başarılı bir şekilde gerçekleştirilmişse silinir.		
r9660 CU240S DP-F CU240S DP-F	CO: Zorlanmış dinamizasyona kadar SI kalan zaman / SI kalan zaman Erişim düzeyi: 3 Birim: [h]	P-Grubu: Güvenlik Birleşik Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım:	r9660 parametresi zorlanmış dinamizasyon gerekli olana kadar kalan zamanı gösterir. r9660 sifıra ulaştığında A1699 uyarısı düzenlenir ve r9772 parametresindeki bir durum biti ayarlanır.		
Not:	A1699 uyarısı ve r9772 durum biti sadece dinamizasyon tamamlandığında silinir (p9659 açıklamasına bakın). r9660'ın p9659'daki değere sınırlanması dinamizasyon bittiğinde yapılır. r9660 çözünürlüğü 0.1 saat veya 6 dakikadır.		
p9680 CU240S DP-F CU240S DP-F	SI frenleme veri çıkışı gecikmesi / SI frenleme gecikmesi Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Birleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned32 Veri dizisi: -
	Min 10 [ms]	Maks 99000 [ms]	Fabrika ayarı 250 [ms]
Tanım:	Güvenli durdurma 1 ile izleme veri çıkışının etkinleştirilmesi arasındaki zaman [ms cinsinden]. Gerçek frekans, SS1 etkinken izleme veri çıkışının frekansıyla karşılaştırılır. Gerçek frekans izleme veri çıkışının gerçek frekansını geçerse pasifleştirilmiş bir güvenli moment kapatma (pasifleştirilmiş STO) üretilir. Değişen yüklü uygulamalar için p9680/p9880 veya p9691/p9891'in artırılması tavsiye edilir. Bu durumda gerçek frekansın referanstan daha fazla sapması kabul edilebilir.		
Not:	99000 değeri SS1 izlemesini devre dışı bırakır. Uygun olarak p9880'e bakın. SLS veya SS1'in seçimiyle veri çıkışı p9681/p9881'deki veri çıkışı zamanını yine de izleyecektir.		

p9681 SI frenleme yavaşlama rampası zamanı / SI yavaşlama rampası zamanı			
CU240S DP-F CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned32 Veri dizisi: -
	Min 100 [ms]	Maks 99000 [ms]	Fabrika ayarı 10000 [ms]
Tanım:	Güvenli durdurma 1 (SS1) için frenleme yavaşlama rampası zamanını milisaniye cinsinden tanımlar. yavaşlama rampası zamanı SS1 ve izleme veri çıkışı için kullanılır. Toplam frenleme zamanı Tx, fx'in aşağıdaki formüllere göre akım frekansı olduğu durumda elde edilebilir: a) SLS'nin etkinleştirilmesi için: Tx = p9681 * (fx - p9690) / 200 Hz b) SS1'in etkinleştirilmesi için: Tx = p9681 * (fx - p9682) / 200 Hz		
Not:	Diğer veri çıkışı zamanlarından (örneğin p1120, p1121) farklı olarak güvenlik frenleme zamanı 200 Hz olup p1082 olmaz. Aşağıdaki formüllere bakın.		
p9682 Durağan algılama için SI minimum frekansı / SI min durağan			
CU240S DP-F CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min 2,0 [Hz]	Maks 20,0 [Hz]	Fabrika ayarı 5,0 [Hz]
Tanım:	p9682/p9882 eşliğinin altındaki bir frekans durağan kabul edilir. SS1 seçilmişse güvenli moment kapatma (STO) etkinleştirilecektir.		
p9690 SLS için SI set değeri / SI set değeri SLS			
CU240S DP-F CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3 Point32 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Floating- Veri dizisi: -
	Min 2,0 [Hz]	Maks 300,0 [Hz]	Fabrika ayarı 10,0 [Hz]
Tanım:	Güvenli sınırlı hız (SLS) seçildiğinde kullanılan frekans set değeri. p9692/p9892'deki ayara bağlı olarak p9690/p9890 frekansı bir set değerinden ziyade bir frekans eşiği olarak da görev yapabilir (p9692'ye bakın).		
Not:	Değişen yüklü uygulamalar için p9680/p9880 veya p9691/p9891'in artırılması tavsiye edilir. Çıkış frekansı set değeri değerinin altındayken "güvenli sınırlı hız" (SLS) seçilirse Bit04 ve Bit05 aynı anda r9772'de ayarlanacaktır.		
p9691 SLS için SI toleransı / SI tolerans SLS			
CU240S DP-F CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
	Min 5,0 [Hz]	Maks 303,0 [Hz]	Fabrika ayarı 13,0 [Hz]
Tanım:	SLS için üst tolerans sınırı. Güvenli sınırlı hızın başlatılmasındaki gerçek frekans p9691/p9891 değerinin altında kalırsa ve sonrasında bu değeri aşarsa pasifleştirilmiş bir güvenli moment kapatma (pasifleştirilmiş STO) oluşturulur. p9691 - p9690 (veya p9891 - p9890) farklılığı tarafından tanımlanan tolerans da SS1 etkinken izleme veri çıkışı için kullanılır. Değişen yükleri olan uygulamalar için p9691/p9891'in artırılması tavsiye edilir.		
Not:	p9691'deki değer p9690'daki değerden büyük olmalıdır. Bu koşul, güvenlik devreye alımı bırakılırken kontrol edilir.		

p9692	SLS seçimine SI yanıtı / SI SLS yanıt		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Birleşik	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	3	1
Tanım:	Güvenli sınırlı hızın (SLS) başlatılmasından sonraki yanıtı tanımlar.		
	<ul style="list-style-type: none"> p9692 = p9892 = 0 (mod 0): Güvenli sınırlı hızın başlatılmasındaki çıkış frekansının p9691/p9891'de ayarlanan güvenli sınır değerini aşması hata olarak yorumlanır, bu yüzden pasifleştirilmiş bir güvenli moment kapatma tarafından izlenen bir güvenli durdurma 1 başlatılır. Fakat güvenli sınırlı hızın başlatılmasındaki çıkış frekansı p9691/p9891'de ayarlanan üst sınırın altında kalırsa sürücü frekans kontrol kanalı bloke olur, bu yüzden gerçek sürücü frekansı harici bir kontrolle (örneğin PLC, MotorPoti, USS, vb.) tarafından daha fazla kontrol edilemez. Bundan sonra sürücü akım frekansında kilitletir. p9692 = p9892 = 1 (mod 1): Güvenli sınırlı hızın başlatılmasındaki çıkış frekansının güvenli sınır değerini aşması hata olarak yorumlanmaz, bu yüzden güvenli durdurma 1 otomatik olarak başlatılır. Hedef frekansı (SS1'de genellikle olduğu gibi) sıfır olmayıp p9691/p9891'de ayarlanan tolerans değerinin hemen altındaki ayarlanabilir bir değerdir (p9690/p9890). Çıkış frekansı ayarlanmış frekansın (p9690/p9890) altında kalırsa fren veri çıkışının etkinleştirilmesi ve çıkış frekansının değiştirilmesi gerekmez, bu yüzden gerekli davranış güvenli sınırlı hız modu 0'da olduğu gibi olacaktır. Güvenli sınırlı hız fonksiyonunu başlattıktan ve sürücüyü güvenli durdurma 1'i kullanarak ayarlanan frekansa (p9690/p9890) doğru frenledikten sonra sürücü frekans kontrol kanalı bloke edilir, bu yüzden gerçek sürücü frekansı harici bir kontrol (örneğin PLC, MotorPoti, USS, vb.) tarafından daha fazla kontrol edilemez. Bundan sonra sürücü p9690/p9890'da ayarlanan sabit bir frekansta kilitletir. p9692 = p9892 = 2 (mod 2): Güvenli sınırlı hız fonksiyonunu başlattıktan sonra sadece izleme veri çıkışı etkinleştirilecektir. Güvenli durdurma 1 etkinleştirilmez, bu yüzden SLS'yi etkinleştirmeden önce sürücünün veri çıkışını SLS set değerinin (p9860/p9890) üstüne veya altına getirmek müşterinin sorumluluğudur. Bundan sonra sürücü frekansı harici bir kontrol (örneğin PLC, MotorPoti, USS, vb.) tarafından kontrol edilir. Mevcut durumda, kontrol -kanalının p9691/p9891'deki ayarlanmış sınırı aşan bir frekansa ayarlanması hata durumu olarak yorumlanır, bu yüzden pasifleştirilmiş güvenli moment kapatma anında başlatılır. p9692 = p9892 = 3 (mod 3): Mod 3, mod 2'ye benzerdir. Mod 2'den farklı olarak yönün ters çevrilmesi ve SLS Mod 3 izleme etkinken bir ON komutuyla başlatılması mümkündür. Mod 3'te güvenli fren veri çıkışı etkinleştirilmez. Bu yüzden motorun SLS set değerinin üstüne veya altına getirilmesi kullanıcının sorumluluğudur. 		
Değer:	0 f > f_SLS iken frenleme veri çıkışı ve sürücü hatası ile STO'yu başlat 1 f > f_SLS iken frenleme veri çıkışını etkinleştir 2 f > f_SLS iken frenleme veri çıkışı olamdan ve sürücü hatası ile STO 3 0Hz'den Veri Çıkışı ile SLS		

r9760	SI dahili şifre / SI dahili şifre		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 4	P-Grubu: Güvenlik Birleşik	Veri türü: Unsigned32
CU240S DP-F	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	Mevcut güvenlik şifresini içerir. Güvenli devreye alım veya güvenlik sıfırlaması için r9760 değeri p9761'e girilmelidir. p9761'deki şifre r9760'daki değere doğru bir şekilde getirilmezse güvenlik parametrelerin hiçbirini yazılamaz ve bir F1659 hatası oluşturulur. p9762'nin yeni değeri p9763'deki onay şifresinin aynısıysa bu parametre otomatik olarak p9763'teki şifreye getirilir.		

p9761 CU240S DP-F CU240S DP-F	SI giriş şifresi / SI giriş şifresi Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Birleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned32 Veri dizisi: -
	Min 1000	Maks 99999	Fabrika ayarı 1000
Tanım:	r9760'ın güvenlik şifresi güvenlik parametrelerinin değiştirilmesine erişim sağlamak için bu parametreye girilir. p9761 ile r9760 aynı değilse bir F1659 hatası oluşturulur.		
Not:	Bu parametrenin varsayılan değeri 0'dır. Bu, şifre ayarlanmadığını gösterir. Şifre değerlerinin aralığı 1000 ila 99999'dur.		

p9762 CU240S DP-F CU240S DP-F	SI değişiklik şifre / SI değişiklik şifre Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Birleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned32 Veri dizisi: -
	Min 1001	Maks 99999	Fabrika ayarı 12345
Tanım:	Güvenlik şifresini değiştiren parametre. Yeni güvenlik şifresi p9762'ye girildikten sonra p9763'e aynı değerin girilmesiyle doğrulanır.		
Not:	Bu parametrenin varsayılan değeri 0'dır. Bu, şifre ayarlanmadığını gösterir. Şifre değerlerinin aralığı 1000 ila 99999'dur. Yeni şifre kabul edildiğinde p9762 ve p9763'teki değerler otomatik olarak sıfır olarak ayarlanır.		

p9763 CU240S DP-F CU240S DP-F	SI değişiklik şifre onayı / SI şifre onayı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Birleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned32 Veri dizisi: -
	Min 1001	Maks 99999	Fabrika ayarı 12345
Tanım:	Bir güvenlik şifre değişikliğini onayla. Parametre p9762 ile aynı değere getirilmelidir. Sadece bundan sonra p9762'nin şifre değişikliği r9760'ta kaydedilir. p9763 ile p9762 aynı değilse her iki değer temizlenir ve r9760 güncellenmez.		
Not:	Bu parametrenin varsayılan değeri 0'dır. Bu, şifre ayarlanmadığını gösterir. Şifre değerlerinin aralığı 1000 ila 99999'dur. Yeni şifre kabul edildiğinde p9762 ve p9763'teki değerler otomatik olarak sıfır olarak ayarlanır.		

r9770[0...5] CU240S DP-F CU240S DP-F	SI Donanım Yazılımı sürümü / SI FW sürümü Erişim düzeyi: 3 Birim: -	P-Grubu: Güvenlik Birleşik Hesaplanmış: -	Veri türü: Unsigned16 Veri dizisi: -
Tanım:	Güvenlik Tümleşik ve PROFIsafe sürümünü gösterir.		
Örnek:	r9770[0] = 2, r9770[1] = 1, r9770[2] = 3 güvenlik sürümü V02.01.0003 içindir r9770[3] = 2, r9770[4] = 1, r9770[5] = 3 PROFIsafe sürümü V02.01.0003 içindir		
Dizin:	[0] = Güvenlik birincil bırakma [1] = Güvenlik ikincil bırakma [2] = Güvenlik temel seviyesi (yama) [3] = PROFIsafe birincil bırakma [4] = PROFIsafe ikincil bırakma [5] = PROFIsafe temel seviyesi (yama)		

r9771.0...1 **CO/BO: SI donanım fonksiyonları / SI don. fonksiyonları**
 CU240S DP-F **Erişim düzeyi:** 3 **P-Grubu:** Güvenlik Bütünleşik **Veri türü:** Unsigned16
 CU240S DP-F **Birim:** - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Sürücünün mevcut güvenlik fonksiyonlarını gösterir (bit kodlu).
Bit alanı:

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	Güvenli kapatma yolu mevcut	Evet	Hayır	-
01	Sensörsüz güvenlik hız izleme mevcut	Evet	Hayır	-

Not:

r9772.0...15 **CO/BO: SI durum kelimesi / SI DurKel**
 CU240S DP-F **Erişim düzeyi:** 3 **P-Grubu:** Güvenlik Bütünleşik **Veri türü:** Unsigned16
 CU240S DP-F **Birim:** - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: Güvenlik bütünleşimin durumunu gösterir.
Bit alanı:

Bit	Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal	FP
00	Seçilen güvenli moment kapatma (STO)	Evet	Hayır	-
01	Etkinleştirilen güvenli moment kapatma (STO)	Evet	Hayır	-
02	Seçilen güvenli durdurma 1 (SS1)	Evet	Hayır	-
03	Güvenlik izleme veri çıkışı etkin	Evet	Hayır	-
04	Seçilen güvenli sınırlı hız (SLS)	Evet	Hayır	-
05	Ulaşılan SLS sınırı	Evet	Hayır	-
06	ayrılmış	Evet	Hayır	-
07	ayrılmış	Evet	Hayır	-
08	Pasifleştirilmiş STO etkin, sürücü hatası	Evet	Hayır	-
09	Güvenli Dijital Girişi 0 etkin	Evet	Hayır	-
10	Güvenli Dijital Girişi 1 etkin	Evet	Hayır	-
13	1 Frek. Kanal izleme	Evet	Hayır	-
14	Güvenlik Freni kapalı	Evet	Hayır	-
15	Dinamizasyon gerekli	Evet	Hayır	-

Not: Bitlerin anlamıyla ilgili daha fazla bilgi için kılavuzdan STO, SS1 ve SLS güvenlik fonksiyonlarının tanımlarına bakın.

r9798 **SI ekran sağlaması / SI ger. sağlaması**
 CU240S DP-F **Erişim düzeyi:** 3 **P-Grubu:** Güvenlik Bütünleşik **Veri türü:** Unsigned16
 CU240S DP-F **Birim:** - **Hesaplanmış:** - **Veri dizisi:** -

Tanım: P1 için güvenlik sağlamasının ekranı. P1'in CRC-iliği güvenlik parametreleri değiştirildiğinde sağlama değişiklikleri (parametre aralığı p9600 - p9699, p9659 hariç).

Not: Güvenlik devreye alımı p3900 = 10 aracılığıyla sonlandırılmadan önce bu sağlama değeri r9898'deki değerle aynı olmalıdır.
 r9798, r9898'den farklıysa P1'in CRC-iliği güvenlik parametreleri P2'ninkilerden farklı olur. P1'in parametrelerini P2'ninkilerle karşılaştırarak kontrol edin ve hatayı düzeltin.
 r9798 ve r9898 farklıysa güvenlik devreye alımı her zaman p3900 = 11 aracılığıyla bırakılabilir, bu sayede son değişiklikler ayrılır.

p9799	SI parametre sağlama / SI sağlama		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik	Veri türü: Unsig- ned16
CU240S DP-F	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -	
	Min 0000 onaltı	Maks FFFF onaltı	Fabrika ayarı 8AFD onaltı
Tanım:	P1 güvenlik parametrelerinin sağlamlasını doğrula. Doğru değer, p3900 = 10 ile güvenlik devreye alınımından önce girilmelidir.		
Not:	Sadece r9798, r9898, p9799 ve p9899 aynıysa devreye alım sonlandırılabilir. Daha fazla güvenlik parametresinin değiştirilmesi gerekmediğinde r9798 veya r9898 okumalarını p9799'a gir.		

p9801	SI etkinleştirme parametresi / SI etkinleştirme param.		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -	
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0010 bin
Tanım:	p9601 parametresinin iki katı. İlgili parametreye bakın.		
Bit alanı:	Bit Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal FP
	01 STO sonrası zorlanmış dinamizasyonu (kendiliğinden test)	Evet	Hayır -
Not:	Güvenli olmayan donanım ünitelerinde p9801 varsayılan olarak sıfırdır.		

p9802	SI etkinleştirme güvenlik fren izleme / SI fren izl. etkinleştirme		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -	
	Min 0	Maks 1	Fabrika ayarı 0
Tanım:	p9602 parametresinin iki katı. İlgili parametreye bakın.		
Değer:	0: Güvenli fren kontrolü 1'in izlemesini devre dışı bırak: Güvenli fren kontrolünün izlemesini etkinleştir		

p9803	Güvenlik Kaynağının SI Seçimi / SI Kaynağı seçimi		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -	
	Min -	Maks -	Fabrika ayarı 0000 bin
Tanım:	p9603 parametresinin iki katı. İlgili parametreye bakın.		
Bit alanı:	Bit Sinyal ismi	1 sinyal	0 sinyal FP
	00 FDI1A ve FDI1B aracılığıyla etkinleştirilmiş SLS	Evet	Hayır -
	01 FDI0A ve FDI0B aracılığıyla etkinleştirilmiş SLS	Evet	Hayır -
	02 FDI1A ve FDI1B aracılığıyla etkinleştirilmiş SS1	Evet	Hayır -
	03 FDI0A ve FDI0B aracılığıyla etkinleştirilmiş SS1	Evet	Hayır -
	04 FDI1A ve FDI1B aracılığıyla etkinleştirilmiş STO	Evet	Hayır -
	05 FDI0A ve FDI0B aracılığıyla etkinleştirilmiş STO	Evet	Hayır -
	06 PROFIsafe aracılığıyla etkinleştirilmiş STO, SS1, SLS, alternatif SLS	Evet	Hayır -
	07 PROFIsafe aracılığıyla etkinleştirilmiş STO, SS1, SLS	Evet	Hayır -

p9810	PROFIsafe hedef adresi / F hedef adresi		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 2	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: T	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0	65534	0
Tanım:	Haberleşme için PROFIsafe hedef adresini tanımlar. Bu parametre, bir kullanıcı girişi değer aracılığıyla değiştirilebilir.		
Not:	Geçerli PROFIsafe adres ayarları: 1 ... 65534 0: varsayılan, invertör bir F1640 hatası oluşturur.107/207.		

r9820.0...13	CO/BO: SI durum kelimesi / SI DurKel		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Birim:	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	p9620 parametresinin iki katı. İlgili parametreye bakın. Hata (F1611.205) oluşturulacaktır.		
Bit alanı:	Bit	Sinyal ismi	1 sinyal 0 sinyal FP
	00	Seçilen güvenli moment kapatma (STO)	Evet Hayır -
	01	Etkinleştirilen güvenli moment kapatma (STO)	Evet Hayır -
	02	Seçilen güvenli durdurma 1 (SS1)	Evet Hayır -
	03	Güvenlik izleme veri çıkışı etkin	Evet Hayır -
	04	Seçilen güvenli sınırlı hız (SLS)	Evet Hayır -
	05	Ulaşılan SLS sınırı	Evet Hayır -
	06	ayrılmış	Evet Hayır -
	07	ayrılmış	Evet Hayır -
	08	Pasifleştirilmiş STO etkin, sürücü hatası	Evet Hayır -
	09	Güvenli Dijital Giriş 0 etkin	Evet Hayır -
	10	Güvenli Dijital Giriş 1 etkin	Evet Hayır -
	13	1 Frek. Kanal izleme	Evet Hayır -

p9850	SI Güvenli Dijital Giriş sıçrama gecikme zamanı / SI Sıçrama FDI		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik	Veri türü: FloatingPoint32
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.000 [s]	2.000 [s]	0.050 [s]
Tanım:	p9650 parametresinin iki katı. İlgili parametreye bakın.		
Not:	p9850'deki sıçrama gecikme zamanı saniye cinsinden girilir!		

p9851	SI Güvenli Dijital Giriş filtre gecikme zamanı / SI Filtre zamanı FDI		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik	Veri türü: FloatingPoint32
CU240S DP-F	Hızlı komut: HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -	
	Min	Maks	Fabrika ayarı
	0.000 [s]	0,100 [s]	0,005 [s]
Tanım:	p9651 parametresinin iki katı. İlgili parametreye bakın.		
Not:	p9851'deki filtre gecikme zamanı saniye cinsinden girilir!		

p9880 CU240S DP-F CU240S DP-F	SI frenleme veri çıkışı gecikmesi / SI frenleme gecikmesi Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım: Not:	Min. 0,010 [s] p9680 parametresinin iki katı. p9880'deki gecikme zamanı	Maks. 99.000 [s] İlgili parametreye bakın. saniye cinsinden girilir!	Fabrika ayarı 0,250 [s]
p9881 CU240S DP-F CU240S DP-F	SI frenleme yavaşlama rampası zamanı / SI yavaşlama rampası zamanı Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım: Not:	Min. 0,100 [s] p9681 parametresinin iki katı. p9881'deki yavaşlama rampası zamanı saniye cinsinden girilir!	Maks. 99.000 [s] İlgili parametreye bakın.	Fabrika ayarı 10.000 [s]
p9882 CU240S DP-F CU240S DP-F	Durağan algılama için SI minimum frekansı / SI min durağan Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım: Not:	Min. 0.0020 [kHz] p9682 parametresinin iki katı. p9882'deki durağan algılama frekansı kHz cinsinden girilir!	Maks. 0,0200 [kHz] İlgili parametreye bakın.	Fabrika ayarı 0,0050 [kHz]
p9890 CU240S DP-F CU240S DP-F	SLS için SI set değeri / SI set değeri SLS Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım: Not:	Min. 0.0020 [kHz] p9690 parametresinin iki katı. p9890'daki set değeri kHz cinsinden girilir!	Maks. 0,3000 [kHz] İlgili parametreye bakın.	Fabrika ayarı 0,0100 [kHz]
p9891 CU240S DP-F CU240S DP-F	SLS için SI toleransı / SI tolerans SLS Erişim düzeyi: 3 Hızlı komut HAYIR Değiştirilebilir: -	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik Etkin: HAYIR Hesaplanmış: -	Veri türü: FloatingPoint32 Veri dizisi: -
Tanım: Not:	Min. 0,0050 [kHz] p9691 parametresinin iki katı. p9891'deki tolerans kHz cinsinden girilir!	Maks. 0,303 [kHz] İlgili parametreye bakın.	Fabrika ayarı 0,0130 [kHz]

p9892	SLS seçimine SI yanıtı / SI SLS yanıt		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0	3	1
Tanım:	p9892 parametresinin iki katı. İlgili parametreye bakın.		
Değer:	0: f > f_SLS iken frenleme veri çıkışı ve sürücü hatası ile STO'yu başlat 1: f > f_SLS iken frenleme veri çıkışını etkinleştir 2: f > f_SLS iken frenleme veri çıkışı olmandan ve sürücü hatası ile STO 3: 0Hz'den Veri Çıkışı ile SLS		
r9898	SI ekran sağlaması / SI ger. sağlaması		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	P2 parametreleri için güvenlik sağlamasının ekranı. P2 için güvenlik parametreleri değiştirildiğinde sağlama değişiklikleri (parametre aralığı p9800 - p9892).		
Not:	Bu sağlama değeri, güvenlik devreye alımı p3900 = 10 aracılığıyla sonlandırılmadan önce r9798'deki değerle aynı olmalıdır. r9898 ile r9798 farklıysa P2'deki güvenlik parametreleri P1'deki güvenlik parametrelerinden farklı olur. Güvenlik parametrelerini kontrol edin ve hatayı düzeltin. Güvenlik devreye alımı her zaman p3900 = 11 aracılığıyla bırakılabilir, bu yüzden son değişiklikler ayrılır.		
p9899	SI parametre sağlama / SI sağlama		
CU240S DP-F	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Güvenlik Bütünleşik	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Hızlı komut HAYIR	Etkin: HAYIR	Veri dizisi: -
	Değiştirilebilir: -	Hesaplanmış: -	
	Min.	Maks.	Fabrika ayarı
	0000 onaltı	FFFF onaltı	8AFD onaltı
Tanım:	Güvenlik parametrelerinin sağlamasını doğrula.		
Not:	Güvenlik ayarlaması tamamlandığında r9798 veya r9898'in okumasını p9899'a gir.		
r61000[0...239]	PROFInet İstasyon Adı / PN istasyon adı		
CU240S PN	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	PROFInet istasyon adı. Ayrı dizindeki her karakteri gösterir.		
r61001[0...3]	PROFInet İstasyon IP'si / PN IP adr		
CU240S PN	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü: Unsigned16
CU240S DP-F	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -
Tanım:	PROFInet IP adresi. Örneğin 192.168.0.2'yi şöyle gösterir p61001[0]: 192 p61001[1]: 168 p61001[2]: 0 p31001[3]: 2		

r61002[0...5]	PROFInet İstasyon MAC'ı / PN MAC adr			
CU240S PN	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü:	Unsigned16
CU240S DP-F	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	PROFInet MAC adresi.			
Örneğin	5F-23-AD-F4-5A-22'yi şöyle gösterir			
	p61002[0] 5F			
	p61002[1] 23			
	p61002[2] AD			
	p61002[3] F4			
	p61002[4] 5A			
	p61002[5] 22			

r61003[0...3]	PROFInet Varsayılan İstasyon Ağ Geçidi / PN Ağ Geçidi adr			
CU240S PN	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü:	Unsigned16
CU240S DP-F	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	PROFInet varsayılan ağ geçidi. Örneğin 192.168.2.1'i şöyle gösterir			
	p61003[0] 192			
	p61003[1] 168			
	p61003[2] 2			
	p61003[3] 1			

r61004[0...3]	PROFInet İstasyon Alt Ağ Maskesi / PN Alt Ağ Maskesi			
CU240S PN	Erişim düzeyi: 3	P-Grubu: Haberleşme	Veri türü:	Unsigned16
CU240S DP-F	Birim: -	Hesaplanmış: -	Veri dizisi: -	
Tanım:	PROFInet alt ağ maskesi. Örneğin 255.255.255.0'ı şöyle gösterir			
	p61004[0] 255			
	p61004[1] 255			
	p61004[2] 255			
	p61004[3] 0			

1.3 Komut ve Sürücü Veri Dizileri - Genel Bakış

1.3.1 Komut Veri Dizileri (CDS)

Ürün: G120, Sürüm: 3202700, Dil: ing, Tür: CDS	
p0700[0...2]	Komut kaynağının seçimi / Komut kaynağı seç.
p0701[0...2]	Dijital giriş 0 fonksiyonu / DI0 fonksiyonu
p0702[0...2]	Dijital giriş 1 fonksiyonu / DI1 fonksiyonu
p0703[0...2]	Dijital giriş 2 fonksiyonu / DI2 fonksiyonu
p0704[0...2]	Dijital giriş 3 fonksiyonu / DI3 fonksiyonu
p0705[0...2]	Dijital giriş 4 fonksiyonu / DI4 fonksiyonu
p0706[0...2]	Dijital giriş 5 fonksiyonu / DI5 fonksiyonu
p0707[0...2]	Dijital giriş 6 fonksiyonu / DI6 fonksiyonu
p0708[0...2]	Dijital giriş 7 fonksiyonu / DI7 fonksiyonu
p0709[0...2]	Dijital giriş 8 fonksiyonu / DI8 fonksiyonu
p0712[0...2]	Analog / dijital giriş 0 / Ana/diji giriş 0
p0713[0...2]	Analog / dijital giriş 1 / Ana/diji giriş 1
p0719[0...2]	Komut seçimi ve frek. ayarı / Kmt.vefrek.ayr.seç.
p0727[0...2]	2/3-kablolu yöntem seçimi / 2/3-kablolu seçim
p0731[0...2]	Bl: Dijital çıkış 0 fonksiyonu / DO0 Fonk.
p0732[0...2]	Bl: Dijital çıkış 1 fonksiyonu / DO1 Fonk.
p0733[0...2]	Bl: Dijital çıkış 2 fonksiyonu / DO2 Fonk.
p0800[0...2]	Bl: Parameter dizisi 0 indir / Par.dizisi 0 indir
p0801[0...2]	Bl: Parameter dizisi 1 indir / Par.dizisi 1 indir
p0840[0...2]	Bl: ON/OFF1 / ON/OFF1
p0842[0...2]	Bl: ON geri/OFF1 / ON geri/OFF1
p0844[0...2]	Bl: 1. OFF2 / 1. OFF2
p0845[0...2]	Bl: 2. OFF2 / 2. OFF2
p0848[0...2]	Bl: 1. OFF3 / 1. OFF3
p0849[0...2]	Bl: 2. OFF3 / 2. OFF3
p0852[0...2]	Bl: Darbe etkinleştir / Darbe etkinleştir
p1000[0...2]	Frekans set değerinin seçimi / Frek. ayrımk. seçimi
p1020[0...2]	Bl: Sabit frek. seçimi Bit 0 / FF seç. Bit 0
p1021[0...2]	Bl: Sabit frek. seçimi Bit 1 / FF seç. Bit 1
p1022[0...2]	Bl: Sabit frek. seçimi Bit 2 / FF seç. Bit 2
p1023[0...2]	Bl: Sabit frek. seçimi Bit 3 / FF seç. Bit 3
p1035[0...2]	Bl: MOP (UP-command) etkinleştir / MOP(UP) etkinleştir
p1036[0...2]	Bl: MOP (DOWN-command) etkinleştir / MOP(DWN) etkinleştir
p1041[0...2]	Bl: Set değeri otomatik/manüel MOP seçimi / Ayarnok. oto/manü
p1042[0...2]	Cl: MOP otomatik set değeri / MOP otomatik set değeri
p1043[0...2]	Bl: MOP kabul veri çıkışı üreteç set değeri / MOP kabul RFG ayarnok
p1044[0...2]	Cl: MOP veri çıkışı üreteç set değeri / MOP RFG set değeri
p1055[0...2]	Bl: JOG sağı etkinleştir / JOG etkinleştir ->
p1056[0...2]	Bl: JOG sol etkinleştir / JOG etkinleştir ->
p1070[0...2]	Cl: Ana set değeri / Ana set değeri
p1071[0...2]	Cl: Ana set değeri ölçekleme / Ana set değeri ölç.
p1074[0...2]	Bl: Ek set değerini devre dışı bırak / Ek ayrımk. devredışıbr.
p1075[0...2]	Cl: Ek set değeri / Ek set değeri
p1076[0...2]	Cl: Ek set değeri ölçekleme / Ek ayrımk. ölç.
p1110[0...2]	Bl: Neg. frek. set değerini durdur / Neg. ayrımk. durdur
p1113[0...2]	Bl: Geri / Geri

p1124[0...2]	BI: JOG veri çıkışı zamanlarını etkinleştir / JOG veri çıkışı etkinleştir
p1140[0...2]	BI: RFG etkinleştir / RFG etkinleştir
p1141[0...2]	BI: RFG başlat / RFG başlat
p1142[0...2]	BI: RFG etkinleştirme set değeri / RFG etkinleştirme ayrınok.
p1218[0...2]	BI: MHB geçersiz kılma / MHB geçersiz kılma
p1230[0...2]	BI: DC frenlemeyi etkinleştir / DC fre. etkinleştir
p1330[0...2]	CI: Gerilim set değeri / Gerilim ayrınok.
p1477[0...2]	BI: n-ktrl toplayıcısını ayarla / Toplayıcıyı ayarla
p1478[0...2]	CI: n-ktrl toplayıcı değerini ayarla / Top. değerini ayarla
p1492[0...2]	BI: Düşüşü etkinleştir / Düşüşü etkinleştir
p1500[0...2]	Moment set değerinin seçimi / Moment ayrınok. seçimi
p1501[0...2]	BI: Moment kontrolüne geç / Geç > moment Ktrl
p1503[0...2]	CI: Moment set değeri / Moment ayrınok.
p1511[0...2]	CI: Ek moment set değeri / Ek trk ayrınok.
p1522[0...2]	CI: Üst moment sınırı / Üst moment. sın.
p1523[0...2]	CI: Alt moment sınırı / Alt moment. sın.
p2103[0...2]	BI: 1. Hata onayı / 1. Hata onayı
p2104[0...2]	BI: 2. Hata onayı / 2. Hata onayı
p2106[0...2]	BI: Harici hata / Harici hata
p2200[0...2]	BI: PID kontrolörünü etkinleştir / PID ktrl etkinleştir
p2220[0...2]	BI: Sabit PID ayrınok. seçimi Bit 0 / PID ayrınok.->Bit 0
p2221[0...2]	BI: Sabit PID ayrınok. seçimi Bit 1 / PID ayrınok.->Bit 1
p2222[0...2]	BI: Sabit PID ayrınok. seçimi Bit 2 / PID ayrınok.->Bit 2
p2223[0...2]	BI: Sabit PID ayrınok. seçimi Bit 3 / PID ayrınok.->Bit 3
p2235[0...2]	BI: PID-MOP (UP-komut) etkinleştir / MOP(UP) etkinleştir
p2236[0...2]	BI: PID-MOP (DOWN-komut) etkinleştir / MOP(DWN) etkinleştir
p2241[0...2]	BI: PID-MOP seçim set değeri otomatik/manüel / Ayrınok. otomatik/manüel
p2242[0...2]	CI: PID-MOP otomatik set değeri / PMOP otomatik set değeri
p2243[0...2]	BI: PID-MOP kabul veri çıkışı üreteç set değeri / PMOP kabul RFG ayrınok
p2244[0...2]	CI: PID-MOP veri çıkışı üreteç set değeri / PMOP RFG set değeri
p2253[0...2]	CI: PID set değeri / PID set değeri
p2254[0...2]	CI: PID kırpma kaynağı / PID kırpma kaynağı
p2264[0...2]	CI: PID geri bildirim / PID geri bildirim
p2480[0...2]	BI: Konumlandırma yavaşlama rampası etkinleştir / Konumlandırma etkinleştir
p2803[0...2]	Hızlı FFB'leri etkinleştir / Hızlı FFB'leri etkinleştir

P0800, P0801, P1522, P1523, P2200 parametreleri sadece "Hazır" durumuna değiştirilecektir, diğer tüm parametreler veri dizisi değiştirme (CDS) sırasında "Çalıştır" durumuna değiştirilecektir.

1.3.2 Sürücü Veri Dizileri (DDS)

Ürün: G120, Sürüm: 3202700, Dil: ing, Tür: DDS	
p0005[0...2]	Ekran seçimi / Ekran seçimi
r0035[0...2]	CO: Gerçek motor sıcaklığı / Ger. mot.sıc.
p0291[0...2]	İnvertör koruması / İnvertör kor.
p0300[0...2]	Motor türü seç / Motor türü seç
p0304[0...2]	Anma motor gerilimi / Anma mot. gerilimi
p0305[0...2]	Anma motor akımı / Anma mot. akımı
p0307[0...2]	Anma motor gücü / Anma motor gücü
p0308[0...2]	Anma motor cosPhi / Anma mot. cosPhi
p0309[0...2]	Anma motor verimlilik / Anma verimlilik
p0310[0...2]	Anma motor frekansı / Anma motor frek.
p0311[0...2]	Anma motor hızı / Anma motor hızı
r0313[0...2]	Motor kutup çiftleri / Motor kutup çiftleri
p0314[0...2]	Motor kutup çifti sayısı / Motor kutup çifti no
p0320[0...2]	Motor mıknatıslama akımı / Motor mıkn. ak.
r0330[0...2]	Anma motor kayması / Anma motor kayması
r0331[0...2]	Anma mıknatıslama akımı / Anma mıkn. ak.
r0332[0...2]	Anma güç faktörü / Anma güç faktörü
r0333[0...2]	Anma motor momenti / Anma motor momenti
p0335[0...2]	Motor soğutma / Motor soğutma
p0340[0...2]	Motor parametrelerinin hesaplanması / Mot. param. hes.
p0341[0...2]	Motor eylemsizliği [kg*m ²] / Eylemsizlik [kg*m ²]
p0342[0...2]	Toplam/motor eylemsizlik oranı / Top/mot eyl.or.
p0344[0...2]	Motor ağırlığı / Motor ağırlığı
r0345[0...2]	Motor başlangıç zamanı / Mot. başlangıç zamanı
p0346[0...2]	Mıknatıslanma zamanı / Mıknatıslanma zamanı
p0347[0...2]	Mıknatıslık giderme zamanı / Mıkn.gid. zamanı
p0350[0...2]	Stator direnci (hat) / Stator dir. (L)
p0352[0...2]	Kablo direnci / Kablo direnci
p0354[0...2]	Rotor direnci / Rotor direnci
p0356[0...2]	Statör sızıntı endüktansı / Statör sız.endükt.
p0358[0...2]	Rotor sızıntı endüktansı / Rotor sız.endükt.
p0360[0...2]	Ana endüktans / Ana endüktans
p0362[0...2]	Mıknatıslama eğri dalgalanma 1 / Mıkn.eğri dalg1
p0363[0...2]	Mıknatıslama eğri dalgalanma 2 / Mıkn.eğri dalg2
p0364[0...2]	Mıknatıslama eğri dalgalanma 3 / Mıkn.eğri dalg3
p0365[0...2]	Mıknatıslama eğri dalgalanma 4 / Mıkn.eğri dalg4
p0366[0...2]	Mıknatıslama eğri görüntüsü 1 / Mıkn.eğri gör1
p0367[0...2]	Mıknatıslama eğri görüntüsü 2 / Mıkn.eğri gör2
p0368[0...2]	Mıknatıslama eğri görüntüsü 3 / Mıkn.eğri gör3
p0369[0...2]	Mıknatıslama eğri görüntüsü 4 / Mıkn.eğri gör4
r0370[0...2]	Stator direnci [%] / Stator dir. [%]
r0372[0...2]	Kablo direnci [%] / Kablo dir. [%]
r0373[0...2]	Anma stator direnci [%] / Anma stat.dir.[%]
r0374[0...2]	Rotor direnci [%] / Rotor dir. [%]
r0376[0...2]	Anma rotor direnci [%] / Anma rot. dir.[%]
r0377[0...2]	Toplam sızıntı reaktansı [%] / Top.sız.reakt.[%]
r0382[0...2]	Ana reaktans [%] / Ana reaktans [%]
r0384[0...2]	Rotor zaman sabiti / Rotor zaman sab.
r0386[0...2]	Toplam sızıntı zaman sabiti / Toplam sız. ZamanSabiti
p0400[0...2]	Enkoder türü seç / Kodl. türü seç

p0405[0...2]	Darbe türü seçimini etkinleştirir / Darbe türünü etkinleştirir
p0408[0...2]	Devir başına enkoder darbeleri / Dev başına kodl darbeleri
p0410[0...2]	Dahili yön algısını ters çevirir / Yön algısını ters çevirir
p0491[0...2]	Hız sinyali kaybında tepki / Kodl. türünü seç
p0492[0...2]	İzin verilen hız farkı / İzin verilen hız far
p0494[0...2]	Gecikme hız kaybı tepkisi / Gck hız kaybı tep
p0500[0...2]	Teknolojik uygulama / Tekn. uygulama
p0601[0...2]	Motor sıcaklığı sensörü / Motor sic. sensörü
p0604[0...2]	Eşik motor sıcaklığı / Eşik mot. sic.
p0610[0...2]	Motor I2t sıcaklık tepkisi / I2t sic. tepkisi
p0621[0...2]	Yeniden başlatmadan sonra motor sic. aynı / Mot.sic. aynı
p0622[0...2]	Başlangıçtan sonra sıcaklık tanımlaması için miktatsızlama zamanı / Mikn. zam.sic. tan.
r0623[0...2]	CO: Tanımlanan stator direnç ekranı / Ger. stator dir.
p0625[0...2]	Ortam motor sıcaklığı / Ortam mot. sic.
p0626[0...2]	Aşırı sıcaklık stator demiri / Aş.sic.stat.demiri
p0627[0...2]	Aşırı sıcaklık stator sarımı / Aş.sic.stat.sar.
p0628[0...2]	Aşırı sıcaklık rotor sarımı / Aş.sic.rot. sar.
r0630[0...2]	CO: Motor model ortam sıcaklığı / Mot. model ort. sic.
r0631[0...2]	CO: Stator demir sıcaklığı / Stat.demir sic.
r0632[0...2]	CO: Stator sarım sıcaklığı / Stat. sar. sic.
r0633[0...2]	CO: Rotor sarım sıcaklığı / Rot. sar.sic.
p0640[0...2]	Motor aşırı yüklenme etkeni [%] / Motor aşırıyük etk [%]
p1001[0...2]	Sabit frekans 1 / Sabit frekans 1
p1002[0...2]	Sabit frekans 2 / Sabit frekans 2
p1003[0...2]	Sabit frekans 3 / Sabit frekans 3
p1004[0...2]	Sabit frekans 4 / Sabit frekans 4
p1005[0...2]	Sabit frekans 5 / Sabit frekans 5
p1006[0...2]	Sabit frekans 6 / Sabit frekans 6
p1007[0...2]	Sabit frekans 7 / Sabit frekans 7
p1008[0...2]	Sabit frekans 8 / Sabit frekans 8
p1009[0...2]	Sabit frekans 9 / Sabit frekans 9
p1010[0...2]	Sabit frekans 10 / Sabit frekans 10
p1011[0...2]	Sabit frekans 11 / Sabit frekans 11
p1012[0...2]	Sabit frekans 12 / Sabit frekans 12
p1013[0...2]	Sabit frekans 13 / Sabit frekans 13
p1014[0...2]	Sabit frekans 14 / Sabit frekans 14
p1015[0...2]	Sabit frekans 15 / Sabit frekans 15
p1016[0...2]	Sabit frekans modu / FF modu
p1031[0...2]	MOP modu / MOP modu
p1040[0...2]	MOP set değeri / MOP set değeri
p1047[0...2]	RFG'nin MOP hızlanma rampası zamanı / MOP hızlanma rampası zamanı
p1048[0...2]	RFG'nin MOP yavaşlama rampası zamanı / MOP yavaşlama rampası zamanı
p1058[0...2]	JOG frekansı / JOG frekansı
p1059[0...2]	JOG frekansı sol / JOG frekansı <-
p1060[0...2]	JOG hızlanma rampası zamanı / JOG hızlanma rampası zamanı
p1061[0...2]	JOG yavaşlama rampası zamanı / JOG yavaşlama rampası zamanı
p1080[0...2]	Min. frekans / Min. frekans
p1082[0...2]	Maks. frekans / Maks. frekans
p1091[0...2]	Atlama frekansı / Atlama frekansı
p1092[0...2]	Atlama frekansı 2 / Atlama frekansı 2
p1093[0...2]	Atlama frekansı 3 / Atlama frekansı 3
p1094[0...2]	Atlama frekansı 4 / Atlama frekansı 4
p1101[0...2]	Atlama frekansı bant genişliği / Atlamafrek. bant genişliği

p1120[0...2]	Hızlanma rampası zamanı / Hızlanma rampası zamanı
p1121[0...2]	yavaşlama rampası zamanı / yavaşlama rampası zamanı
p1130[0...2]	Hızlanma rampası ilk yuvarlama zamanı / Hızlanma rampası ilk YvrZam.
p1131[0...2]	Hızlanma rampası son yuvarlama zamanı / Hızlanma rampası son YvrZam.
p1132[0...2]	yavaşlama rampası ilk yuvarlama zamanı / yavaşlama rampası ilk YvrZam.
p1133[0...2]	yavaşlama rampası son yuvarlama zamanı / yavaşlama rampası son YvrZam.
p1134[0...2]	Yuvarlama türü / Yuvarlama türü
p1135[0...2]	OFF3 veri çıkışı azalış zamanı / OFF3 veri çıkışı azalış zamanı
p1202[0...2]	Motor-akımı: Dönerken kalkış / Mot. ak.: Uçuşbaş.
p1203[0...2]	Arama hızı: Dönerken kalkış / AramaHızı: Uçuşbaş.
p1227[0...2]	Sıfır hız algılama izleme zamanı / Sıfır hız zamanı
p1232[0...2]	DC frenleme akımı / DC frenleme akımı
p1233[0...2]	DC frenleme süresi / DC fren. süresi
p1234[0...2]	DC frenleme başlatma frekansı / DC fren. başlatma frek.
p1236[0...2]	Bileşik frenleme akımı / Bileşik fren. ak.
p1240[0...2]	Vdc kontrolörünün yapılandırılması / Vdc kontrolörü
p1243[0...2]	Vdc-maks dinamik etkeni / Vdc-maks din. etk.
p1245[0...2]	Anahtar-açma seviyesi kin. arabelleğe alma / KIB ON seviyesi
r1246[0...2]	CO: Anahtar-açma seviyesi kin. arabelleğe alma / KIB ON seviyesi
p1247[0...2]	Kinetik arabelleğe almanın din. etkeni / KIB din. etkeni
p1250[0...2]	Vdc-kontrolör kazancı / Vdc ktrl. kazancı
p1251[0...2]	Integral süresi Vdc-kontrolör / Büt. zaman Vdc ktrl
p1252[0...2]	Diferansiyel zaman Vdc-kontrolör / Dif.zaman Vdc ktrl
p1253[0...2]	Vdc-kontrolör çıkış sınırlaması / Vdc ktrl çık. sın.
p1256[0...2]	Kinetik arabelleğe alma tepkisi / KIB Tepkisi
p1257[0...2]	Kinetik arabelleğe alma için frek. sınırı / KIB için frek. sınırı
p1300[0...2]	Kontrol modu / Kontrol modu
p1310[0...2]	Sürekli itme / Sürekli itme
p1311[0...2]	Hızlandırma itmesi / Hızlandırma itmesi
p1312[0...2]	Başlatma itmesi / Başlatma itmesi
p1316[0...2]	İtme ucu frekansı / İtme ucu frek.
p1320[0...2]	Programlanabilir V/f frek. koord. 1 / V/f frek. koord. 1
p1321[0...2]	Programlanabilir V/f volt. koord. 1 / V/f volt. koord. 1
p1322[0...2]	Programlanabilir V/f frek. koord. 2 / V/f frek. koord. 2
p1323[0...2]	Programlanabilir V/f volt. koord. 2 / V/f volt. koord. 2
p1324[0...2]	Programlanabilir V/f frek. koord. 3 / V/f frek. koord. 3
p1325[0...2]	Programlanabilir V/f volt. koord. 3 / V/f volt. koord. 3
p1333[0...2]	FCC için başlatma frekansı / FCC için başlatma frek.
p1334[0...2]	Kayma dengeleme aktivasyon aralığı / Kayma d. akt. aralığı
p1335[0...2]	Kayma dengelemesi / Kayma dengelemesi
p1336[0...2]	Kayma sınırı / Kayma sınırı
p1338[0...2]	Rezonans söndürme kazancı V/f/ Rez.sönd. kazancı V/f
p1340[0...2]	Imaks kontrolör oran kazancı / Imaks ktrl oran kazancı
p1341[0...2]	Imaks kontrolör bütünleme zamanı / Imaks Ktrl büt. zamanı
p1345[0...2]	Imaks gerilim Ktrl. oran kazancı / Imaks volt oran kazancı
p1346[0...2]	Imaks gerilim Ktrl. bütünleyici zaman / Imaks volt. büt. zamanı
p1350[0...2]	Gerilim yumuşak başlangıç / Gerilim yumuşak başlangıç
p1400[0...2]	Hız kontrolünün yapılandırılması / n-ktrl. yap.
p1442[0...2]	Ger. hız için filtre zamanı / Filtre zamanı n_ger.
p1452[0...2]	Gerçek hız filtre zamanı (SLVC) / Ger. hız filt. SLVC
p1460[0...2]	Kazanç hız kontrolörü / n-ktrl kazancı
p1462[0...2]	Bütünleyici zaman hız kontrolörü / n-ktrl Tn
p1470[0...2]	Kazanç hız kontrolörü (SLVC) / n-ktrl kazancı (SLVC)

p1472[0...2]	Bütünleyici zaman n-ktrl. (SLVC) / n-ktrl. Tn SLVC
p1488[0...2]	Düşüş giriş kaynağı / Düşüş giriş kaynağı
p1489[0...2]	Düşüş ölçekleme / Düşüş ölçekleme
p1496[0...2]	Ölçekleme hızlandırma ön kontrolü / Ölç. hız. önktrl.
p1499[0...2]	Ölçekleme hızlandırma moment kontrolü / Ölç. hız. moment Ktrl
p1520[0...2]	CO: Üst moment sınırı / Üst moment. sın.
p1521[0...2]	CO: Alt moment sınırı / Alt moment. sın.
p1525[0...2]	Ölçekleme alt moment sınırı / Ölç. alt moment sın.
p1530[0...2]	Motor güç sınırlaması / Motor güç sın.
p1531[0...2]	Yeniden üretim güç sınırlaması / Yeniden ür. güç sın.
p1570[0...2]	CO: Sabit değer dalgalanma set değeri / Sdeğ. dalgalanma ayrınok.
p1574[0...2]	Dinamik gerilim boşluk payı / Din. volt. boşluk payı
p1580[0...2]	Verimlilik optimizasyonu / Verimlilik optimiz.
p1582[0...2]	Dalgalanma set değeri için düzleştirme zamanı / Dalgalanma ayrınok. düzleştirme Zamanı
p1596[0...2]	Bütünleyici zaman alanı zayıflatma kontrolörü / Büt. zaman zayı. ktrl.
p1610[0...2]	Sürekli moment itmesi (SLVC) / Sür. moment itmesi
p1611[0...2]	Hızlandırma moment itmesi (SLVC) / Hız. moment itmesi
p1654[0...2]	Isq set değeri için düzleştirme zamanı / Isq ayrınok. düzleştirme Zamanı
p1715[0...2]	Kazanç akım kontrolörü / Kazanç akım ktrl.
p1717[0...2]	Bütünleyici zaman akım kontrolörü / Büt. zaman ak. ktrl.
p1745[0...2]	Devrilmede dalgalanma değişiklik sınırı / Dalg. değ. sın. devrilme
p1750[0...2]	Motor modelinin kontrol kelimesi / Motor modeli KtrlKel
p1752[0...2]	Başlatma-frek. hız adaptasyonu (enkoderli VC) / Başlatma-frek. (VC)
p1755[0...2]	Başlatma-frek. motor modeli (SLVC) / Başlatma-frek. (SLVC)
p1756[0...2]	Hist.-frekanslı motor modeli (SLVC) / Hist. frek. (SLVC)
p1758[0...2]	Açık devreye geçiş zamanı / Geçiş zamanı ->OL
p1759[0...2]	Kapalı devreye geçiş zamanı / Geçiş zamanı ->KapalıDevre
p1764[0...2]	n-adaptasyon Kp'si (SLVC) / Kp n-adapt. (SLVC)
p1767[0...2]	n-adaptasyon Tn'si (SLVC) / Tn n-adapt. (SLVC)
p1780[0...2]	Rs/Rr-adaptasyonunun kontrol kelimesi / KtrlKel Rs/Rr adapt
p1781[0...2]	Rs-adaptasyon Tn'si / Rs-adaptasyon Tn'si
p1786[0...2]	Xm-adaptasyon Tn'si / Xm-adaptasyon Tn'si
p1800[0...2]	Darbe frekansı / Darbe frekansı
p1803[0...2]	Maks. modülasyon / Maks. modülasyon
p1820[0...2]	Geri çıkış faz sırası / Geri çıkış faz sırası
p1909[0...2]	Motor veri tanımlamasının ktrl. kelimesi / Ktrl.mot.veri tan.
p2000[0...2]	Referans frekansı / Referans frek.
p2001[0...2]	Referans gerilimi / Referans gerilimi
p2002[0...2]	Referans akımı / Referans akımı
p2003[0...2]	Referans momenti / Referans momenti
p2004[0...2]	Referans gücü / Referans gücü
p2150[0...2]	Histerezis frekans f_hys / Hist. frek. f_hys
p2151[0...2]	Cl: Mesajlar için hız set değeri / Mesajlar için n-Set
p2152[0...2]	f>fmax gecikme zamanı / f>fmax gecikmesi
p2153[0...2]	Zaman sabiti hız filtresi / Zaman sabiti hız filtresi
p2155[0...2]	Eşik frekansı f_1 / Eşik frek. f_1
p2156[0...2]	Eşik frekansının gecikme zamanı f_1 / f_1 gecikme zamanı
p2157[0...2]	Eşik frekansı f_2 / Eşik frek. f_2
p2158[0...2]	Eşik frekansının gecikme zamanı f_2 / f_2 gecikme zamanı
p2159[0...2]	Eşik frekansı f_3 / Eşik frek. f_3
p2160[0...2]	Eşik frekansının gecikme zamanı f_3 / f_3 gecikme zamanı
p2161[0...2]	Frek. ayrınok. için Min. eşik / Ayrınok. Min. eşik
p2162[0...2]	Aşırı hız için histerezis frek. / Aşırı hız hist.frek.

p2163[0...2]	İzin sapması için girdi frek. / Girdi frek. sapma
p2164[0...2]	Histerezis frekans sapması / Hister. frek. sapma
p2165[0...2]	Gecikme zamanı izinli sapma / Gecikme_Zamanı izinli sap.
p2166[0...2]	Gecikme zamanı hızlanma rampası tamamlandı / Gecikme_Zamanı veri ÇıkışıTamam
p2167[0...2]	Kapatma frekansı f_off / Kapatma frek. f_off
p2168[0...2]	Gecikme zamanı T_off / Gecikme zamanı T_off
p2170[0...2]	Eşik akımı I_thresh / Eşik akımı
p2171[0...2]	Gecikme zamanı akımı / Gecikme zamanı akımı
p2172[0...2]	Eşik DC-bara gerilimi / Vdc eşiği
p2173[0...2]	Gecikme zamanı DC-bara gerilimi / Vdc gecikme zamanı
p2174[0...2]	Moment eşiği M_thresh / Moment eşiği
p2176[0...2]	Moment eşiği için gecikme zamanı / Gecikme zamanı moment
p2177[0...2]	Motorun bloklanma gecikme zamanı / Gecikme_Zamanı MotBlok
p2178[0...2]	Motorun dışarı çekilmesi için gecikme zamanı / Gecikme_T MotDışÇek
p2181[0...2]	Kayış arıza algılama modu / Kayış arıza algılama
p2182[0...2]	Kayış eşik frekansı 1 / Kayış eşik f_1
p2183[0...2]	Kayış eşik frekansı 2 / Kayış eşik f_2
p2184[0...2]	Kayış eşik frekansı 3 / Kayış eşik f_3
p2185[0...2]	Üst moment eşiği 1 / Üst moment eşik1
p2186[0...2]	Alt moment eşiği 1 / Alt moment eşik1
p2187[0...2]	Üst moment eşiği 2 / Üst moment eşik2
p2188[0...2]	Alt moment eşiği 2 / Alt moment eşik2
p2189[0...2]	Üst moment eşiği 3 / Üst moment eşik3
p2190[0...2]	Alt moment eşiği 3 / Alt moment eşik3
p2192[0...2]	Kayış arızası için zaman gecikmesi / kayış arıza gecikme_Zamanı
p2201[0...2]	Sabit PID set değeri 1 / Sabit PID aynok. 1
p2202[0...2]	Sabit PID set değeri 2 / Sabit PID aynok. 2
p2203[0...2]	Sabit PID set değeri 3 / Sabit PID aynok. 3
p2204[0...2]	Sabit PID set değeri 4 / Sabit PID aynok. 4
p2205[0...2]	Sabit PID set değeri 5 / Sabit PID aynok. 5
p2206[0...2]	Sabit PID set değeri 6 / Sabit PID aynok. 6
p2207[0...2]	Sabit PID set değeri 7 / Sabit PID aynok. 7
p2208[0...2]	Sabit PID set değeri 8 / Sabit PID aynok. 8
p2209[0...2]	Sabit PID set değeri 9 / Sabit PID aynok. 9
p2210[0...2]	Sabit PID set değeri 10 / Sabit PID aynok. 10
p2211[0...2]	Sabit PID set değeri 11 / Sabit PID aynok. 11
p2212[0...2]	Sabit PID set değeri 12 / Sabit PID aynok. 12
p2213[0...2]	Sabit PID set değeri 13 / Sabit PID aynok. 13
p2214[0...2]	Sabit PID set değeri 14 / Sabit PID aynok. 14
p2215[0...2]	Sabit PID set değeri 15 / Sabit PID aynok. 15
p2216[0...2]	Sabit PID set değeri modu / Sabit PID Modu
p2231[0...2]	PID-MOP modu / PID-MOP modu.
p2240[0...2]	PID-MOP set değeri / PID-MOP aynok.
p2247[0...2]	RFG'nin PID-MOP hızlanma rampası zamanı / PMOP hızlanma rampası zamanı
p2248[0...2]	RFG'nin PID-MOP yavaşlama rampası zamanı / PMOP yavaşlama rampası zamanı
p2470[0...2]	Enkoder hız ölçekleme etkeni / Kodl. hız ölç.
p2481[0...2]	Dişli kutusu oran girişi / Dişli kutusu oran girişi
p2482[0...2]	Dişli kutusu oran çıkışı / Dişli kutusu oran çıkışı
p2484[0...2]	Mil sıralarının no. = 1 Birim / Konum ref. birim
p2487[0...2]	Konumsal hata kırpm değeri / Konumsal kırpm / Konumsal hata
p2488[0...2]	Mesafe / Devir no. / Mesafe / Devir no.

1.4 Konektör/Binektör (BICO) Parametreleri

1.4.1 Binektör Giriş Parametreleri

Ürün: G120, Sürüm: 3202700, Dil: ing, Tür: BI	
p0731[0...2]	BI: Dijital çıkış 0 fonksiyonu / DO0 Fonk.
p0732[0...2]	BI: Dijital çıkış 1 fonksiyonu / DO1 Fonk.
p0733[0...2]	BI: Dijital çıkış 2 fonksiyonu / DO2 Fonk.
p0800[0...2]	BI: Parameter dizisi 0 indir / Par.dizisi 0 indir
p0801[0...2]	BI: Parameter dizisi 1 indir / Par.dizisi 1 indir
p0806	BI: Panel erişimini durdur / Panel eriş. durdur
p0810	BI: CDS bit 0 (Elle/Otomatik) / CDS bit 0
p0811	BI: CDS bit 1 / CDS bit 1
p0820	BI: DDS bit 0 / DDS bit 0
p0821	BI: DDS bit 1 / DDS bit 1
p0840[0...2]	BI: ON/OFF1 / ON/OFF1
p0842[0...2]	BI: ON geri/OFF1 / ON geri/OFF1
p0844[0...2]	BI: 1. OFF2 / 1. OFF2
p0845[0...2]	BI: 2. OFF2 / 2. OFF2
p0848[0...2]	BI: 1. OFF3 / 1. OFF3
p0849[0...2]	BI: 2. OFF3 / 2. OFF3
p0852[0...2]	BI: Darbe etkinleştir / Darbe etkinleştir
p1020[0...2]	BI: Sabit frek. seçimi Bit 0 / FF seç. Bit 0
p1021[0...2]	BI: Sabit frek. seçimi Bit 1 / FF seç. Bit 1
p1022[0...2]	BI: Sabit frek. seçimi Bit 2 / FF seç. Bit 2
p1023[0...2]	BI: Sabit frek. seçimi Bit 3 / FF seç. Bit 3
p1035[0...2]	BI: MOP (UP-command) etkinleştir / MOP(UP) etkinleştir
p1036[0...2]	BI: MOP (DOWN-command) etkinleştir / MOP(DWN) etkinleştir
p1041[0...2]	BI: Set değeri otomatik/manüel MOP seçimi / Ayarnok. oto/manü
p1043[0...2]	BI: MOP kabul veri çıkışı üreteç set değeri / MOP kabul RFG ayarnok
p1055[0...2]	BI: JOG sağı etkinleştir / JOG etkinleştir ->
p1056[0...2]	BI: JOG sol etkinleştir / JOG etkinleştir ->
p1074[0...2]	BI: Ek set değerini devre dışı bırak / Ek ayarnok. devredışıdır.
p1110[0...2]	BI: Neg. frek. set değerini durdur / Neg. ayarnok. durdur
p1113[0...2]	BI: Geri / Geri
p1124[0...2]	BI: JOG veri çıkışı zamanlarını etkinleştir / JOG veri çıkışı etkinleştir
p1140[0...2]	BI: RFG etkinleştir / RFG etkinleştir
p1141[0...2]	BI: RFG başlat / RFG başlat
p1142[0...2]	BI: RFG etkinleştirme set değeri / RFG etkinleştirme ayarnok.
p1218[0...2]	BI: MHB geçersiz kılma / MHB geçersiz kılma
p1230[0...2]	BI: DC frenlemeyi etkinleştir / DC fre. etkinleştir
p1477[0...2]	BI: n-ctrl toplayıcısını ayarla / Toplayıcıyı ayarla
p1492[0...2]	BI: Düşüşü etkinleştir / Düşüşü etkinleştir
p1501[0...2]	BI: Moment kontrolüne geç / Geç > moment Ktrl
p2103[0...2]	BI: 1. Hata onayı / 1. Hata onayı
p2104[0...2]	BI: 2. Hata onayı / 2. Hata onayı
p2106[0...2]	BI: Harici hata / Harici hata
p2200[0...2]	BI: PID kontrolörünü etkinleştir / PID ktrl etkinleştir
p2220[0...2]	BI: Sabit PID ayarnok. seçimi Bit 0 / PID ayarnok.->Bit 0
p2221[0...2]	BI: Sabit PID ayarnok. seçimi Bit 1 / PID ayarnok.->Bit 1

p2222[0...2]	BI: Sabit PID ayrınok. seçimi Bit 2 / PID ayrınok.->Bit 2
p2223[0...2]	BI: Sabit PID ayrınok. seçimi Bit 3 / PID ayrınok.->Bit 3
p2235[0...2]	BI: PID-MOP (UP-komut) etkinleştir / MOP(UP) etkinleştir
p2236[0...2]	BI: PID-MOP (DOWN-komut) etkinleştir / MOP(DWN) etkinleştir
p2241[0...2]	BI: PID-MOP seçim set değeri otomatik/manüel / Ayrınok. otomatik/manüel
p2243[0...2]	BI: PID-MOP kabul veri çıkışı üreteç set değeri / PMOP kabul RFG ayrınok
p2480[0...2]	BI: Konumlandırma yavaşlama rampası etkinleştir / Konumlandırma etkinleştir
p2810[0...1]	BI: AND 1 / AND 1
p2812[0...1]	BI: AND 2 / AND 2
p2814[0...1]	BI: AND 3 / AND 3
p2816[0...1]	BI: OR 1 / OR 1
p2818[0...1]	BI: OR 2 / OR 2
p2820[0...1]	BI: OR 3 / OR 3
p2822[0...1]	BI: XOR 1 / XOR 1
p2824[0...1]	BI: XOR 2 / XOR 2
p2826[0...1]	BI: XOR 3 / XOR 3
p2828	BI: NOT 1 / NOT 1
p2830	BI: NOT 2 / NOT 2
p2832	BI: NOT 3 / NOT 3
p2834[0...3]	BI: D-FF 1 / D-FF 1
p2837[0...3]	BI: D-FF 2 / D-FF 2
p2840[0...1]	BI: RS-FF 1 / RS-FF 1
p2843[0...1]	BI: RS-FF 2 / RS-FF 2
p2846[0...1]	BI: RS-FF 3 / RS-FF 3
p2849	BI: Zamanlayıcı 1 / Zamanlayıcı 1
p2854	BI: Zamanlayıcı 2 / Zamanlayıcı 2
p2859	BI: Zamanlayıcı 3 / Zamanlayıcı 3
p2864	BI: Zamanlayıcı 4 / Zamanlayıcı 4
p2940	BI: Titreşim Bırakma fonksiyonu / Titreşim Bırak

1.4.2 Konektör Giriş Parametreleri

Ürün: G120, Sürüm: 3202700, Dil: ing, Tür: CI	
p0095[0...9]	CI: Ekran PZD sinyalleri / PZD sinyalleri
p0771[0...1]	CI: AO / AO
p1042[0...2]	CI: MOP otomatik set değeri / MOP otomatik set değeri
p1044[0...2]	CI: MOP veri çıkışı üreteç set değeri / MOP RFG set değeri
p1070[0...2]	CI: Ana set değeri / Ana set değeri
p1071[0...2]	CI: Ana set değeri ölçekleme / Ana set değeri ölç.
p1075[0...2]	CI: Ek set değeri / Ek set değeri
p1076[0...2]	CI: Ek set değeri ölçekleme / Ek ayrınok. ölç.
p1330[0...2]	CI: Gerilim set değeri / Gerilim ayrınok.
p1478[0...2]	CI: n-ctrl toplayıcı değerini ayarla / Top. değerini ayarla
p1503[0...2]	CI: Moment set değeri / Moment ayrınok.
p1511[0...2]	CI: Ek moment set değeri / Ek trk ayrınok
p1522[0...2]	CI: Üst moment sınırı / Üst moment. sın.
p1523[0...2]	CI: Alt moment sınırı / Alt moment. sın.
p2016[0...7]	CI: RS232 üstünde USS'ye PZD / PZD->USS
p2019[0...7]	CI: RS485 üstünde USS'ye PZD (USS) / PZD->COM (USS)
p2051[0...7]	CI: Bölgesel ağa PZD / FB'ye PZD
p2151[0...2]	CI: Mesajlar için hız set değeri / Mesajlar için n-Set
p2242[0...2]	CI: PID-MOP otomatik set değeri / PMOP otomatik set değeri
p2244[0...2]	CI: PID-MOP veri çıkışı üreteç set değeri / PMOP RFG set değeri
p2253[0...2]	CI: PID set değeri / PID set değeri
p2254[0...2]	CI: PID kırpma kaynağı / PID kırpma kaynağı
p2264[0...2]	CI: PID geri bildirim / PID geri bildirim
p2869[0...1]	CI: ADD 1 / ADD 1
p2871[0...1]	CI: ADD 2 / ADD 2
p2873[0...1]	CI: SUB 1 / SUB 1
p2875[0...1]	CI: SUB 2 / SUB 2
p2877[0...1]	CI: MUL 1 / MUL 1
p2879[0...1]	CI: MUL 2 / MUL 2
p2881[0...1]	CI: DIV 1 / DIV 1
p2883[0...1]	CI: DIV 2 / DIV 2
p2885[0...1]	CI: CMP 1 / CMP 1
p2887[0...1]	CI: CMP 2 / CMP 2
p8851[0...7]	CI: Bölgesel ağa PZD / FB'ye PZD

1.4.3 Binektör Çıkış Parametreleri

Ürün: G120, Sürüm: 3202700, Dil: ing, Tür: BO	
r0807.0	BO: Kullanıcı erişimini gösterir / Kullanıcı er. gösterir
r1025.0	BO: Sabit frekans modu / FF modu
r2032.0...15	BO: RS232 üstünde USS'den CtrlWrd1 / CtrlWd1 <- USS
r2033.0...15	BO: RS232 üstünde USS'den CtrlWrd2 / CtrlWd2 <- USS
r2036.0...15	BO: RS485 üstünde USS'den CtrlWrd1 (USS) / CtrlWd1 <- COM
r2037.0...15	BO: RS485 üstünde USS'den CtrlWrd2 / CtrlWd2 <- COM
r2090.0...15	BO: Bölgesel ağdan kontrol kelimesi 1 / CtrlWd1 <- FB
r2091.0...15	BO: Bölgesel ağdan kontrol kelimesi 2 / CtrlWd2 <- FB
r2225.0	BO: PID Sabit frekans durumu / PID FF Durumu
r2811.0	BO: AND 1 / AND 1
r2813.0	BO: AND 2 / AND 2
r2815.0	BO: AND 3 / AND 3
r2817.0	BO: OR 1 / OR 1
r2819.0	BO: OR 2 / OR 2
r2821.0	BO: OR 3 / OR 3
r2823.0	BO: XOR 1 / XOR 1
r2825.0	BO: XOR 2 / XOR 2
r2827.0	BO: XOR 3 / XOR 3
r2829.0	BO: NOT 1 / NOT 1
r2831.0	BO: NOT 2 / NOT 2
r2833.0	BO: NOT 3 / NOT 3
r2835.0	BO: Q D-FF 1 / Q D-FF 1
r2836.0	BO: NOT-Q D-FF 1 / NOT-Q D-FF 1
r2838.0	BO: Q D-FF 2 / Q D-FF 2
r2839.0	BO: NOT-Q D-FF 2 / NOT-Q D-FF 2
r2841.0	BO: Q RS-FF 1 / Q RS-FF 1
r2842.0	BO: NOT-Q RS-FF 1 / NOT-Q RS-FF 1
r2844.0	BO: Q RS-FF 2 / Q RS-FF 2
r2845.0	BO: NOT-Q RS-FF 2 / NOT-Q RS-FF 2
r2847.0	BO: Q RS-FF 3 / Q RS-FF 3
r2848.0	BO: NOT-Q RS-FF 3 / NOT-Q RS-FF 3
r2852.0	BO: Zamanlayıcı 1 / Zamanlayıcı 1
r2853.0	BO: Nout zamanlayıcı 1 / Nout zamanlayıcı 1
r2857.0	BO: Zamanlayıcı 2 / Zamanlayıcı 2
r2858.0	BO: Nout zamanlayıcı 2 / Nout zamanlayıcı 2
r2862.0	BO: Zamanlayıcı 3 / Zamanlayıcı 3
r2863.0	BO: Nout zamanlayıcı 3 / Nout zamanlayıcı 3
r2867.0	BO: Zamanlayıcı 4 / Zamanlayıcı 4
r2868.0	BO: Nout zamanlayıcı 4 / Nout zamanlayıcı 4
r2886.0	BO: CMP 1 / CMP 1
r2888.0	BO: CMP 2 / CMP 2
r8890.0...15	BO: Bölgesel ağdan kontrol kelimesi 1 / CtrlWd1 <- FB
r8891.0...15	BO: Bölgesel ağdan kontrol kelimesi 2 / CtrlWd2 <- FB

1.4.4 Konektör Çıkış Parametreleri

Ürün: G120, Sürüm: 3202700, Dil: ing, Tür: CO:	
r0020	CO: RFG öncesi frek. set değeri / RFG öncesi ayrınok
r0021	CO: Gerçek filtreli frekans / Ger. filt. frek.
r0024	CO: Gerçek filtreli çıkış frekans / Ger. çık. frek.
r0025	CO: Gerçek çıkış gerilimi / Ger.çık. volt
r0026[0...1]	CO: Gerçek filtreli DC-bara gerilimi / Ger. fil. Vdc
r0027	CO: Gerçek çıkış akımı / Ger. çık. ak
r0029	CO: Akı üreten akım / Dalgalı ür. ak.
r0030	CO: Moment üretilen akım / Moment ür.ak
r0031	CO: Gerçek filtrelenmiş moment / Ger. filt. moment
r0032	CO: Gerçek filtreli güç / Ger. filt. güç
r0035[0...2]	CO: Gerçek motor sıcaklığı / Ger. mot.sıc.
r0036	CO: İnvörtör aşırı yük kullanımı / İnvörtör aşyık kul
r0037[0...4]	CO: İnvörtör sıcaklığı [°C] / İnvörtör sıc.
r0038	CO: Filtreli güç faktörü / Fil.güç fakt
r0039	CO: Enerji tüketim ölçer [kWh] / Enerji ölçer
r0051[0...1]	CO: Etkin Sürücü Veri Dizisi (DDS) / Etkin DDS
r0061	CO: Gerçek rotor hızı / Ger. rotor hızı
r0062	CO: Frekans set değeri / Frek. set değeri
r0063	CO: Gerçek frekans / Ger. frekans
r0064	CO: Sapma frekansı kontrolörü / Sap. frek ktrl
r0065	CO: Kayma frekansı / Kayma frekansı
r0066	CO: Gerçek çıkış frekansı / Ger. çık. frek.
r0067	CO: Gerçek çıkış akım sınırı / Çık. ak. sınırı
r0068	CO: Çıkış akımı / Çıkış akımı
r0069[0...5]	CO: Gerçek faz akımı / Ger. faz ak
r0070	CO: Gerçek DC-bara gerilimi / Ger. Vdc
r0071	CO: Maks. çıkış gerilimi / Maks. çık.volt
r0072	CO: Gerçek çıkış gerilimi / Ger. çık.volt
r0074	CO: Gerçek modülasyon / Ger. modülasyon
r0075	CO: Akım set değeri Isd / Ak. ayrınok. Isd
r0076	CO: Gerçek akım / Ger. ak. Isd
r0077	CO: Akım set değeri Isq / Ak. ayrınok. Isq
r0078	CO: Gerçek akım Isq / Ger. ak. Isq
r0079	CO: Moment set değeri (toplam) / Toplam trk ayrınok
r0080	CO: Gerçek moment / Ger. moment
r0084	CO: Gerçek hava boşluğu dalgası / Hava boşluğu dalgası
r0085	CO: Gerçek yeniden etkin akım / Ger.yeniden-etkin ak.
r0086	CO: Gerçek etkin akım / Ger.etkin ak.
r0087	CO: Gerçek güç faktörü / Ger.güç etk.
r0090	CO: Gerçek rotor açısı / Ger. rotor açısı
r0094	CO: Dönüşüm açısı / Dön. açısı
r0394	CO: Stator direnci IGBT [%] / Stat. dir.IGBT
r0395	CO: Toplam stator direnci [%] / Toplam stat.dir
r0396	CO: Gerçek rotor direnci / Ger. rotor dir.
r0485	CO: Enkoder sayaç değeri / Enkoder say değ.
r0623[0...2]	CO: Tanımlanan stator direnç ekranı / Ger. stator dir.
r0630[0...2]	CO: Motor model ortam sıcaklığı / Mot. model ort. sıc.
r0631[0...2]	CO: Stator demir sıcaklığı / Stat.demir sıc.
r0632[0...2]	CO: Stator sarım sıcaklığı / Stat. sar. sıc.

r0633[0...2]	CO: Rotor sarım sıcaklığı / Rot. sar.sıc.
r0755[0...1]	CO: Gerçek AI ölç. sonrası [4000h] / CO:AI ölç[4000h]
r0947[0...63]	CO: Son hata kodu / Son hata kodu
r0949[0...63]	CO: Hata değeri / Hata değeri
r1024	CO: Gerçek sabit frekans / Ger. FF
r1045	CO: RFG'nin MOP giriş frekans / MOP RFG girişi
r1050	CO: Gerçek MOP Çıkış frek. / MOP çık.frekw.
r1078	CO: Toplam frekans set değeri / Top. frekw.ayrnok.
r1079	CO: Seçilen frekans set değeri / Seç. frekw.ayrnok.
r1114	CO: Doğ. ktrl. sonrası frekw. ayrnok. / Ayrnok.<-doğ.ktrl.
r1119	CO: RFG öncesi frekw. set değeri / RFG öncesi ayrnok
r1170	CO: RFG sonrası frekans set değeri / RFG sonrası ayrnok.
r1242	CO: Vdc-maks anahtar-açma seviyesi / Vdc-maks ON sev.
r1246[0...2]	CO: Anahtar-açma seviyesi kin. arabelleğe alma / KIB ON seviyesi
r1315	CO: Toplam itme gerilimi / Toplam itme V
r1337	CO: V/f kayma frekans / V/f kayma frekw.
r1343	CO: Imaks kontrolör frekw. çıkışı / Imaks Ktrl Fçıkış
r1344	CO: Imaks kontrolör volt. çıkışı / Imaks Ktrl Vçıkış
r1438	CO: Kontrolöre frekw. set değeri / Frekw. ayrnok. ktl
r1445	CO: Gerçek filtreli frekans / Ger. filt. frekw.
r1482	CO: n-ktrl bütünleyici çıkışı / n-ktrl büt. çıkışı
r1490	CO: Düşüş frekans / Düşüş frekw.
r1508	CO: Moment set değeri / Moment ayrnok.
r1515	CO: Ek moment set değeri / Ek trk ayrnok
r1518	CO: Hızlandırma moment / Hız. moment
p1520[0...2]	CO: Üst moment sınırı / Üst moment. sın.
p1521[0...2]	CO: Alt moment sınırı / Alt moment. sın.
r1526	CO: Üst moment sınırı / Üst moment. sın.
r1527	CO: Alt moment sınırı / Alt moment. sın.
r1536	CO: Maks. moment motor akımı / Maks. moment mot. ak.
r1537	CO: Maks. moment yeniden üretim akımı / Maks. moment yen. ür. ak.
r1538	CO: Üst moment sınırı (toplam) / Toplam üst Moment Sın.
r1539	CO: Alt moment sınırı (toplam) / Toplam alt Moment Sın.
p1570[0...2]	CO: Sabit değer dalgalanma set değeri / Sdeğ. dalgalanma ayrnok.
r1583	CO: Dalgalanma set değeri (düzleştirilmiş) / Düzleştirilmiş ayrnok.
r1597	CO: Çıkış alanı zayıflatma kontrolörü / Çıkış zayı. Ktrl
r1598	CO: Dalgalanma set değeri (toplam) / Toplam dalgalanma ayrnok
r1718	CO: Isq kontrolörünün çıkışı / Çık. Isq ktrl
r1719	CO: Isq Ktrl. bütünleyici çıkışı / Büt. çık. Isq
r1723	CO: Isd kontrolörünün çıkışı / Çık. Isd ktrl
r1724	CO: Isd Ktrl. bütünleyici çıkışı / Büt. çık. Isd
r1725	CO: Isd Ktrl. bütünleyici sınırı / Büt. sınır Isd
r1728	CO: Ayrılma gerilimi / Ayrılma gerilimi
r1746	CO: Gerçek dalgalanma değişikliği / Ger. dalgalanma değişikliği
r1770	CO: n-adaptasyonun oran çıkışı / Oran çıkış n-ad
r1771	CO: n-adaptasyonun büt. çıkışı / Büt. çıkış n-ad
r1778	CO: Dalgalanma açısı farklılığı / Dalgalanma açısı fark.
r1782	CO: Rs-adaptasyon çıkışı / Rs-adaptasyon çıkışı
r1787	CO: Xm-adaptasyon çıkışı / Çık. Xm-adaptasyon
r1801[0...1]	CO: Darbe frekans / Darbe frekans
r2015[0...7]	CO: RS232 üstünde USS'den PZD / PZD<-USS
r2018[0...7]	CO: RS485 üstünde USS'den PZD / PZD<-COM(USS)
r2050[0...7]	CO: Bölgesel ağdan PZD / FB'den PZD

r2059[0...4]	CO: Sol Master için SOL bağlantı durumlarını gösterir. / SOL durumlarını gösterir
r2110[0...3]	CO: Uyarı numarası / Uyarı numarası
r2131	CO: Son hata numarası kodu / Son hata kodu
r2132	CO: İlk uyarı numara kodu / İlk uyarı kodu
r2169	CO: Gerçek filtreli frekans / Ger. filt. frek.
r2224	CO: Gerçek sabit PID set değeri / Sabit PID aymok.
r2245	CO: RFG'nin PID-MOP giriş frekans / PMOP RFG girişi
r2250	CO: PID-MOP çıkış set değeri / PMOP çıkış aymok.
r2260	CO: PID-RFG sonrası PID set değeri / PID aymok. <-RFG
r2262	CO: RFG sonrası filtrelenmiş PID aymok. / Filt. PID aymok.
r2266	CO: PID filtreli geri bildirim / PID filt.geri bild.
r2272	CO: PID ölçekli geri bildirim / PID ölçek geribild.
r2273	CO: PID hatası / PID hatası
r2294	CO: Gerçek PID çıkışı/ Ger. PID çıkışı
r2477	CO: Gerçek ölçekli enkoder hızı / Ger. ölç. kodl. hızı
r2478	CO: Gerçek ölçekli enkoder frekans / Ger. ölç. kodl. frek.
r2489[0...2]	CO: İzleme parametresi / İzleme / İzleme parametresi
r2870	CO: ADD 1 / ADD 1
r2872	CO: ADD 2 / ADD 2
r2874	CO: SUB 1 / SUB 1
r2876	CO: SUB 2 / SUB 2
r2878	CO: MUL 1 / MUL 1
r2880	CO: MUL 2 / MUL 2
r2882	CO: DIV 1 / DIV 1
r2884	CO: DIV 2 / DIV 2
p2889	CO: [%] olarak sabit set değeri 1 / Sabit aymok. % 1
p2890	CO: [%] olarak sabit set değeri 2 / Sabit aymok. % 2
r2955	CO: Titreşim sinyal çıkışı / Titreşim çıkışı
r8850[0...7]	CO: Bölgesel ağıdan PZD / FB'den PZD
r9660	CO: Zorlanmış dinamizasyona kadar SI kalan zaman / SI kalan zaman

1.4.5 Konektör/Binektör Çıkış Parametreleri

Ürün: G120, Sürüm: 3202700, Dil: ing, Tür: CO/BO	
r0019.0...14	CO/BO: BOP kontrol kelimesi / BOP KtrlKlm
r0050	CO/BO: Etkin Komut Veri Dizisi / Etkin CDS
r0052.0...15	CO/BO: Gerçek durum kelimesi 1 / Ger DurKel1
r0053.0...15	CO/BO: Gerçek durum kelimesi 2 / Ger DurKel2
r0053.1...15	CO/BO: Gerçek durum kelimesi 2 / Ger DurKel2
r0054.0...15	CO/BO: Gerçek kontrol kelimesi 1 / Ger KtrlKel1
r0055.0...15	CO/BO: Gerçek kontrol kelimesi 2 / Ger KtrlKel2
r0056.0...15	CO/BO: Motor kontrolünün durumu / Durum MotKtrl
r0056.0...13	CO/BO: Motor kontrolünün durumu / Durum MotKtrl
r0403.0...4	CO/BO: Enkoder durum kelimesi / Kodl. DurKel
r0722.0...12	CO/BO: İkili giriş değerleri / İk.gir.değ.
r0747.0...2	CO/BO: Dijital çıkışların durumu / DO durumu
r0751.0...9	CO/BO: AI kelime durumu / AI Klm durumu
r0785.0...1	CO/BO: AO kelime durumu / AO Klm durumu
r1407.0...15	CO/BO: Motor kontrolünün 2 durumu / Durum 2 Ktrl
r1751.0...15	CO/BO: Motor modelinin durum kelimesi / Motor modeli DurumKel
r2197.0...12	CO/BO: İzleme kelimesi 1 / İzleme Kel1
r2198.0...12	CO/BO: İzleme kelimesi 2 / İzleme Kel2
r3113.0...15	CO/BO: Hata Bit Dizisi / Hata Bit Dizisi
r9620.0...13	CO/BO: SI durum kelimesi / SI DurKel
r9771.0...1	CO/BO: SI donanım fonksiyonları / SI don. fonksiyonları
r9772.0...15	CO/BO: SI durum kelimesi / SI DurKel
r9820.0...13	CO/BO: SI durum kelimesi / SI DurKel

1.5 Hızlı devreye alma (P0010 = 1)

Aşağıdaki parametreler hızlı devreye alım için gereklidir (P0010 = 1).

Tablo 1-2 Hızlı devreye alma (P0010 = 1)

Par.-No.	İsim	Erişim düzeyi	Değiştirilebilir
P0100	Avrupa / Kuzey Amerika	1	C
P0205	İnvertör uygulaması	3	C
P0230	Çıkış filtresi	1	C
P0233	Filtre endüktansı	1	C
P0234	Filtre kapasitesi	1	C
P0300	Motor türünü seç	2	C
P0304	Anma motor gerilimi	1	C
P0305	Anma motor akımı	1	C
P0307	Anma motor güç	1	C
P0308	Anma motor cosPhi	1	C
P0309	Anma motor verimlilik	1	C
P0310	Anma motor frekansı	1	C
P0311	Anma motor hızı	1	C
P0314	Motor kutup çift numarası	3	C
P0320	Motor mıknatıslanma akımı	3	CT
P0335	Motor soğutma	2	CT
P0400	Enkoder türünü seç	2	CT
P0408	Devir başına enkoder darbesi	2	CT
P0500	Teknolojik uygulama	3	CT
P0625	Ortam motor sıcaklığı	3	CUT
P0640	Motor aşırı yük etkeni [%]	2	CUT
P0700	Komut kaynağının seçimi	1	CT
P0727	2/3-kablo yöntem seçimi	2	CT
P1000	Frekans set değerinin seçimi	1	CT

Tablo 1-2 Hızlı devreye alma (P0010 = 1)

Par.-No.	İsim	Erişim düzeyi	Değiştirilebilir
P1080	Min. frekans	1	CUT
P1082	Maks. frekans	1	CT
P1120	Veri çıkış artış zamanı	1	CUT
P1121	Veri çıkış azalış zamanı	1	CUT
P1135	OFF3 veri çıkış azalış zamanı	2	CUT
P1300	Kontrol modu	2	CT
P1500	Moment set değerinin seçimi	2	CT
P1900	Motor veri tanımlamasını seç	2	CT
P1960	Hız kontrol optimizasyonu	3	CT

P0010 = 1 seçildiğinde P0003 (kullanıcı erişim seviyesi) erişilecek olan parametrelerin seçilmesi için kullanılabilir. Bu parametre kullanıcı tanımlı bir parametre listesinin seçilmesine de olanak verir.

Hızlı devreye alım sırasının sonunda gerekli motor hesaplamalarını yapmak için P3900 = 1 ayarlamasını yapın ve diğer tüm parametreleri (P0010 = 1 durumunda kapsanmayan) varsayılan ayarlarına getirin.

Not

Bu, sadece Hızlı Devreye Alma modunda uygulanır.

Fonksiyon Şemaları

İçindekiler

2.1	İçindekiler: fonksiyon Şemaları	2-314
2.2	Fonksiyon Şemalarındaki semboller	2-316
2.3	Genel Bakış	2-318
2.4	Harici Arayüzler	2-321
2.5	Dahili Set değeri Kaynağı	2-336
2.6	Teknoloji Fonksiyonları	2-343
2.7	Serbest Fonksiyon Blokları	2-355
2.8	Set değeri Kanalı	2-360
2.9	V/f Kontrolü	2-366
2.10	Vektör Kontrol	2-369

2.1 İçindekiler: fonksiyon şemaları

2.2 Fonksiyon şemalarındaki semboller	2-316
0010 – Fonksiyon şemalarındaki semboller	2-317
2.3 Genel Bakış	2-318
1100 – Genel Bakış	2-319
1200 – Harici ve Dahili Set değerlerin Bağlantısı	2-320
2.4 Harici Arayüzler	2-321
2000 – Dijital Girişler (DI)	2-322
2100 – Dijital Çıkışlar (DO).....	2-323
2200 – Analog Giriş (AI)	2-324
2300 – Analog Çıkış (AO).....	2-325
2400 – Temel Operatör Paneli (BOP).....	2-326
2500 – RS232 üstünde USS, Alınıyor	2-327
2510 – RS232 üstünde USS, İletiliyor	2-328
2600 – RS485 üstünde USS, Alınıyor	2-329
2610 – RS485 üstünde USS, İletiliyor	2-330
2700 – PROFIBUS, Alınıyor	2-331
2710 – PROFIBUS, İletiliyor.....	2-332
2720 – PROFInet, Alınıyor.....	2-333
2730 – PROFInet, İletiliyor	2-334
2800 – Enkoder değerlendirme.....	2-335
2.5 Dahili Set değeri Kaynağı	2-336
3100 – Motorize potansiyometre (MOP).....	2-337
3200 – Sabit Frekans (FF) Doğrudan Seçim (P1016 = 1).....	2-338
3210 – Sabit Frekans (FF) İkili Seçim (P1016 = 2)	2-339
3300 – Sabit PID set değeri, Doğrudan Seçim (P2216 = 1).....	2-340
3310 – Sabit PID set değeri, İkili Seçim (P2216 = 2)	2-341
3400 – PID Motorize potansiyometre (PID-MOP)	2-342
2.6 Teknoloji Fonksiyonları	2-343
4100 – İzleme (r2197, bit 00 - 04)	2-344
4110 – İzleme (r2197, bit 05 - 12).....	2-345
4115 – İzleme (r2197, bit 09 - 10) (sadece PM240)	2-346
4120 – İzleme (r2198, bit 00 - 03)	2-347

4130 – İzleme (r2198, bit 04 - 08)	2-348
4140 – İzleme (r2198, bit 09 - 12)	2-349
4150 – Kontrol kelimesi 1 (r0054).....	2-350
4160 – Kontrol kelimesi 2 (r0055).....	2-351
4170 – Durum kelimesi 1 (r0052)	2-352
4180 – Durum kelimesi 2 (r0053)	2-353
4600 – Vdc Kontrol (maks, min).....	2-354
2.7 Serbest Fonksiyon Blokları	2-355
4800 – AND-, OR-, XOR- ve NOT- Elemanları.....	2-356
4810 – FlipFlop'lar	2-357
4820 – Zamanlayıcılar	2-358
4830 – Adders (Toplayıcılar), Subtractors (Çıkarıcılar), Multipliers (Çarpıcılar), Dividers (Bölücüler), Comparators (Karşılaştırıcılar), % olarak Ayar	2-359
2.8 Set değeri Kanalı	2-360
5000 – Set değeri kanalı ve Motor kontrolü.....	2-361
5100 – PID Kontrolörü	2-362
5150 – Titreşim Üretici.....	2-363
5200 – Ek Frekans Değişiklikleri (AFM)	2-364
5300 – Veri Çıkışı Fonksiyon Üretici	2-365
2.9 V/f Kontrolü	2-366
6100 – PM240 ile invertörlerin V/f Kontrolüne Genel Bakış	2-367
6200 – PM250/PM260 ile invertörlerin V/f Kontrolüne Genel Bakış.....	2-368
2.10 Vektör Kontrolü.....	2-369
7000 – Enkoder olmadan (SLVC) Hız Kontrolüne Genel Bakış: P1300 = 20 ve P1501 = 0..	2-370
7010 – Enkoder ile (VC) Hız Kontrolüne Genel Bakış: P1300 = 21 ve P1501 = 0	2-371
7200 – Enkoder olmadan (SLVC) Moment Kontrolüne Genel Bakış: P1300 = 22/20 ve P1501 = 1....	2-372
7210 – Enkoder ile (VC) Moment Kontrolüne Genel Bakış: P1300 = 23/21 ve P1501 = 1 ...	2-373
7500 – Enkoder olmadan (SLVC) Hız Kontrolü: P1300 = 20 ve P1501 = 0	2-374
7510 – Enkoder ile (VC) Hız Kontrolü: P1300 = 21 ve P1501 = 0	2-375
7700 – Enkoder (SLVC) olmadan Moment Kontrolü ve Moment Sınırlaması	2-376
7710 – Enkoder (VC) ile Moment Kontrolü ve Moment Sınırlaması.....	2-377
7800 – Dalgalanma Set değeri (SLVC ve VC).....	2-378
7900 – Enkoder olmadan (SLVC) Akım Kontrolörü ve Gözlemci Modeli:.....	2-379
7910 – Enkoder ile (VC) Akım Kontrolörü ve Gözlemci Modeli:	2-380
8000 – Analog çıkışlar ve ekran değerleri	2-381

2.2 Fonksiyon Şemalarındaki Semboller

Fonksiyon Şemaları

0010 – Fonksiyon Şemalarındaki Semboller

2-317

Fonksiyon şemasında kullanılan sembollerin açıklaması

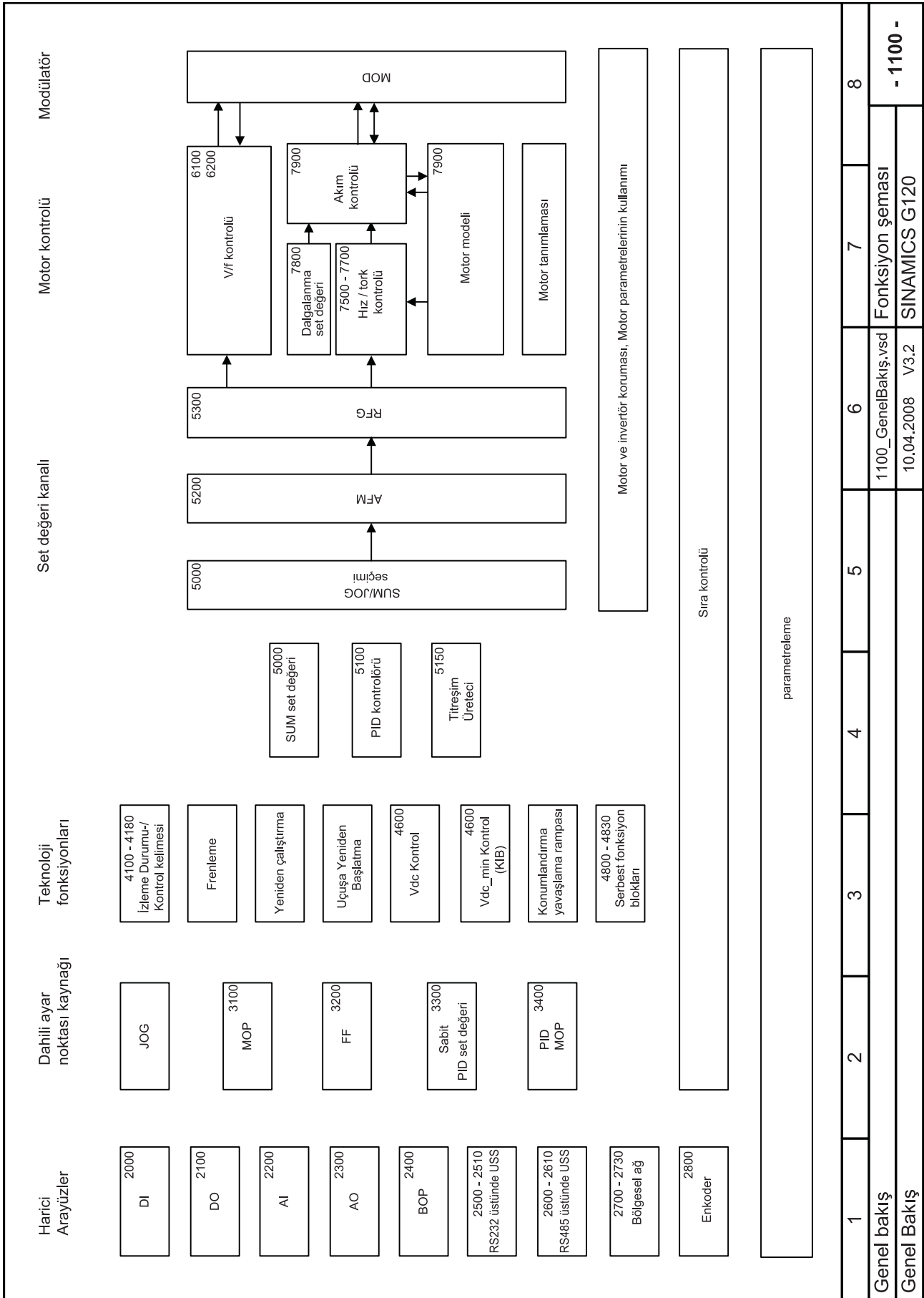
1	2	3	4	5	6	7	8
<p>Ayar parametreleri</p> <p>Parlısmı Parametre metni Min ... Maks [Boyut] Maksimum değer [Birim] PNumarası:C/D [3] (Varsayılan) Parametre numarası,Komut/Sürücü veri dizisi [Numara dizinleri] (Varsayılan)</p> <p>İzleme parametreleri</p> <p>Parlısmı [Boyut] PNumarası:C/D [3] Parametre metni Parametre numarası,Komut/Sürücü veri dizisi [Numara dizinleri]</p> <p>BICO parametreleri</p> <p>Binektör girişi (Ayar parametre) Parlısmı [Boyut] Parametre metni [Birim] PNum,C/D Parametre numarası,Komut/Sürücü veri dizisi (Varsayılan)</p> <p>[PNum.C/D] (Default)</p> <p>Binektör çıkışı (İzleme parametresi) Parlısmı</p> <p>[PNum] Parametre metni Parametre numarası</p> <p>Konektör girişi (Ayar parametre) Parlısmı</p> <p>[PNum.C/D [3] (Default)] Parametre metni Parametre numarası,Komut/Sürücü veri dizisi [Numara dizinleri] (Varsayılan)</p> <p>Konektör çıkışı (İzleme parametresi) Parlısmı [Hz] Parametre metni [Birim] Parametre numarası [Numara dizinleri]</p> <p>[PNum [3]] Konektör/Binektör çıkışı (İzleme parametresi) Parlısmı</p> <p>[PNum] Parametre metni Parametre numarası</p> <p>Sayfa 2300 Ayrıntılar için sayfa 2300'e bakın Fonksiyon şemaları arasındaki referans sinyali</p> <p>①</p>							
<p>Toplam</p> <p>Çarpım</p> <p>Bölüm</p> <p>Anahtar</p> <p>Seçim anahtarı (4'ten 1)</p> <p>ON gecikmesi</p> <p>OFF gecikmesi</p> <p>AND geçidi</p> <p>OR geçidi</p> <p>XOR geçidi</p> <p>NOT geçidi</p> <p>NOT geçidi</p> <p>A/D dönüştürücüsü</p> <p>D/A dönüştürücüsü</p>							
<p>Filtre elemanı</p> <p>Kazanç elemanı</p> <p>Toplayıcı</p> <p>PI kontrolörü</p> <p>Türev alıcı</p> <p>Sınırlandırma</p> <p>Sınırlandırma</p> <p>Karakteristik Histerezis</p>							
<p>0010_Symbols.vsd</p> <p>10.04.2008 V3.2</p> <p>SINAMICS G120</p>							

Şekil 2-1 0010 – Fonksiyon şemalarındaki semboller

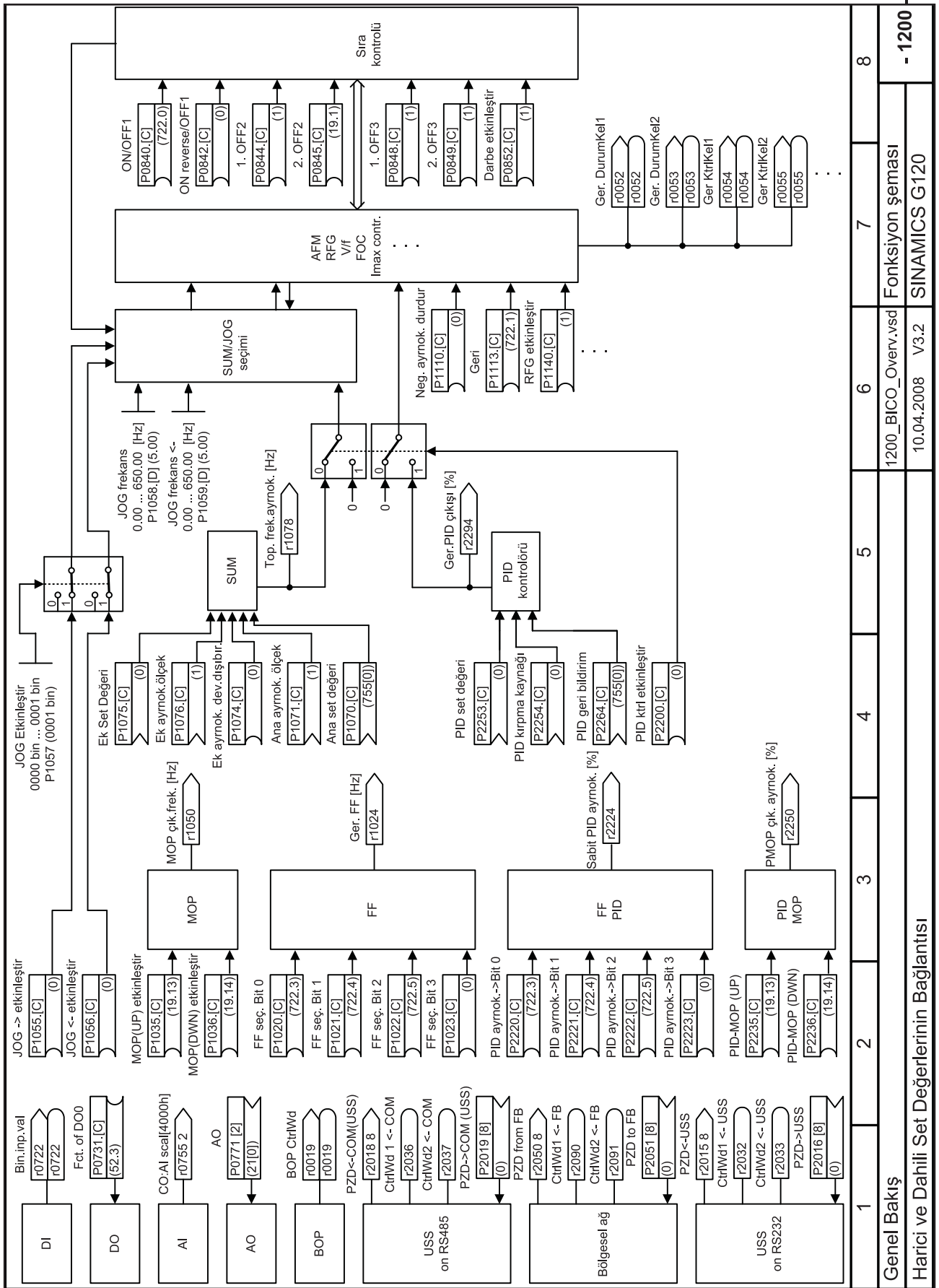
2.3 Genel Bakış

Fonksiyon planları

1100 – Genel Bakış	2-319
1200 – Harici ve Dahili Set değerlerin Bağlantısı	2-320



Şekil 2-2 1100 – Genel Bakış

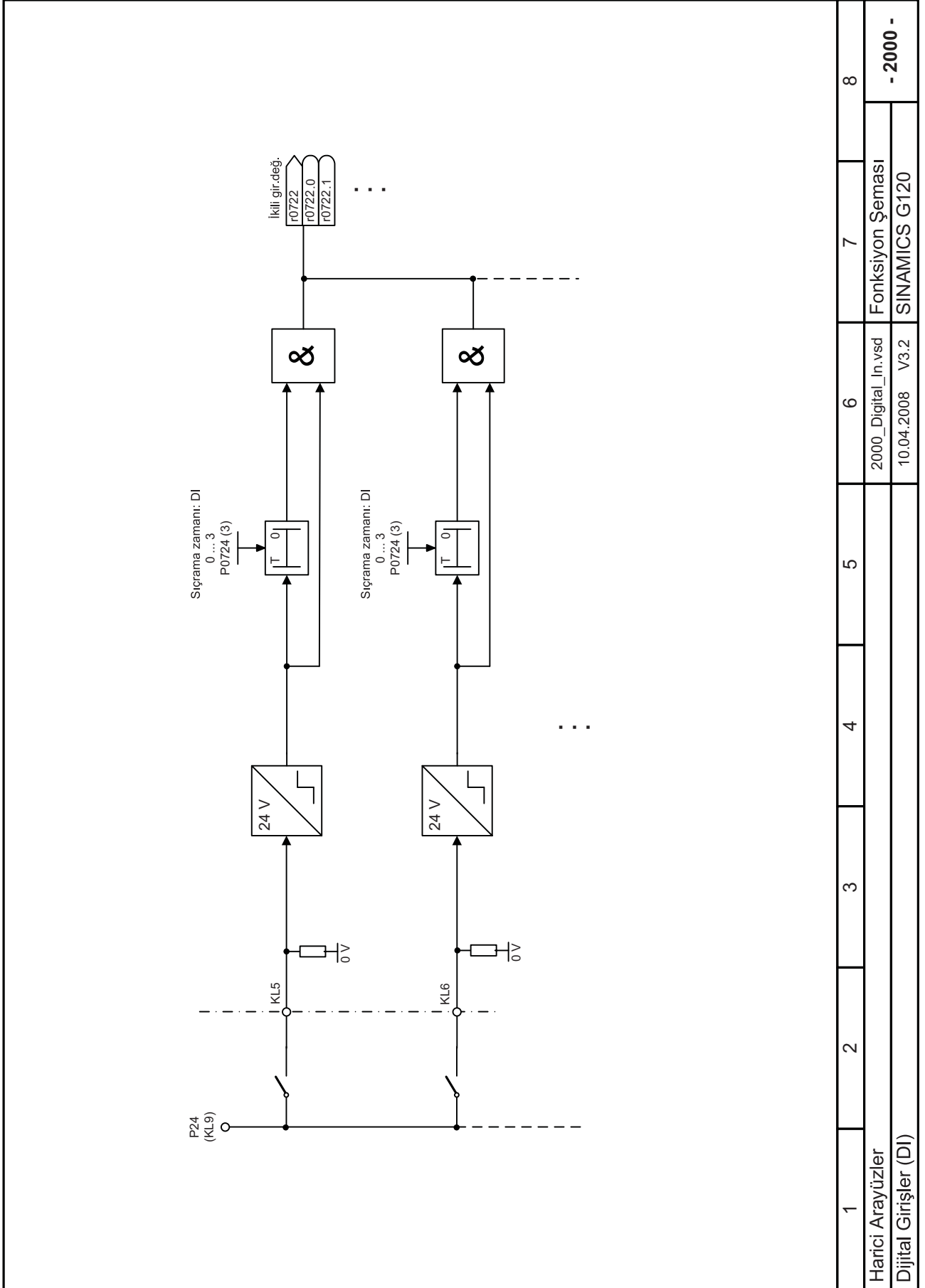


Şekil 2-3 1200 – Harici ve Dahili Set değerlerin Bağlantısı

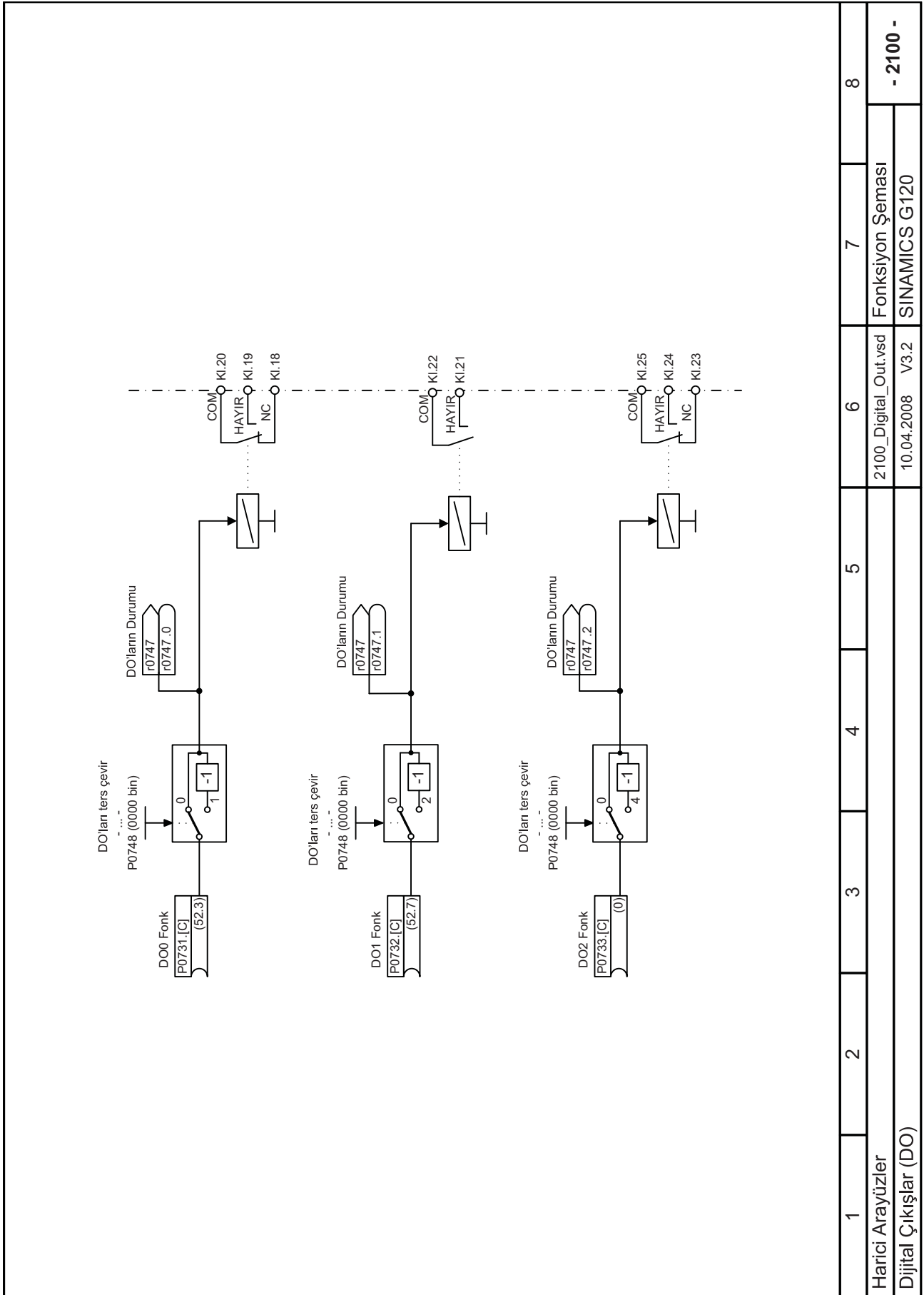
2.4 Harici Arayüzler

Fonksiyon şemaları

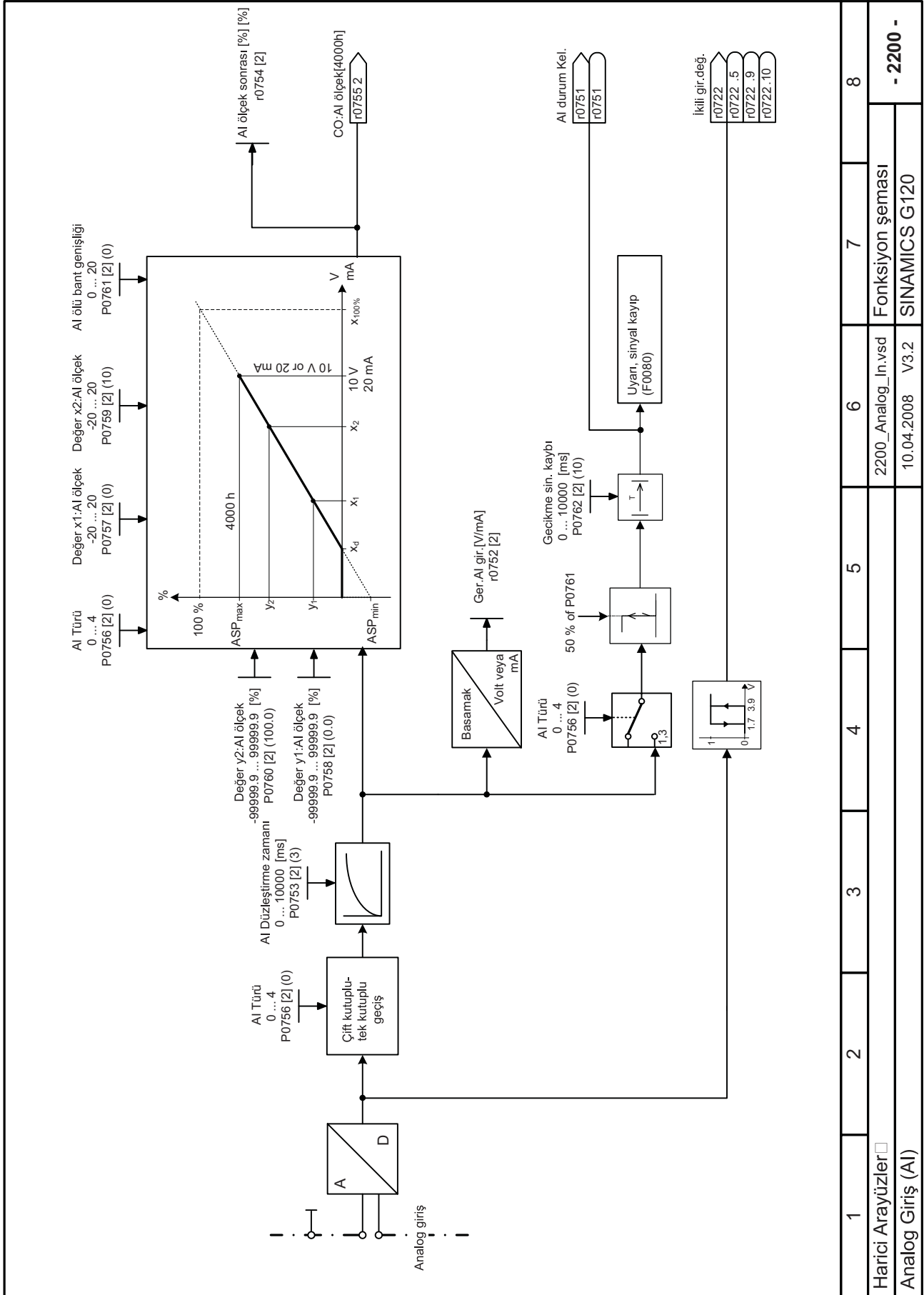
2000 – Dijital Girişler (DI)	2-322
2100 – Dijital Çıkışlar (DO)	2-323
2200 – Analog Giriş (AI)	2-324
2300 – Analog Çıkış (AO)	2-325
2400 – Temel Operatör Paneli (BOP)	2-326
2500 – RS232 üstünde USS, Alınıyor	2-327
2510 – RS232 üstünde USS, İletiliyor	2-328
2600 – RS485 üstünde USS, Alınıyor	2-329
2610 – RS485 üstünde USS, İletiliyor	2-330
2700 – PROFIBUS, Alınıyor	2-331
2710 – PROFIBUS, İletiliyor	2-332
2720 – PROFINet, Alınıyor	2-333
2730 – PROFINet, İletiliyor	2-334
2800 – Enkoder değerlendirme	2-335



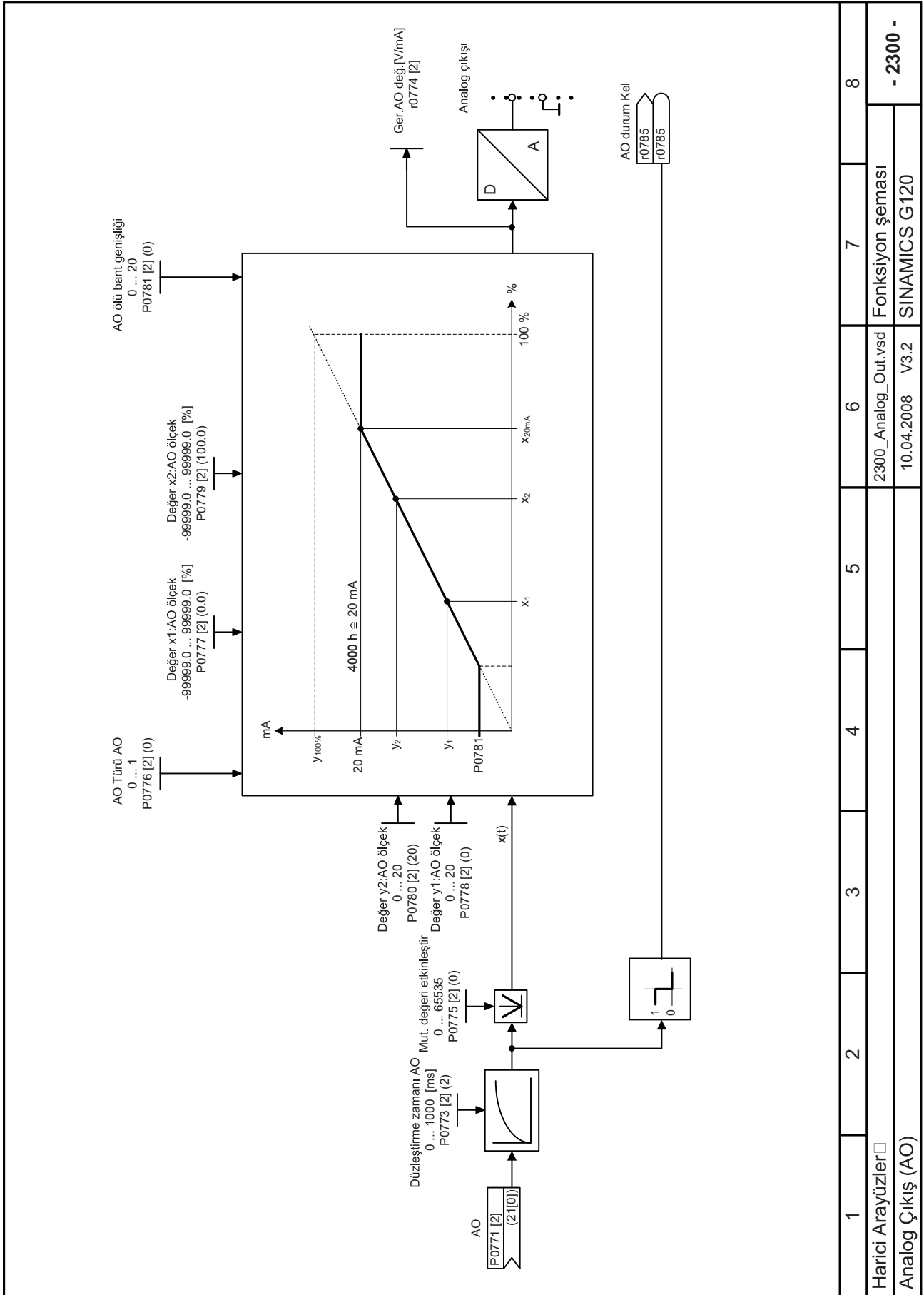
Şekil 2-4 2000 – Dijital Girişler (DI)



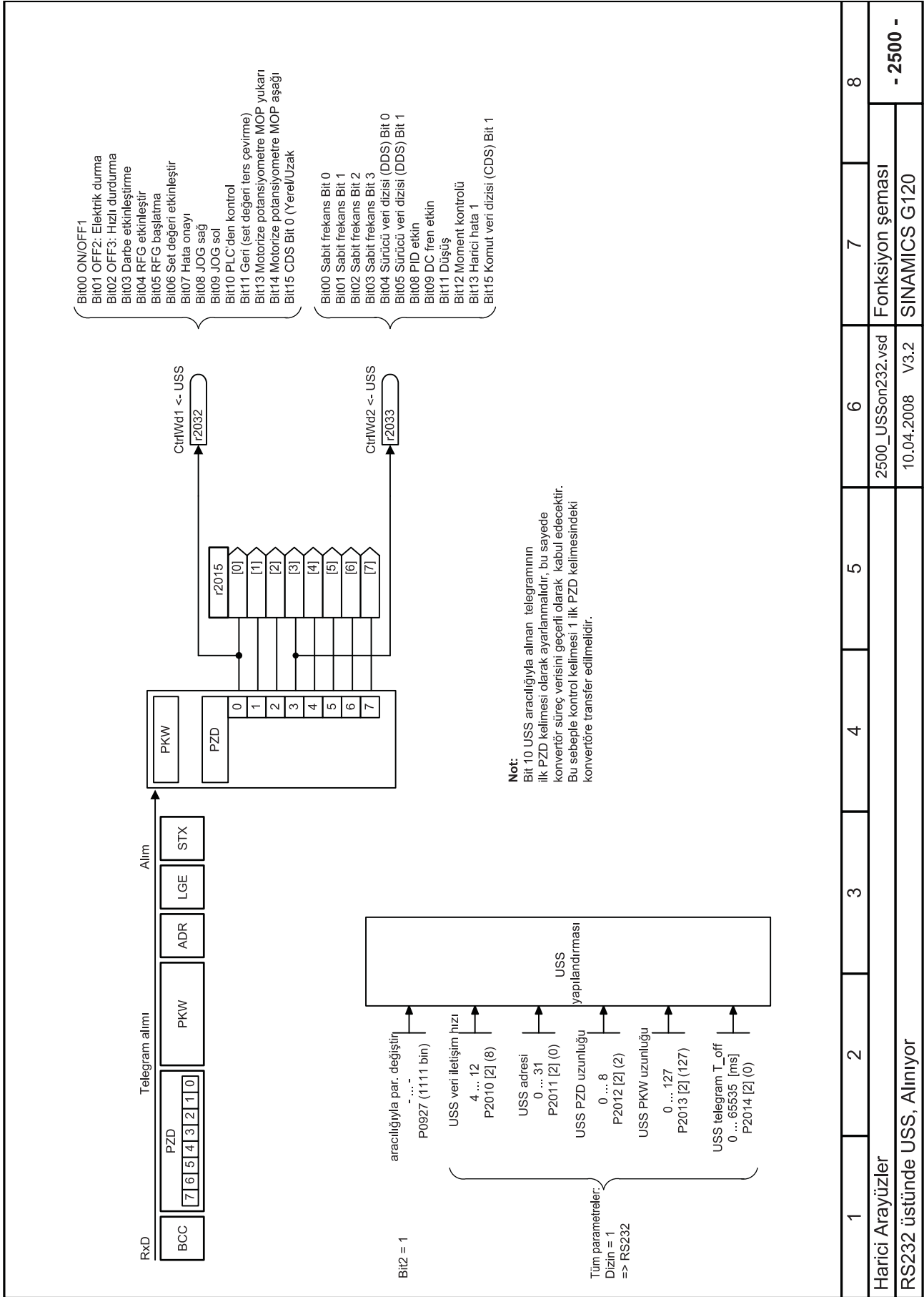
Şekil 2-5 2100 – Dijital Çıktılar (DO)



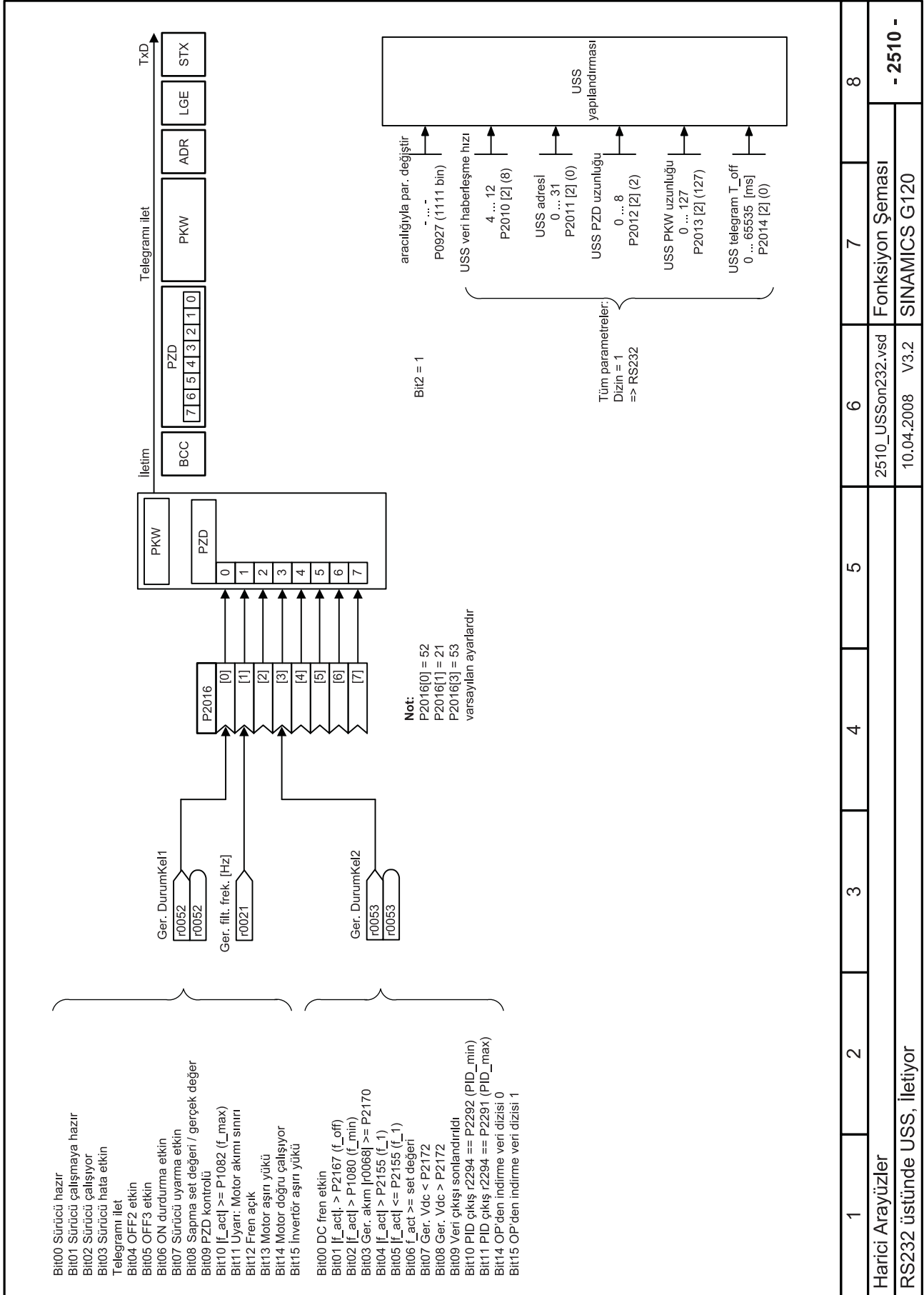
Şekil 2-6 2200 – Analog Girişler (AI)



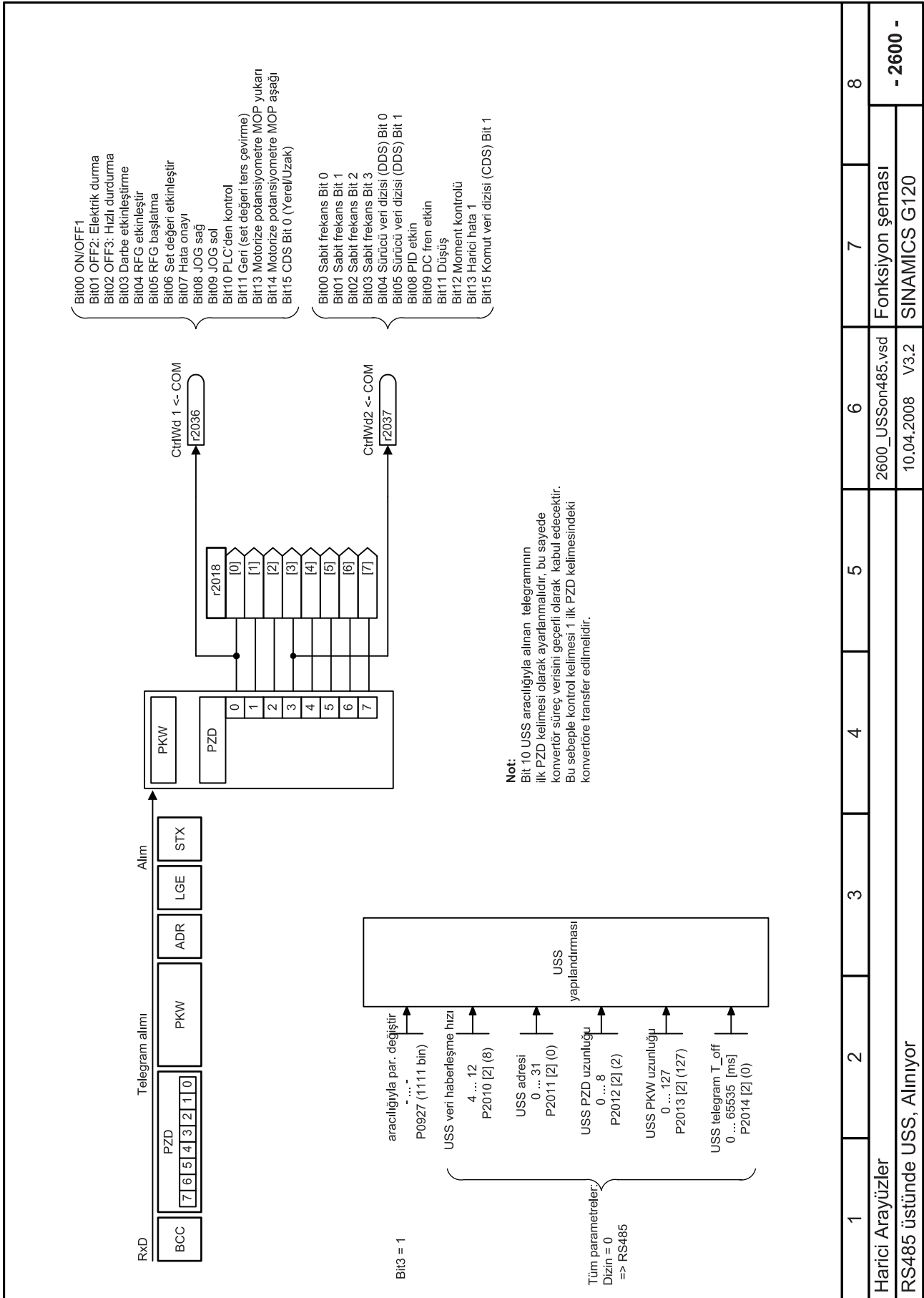
Şekil 2-7 2300 – Analog Çıkışlar (AO)



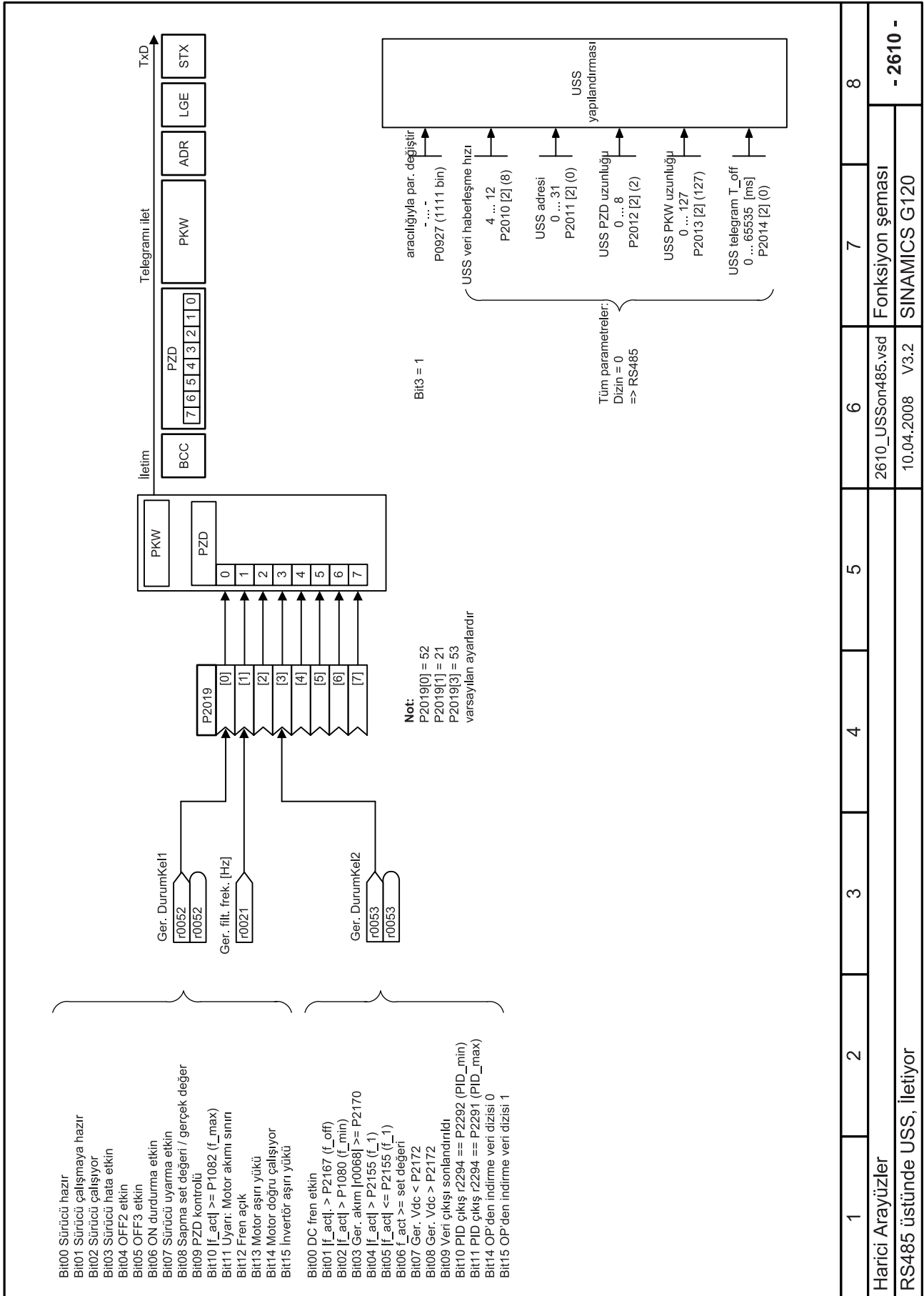
Şekil 2-9 2500 – RS232 üstünde USS, Alınıyor



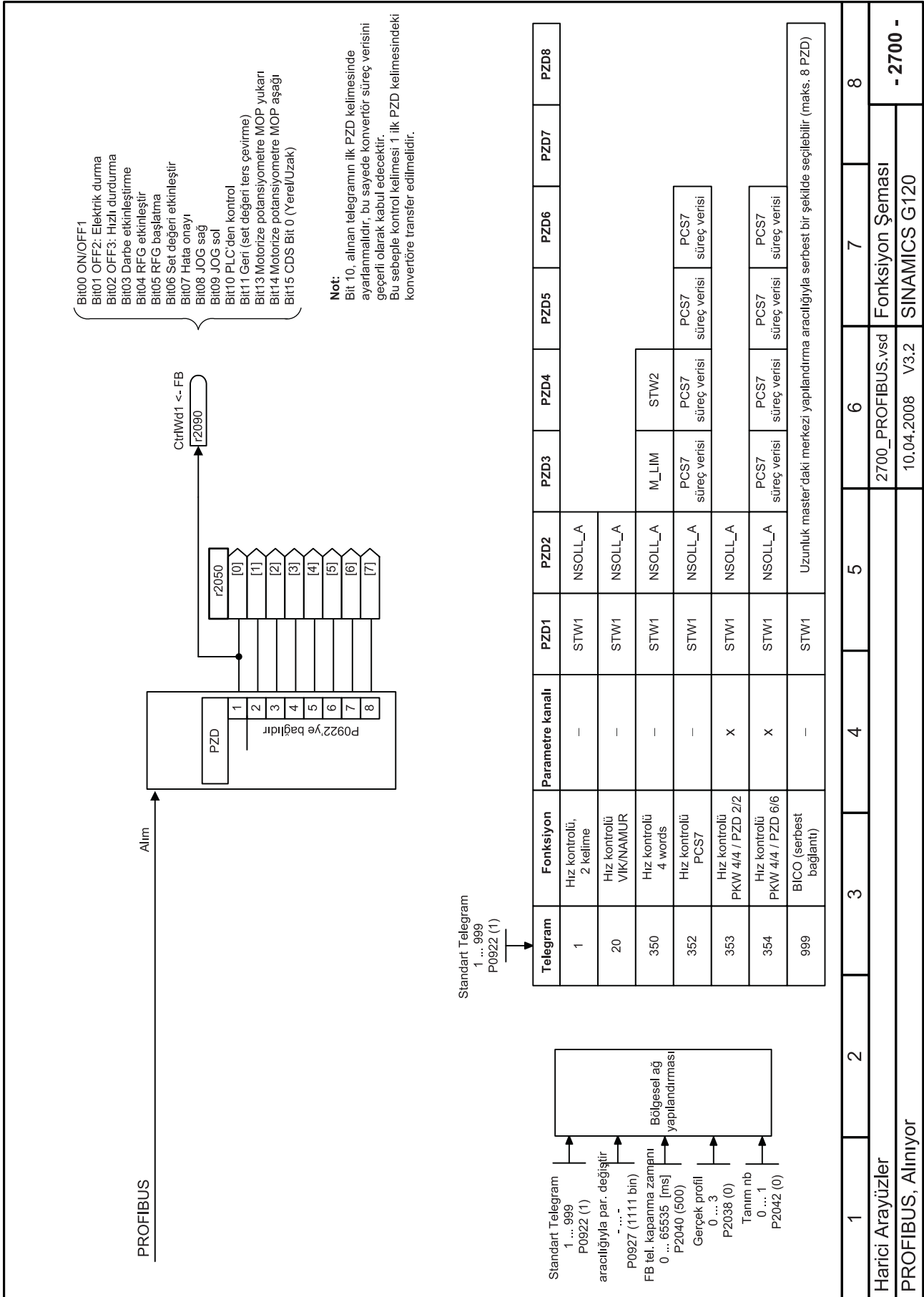
Şekil 2-10 2510 – RS232 üstünde USS, İletiyor



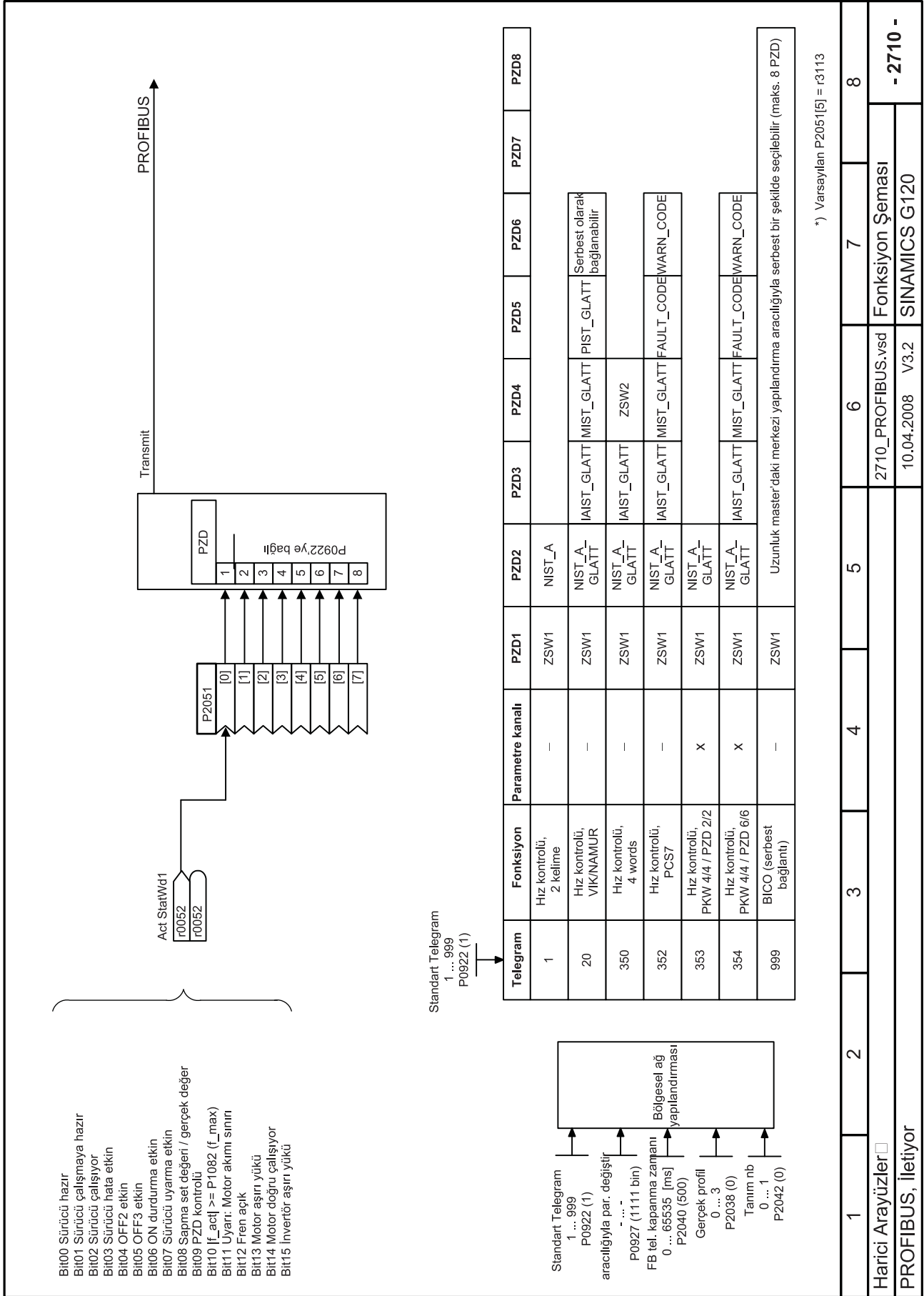
Şekil 2-11 2600 – RS485 üstünde USS, Alınıyor



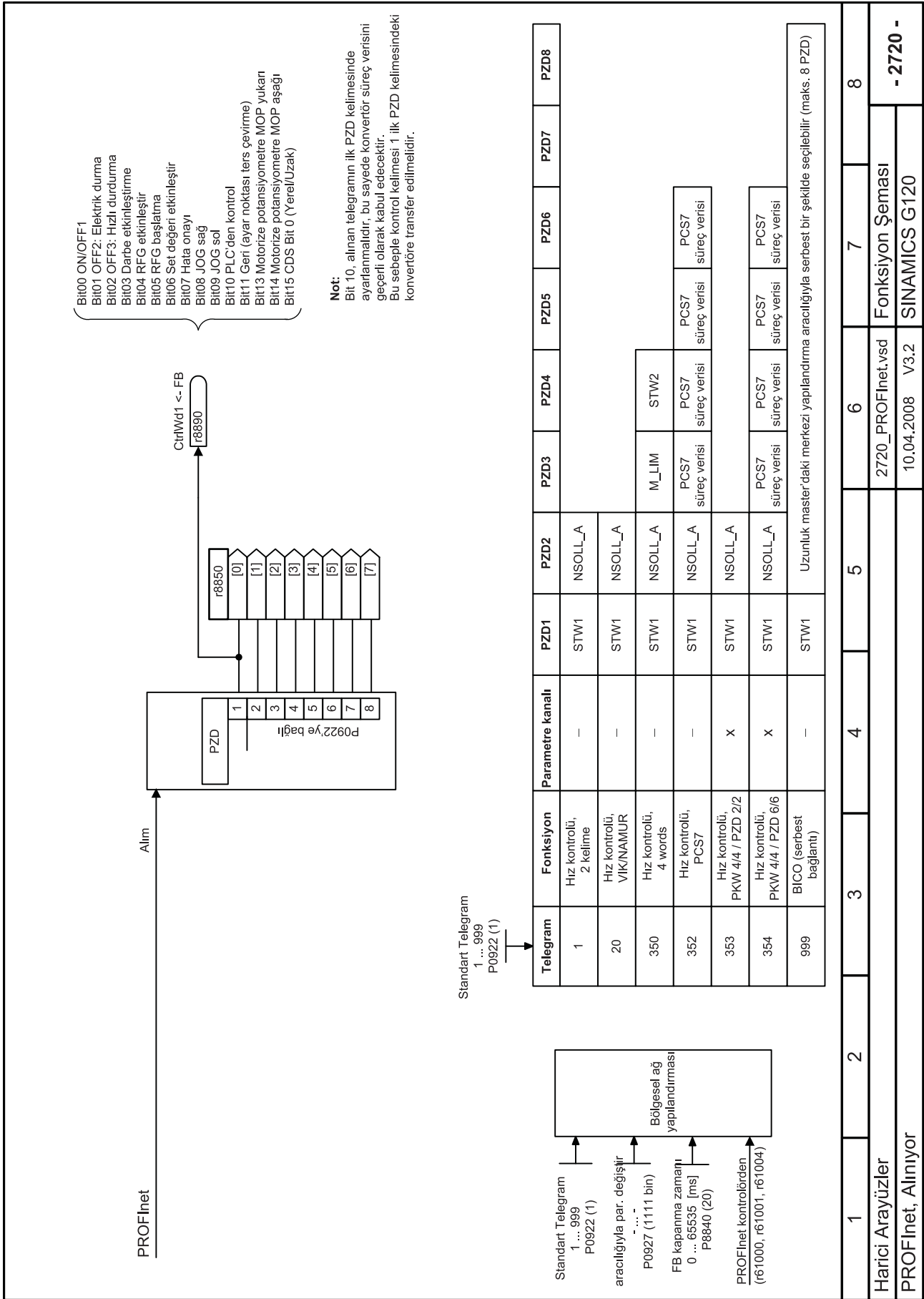
Şekil 2-12 2610 – RS485 üstünde USS, İletiyor



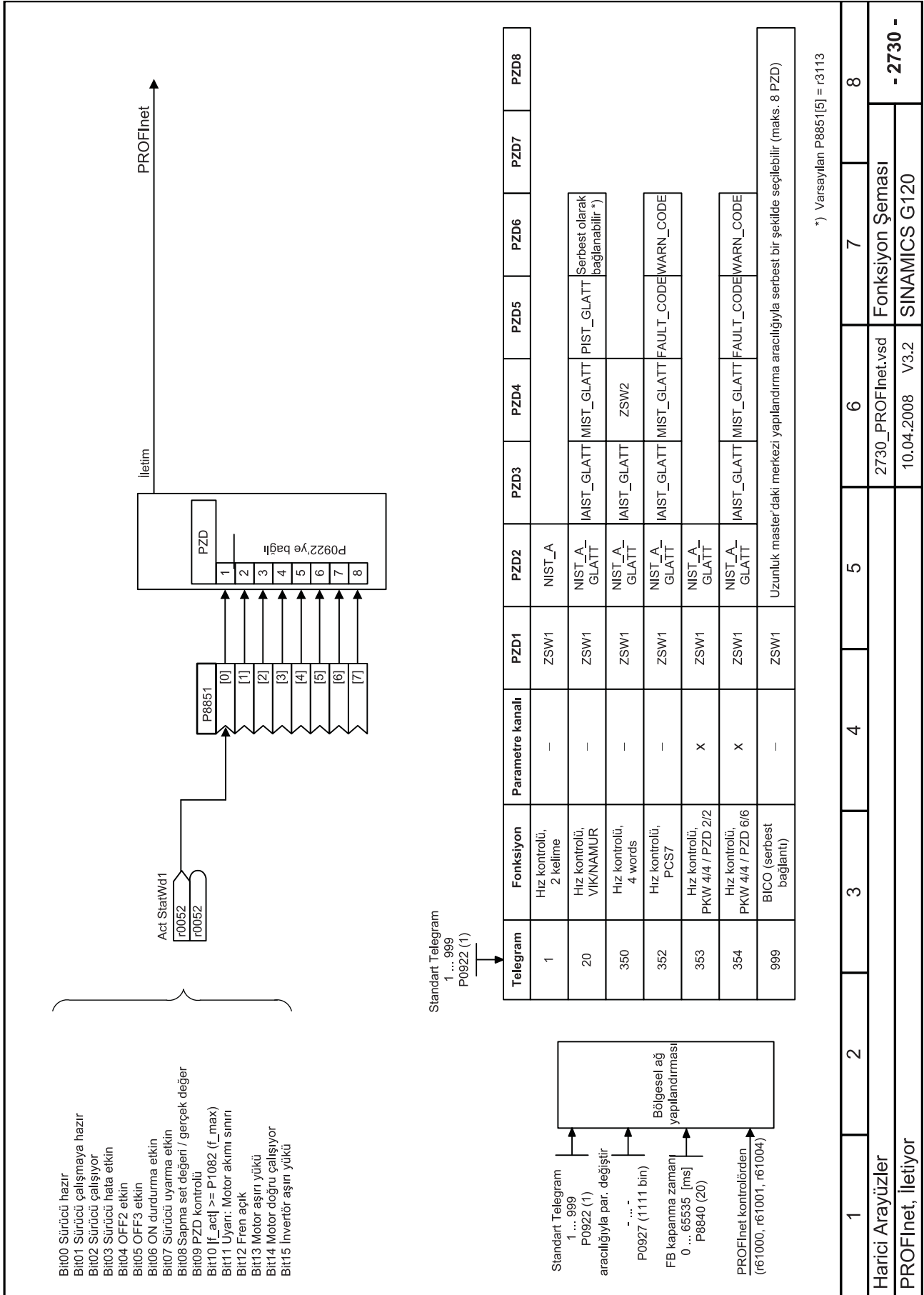
Şekil 2-13 2700 – PROFIBUS, Alınıyor



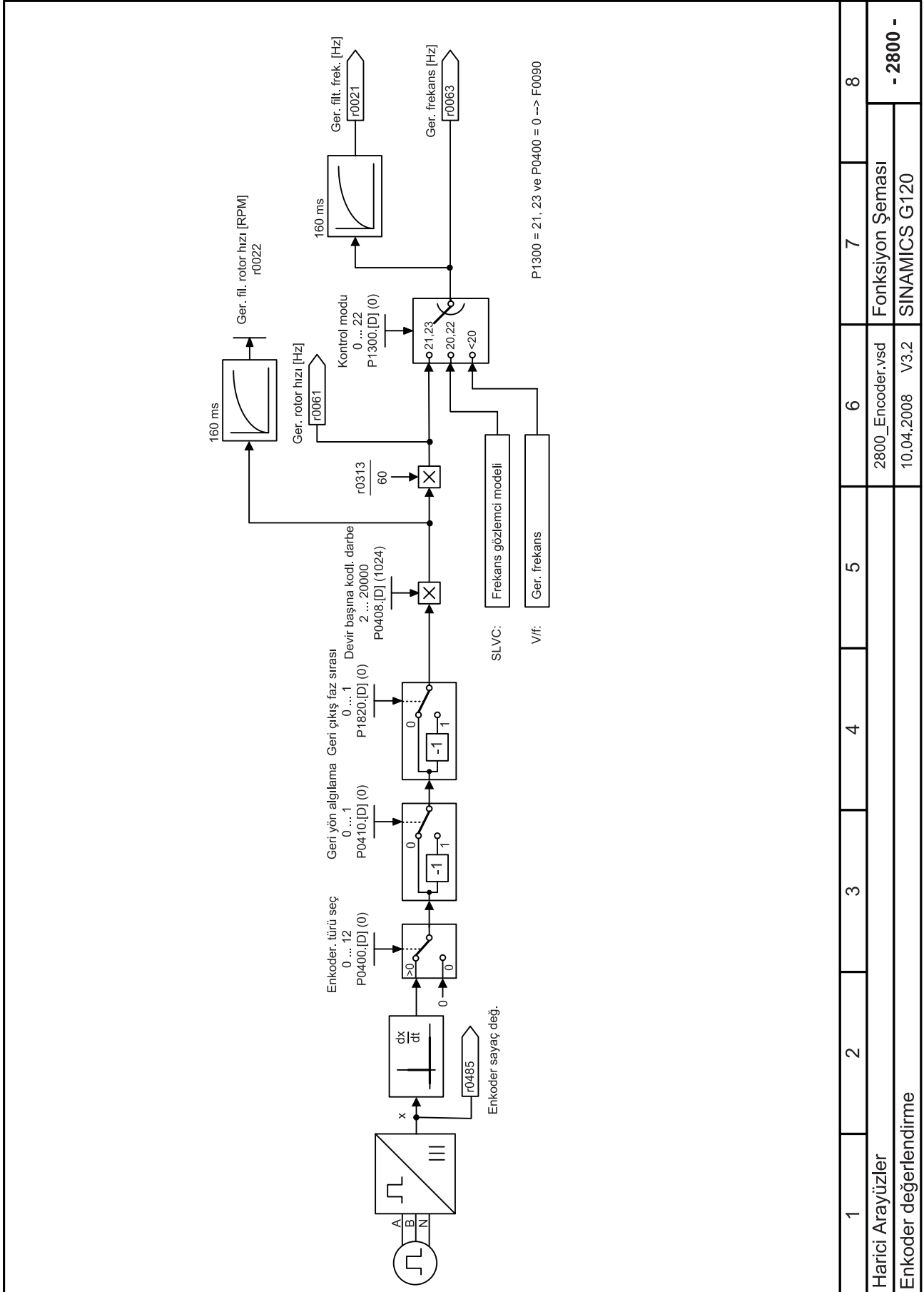
Şekil 2-14 2710 – PROFIBUS, İletiyor



Şekil 2-15 2720 – PROFINET, Alınıyor



Şekil 2-16 2730 – PROFINet, İletiyor

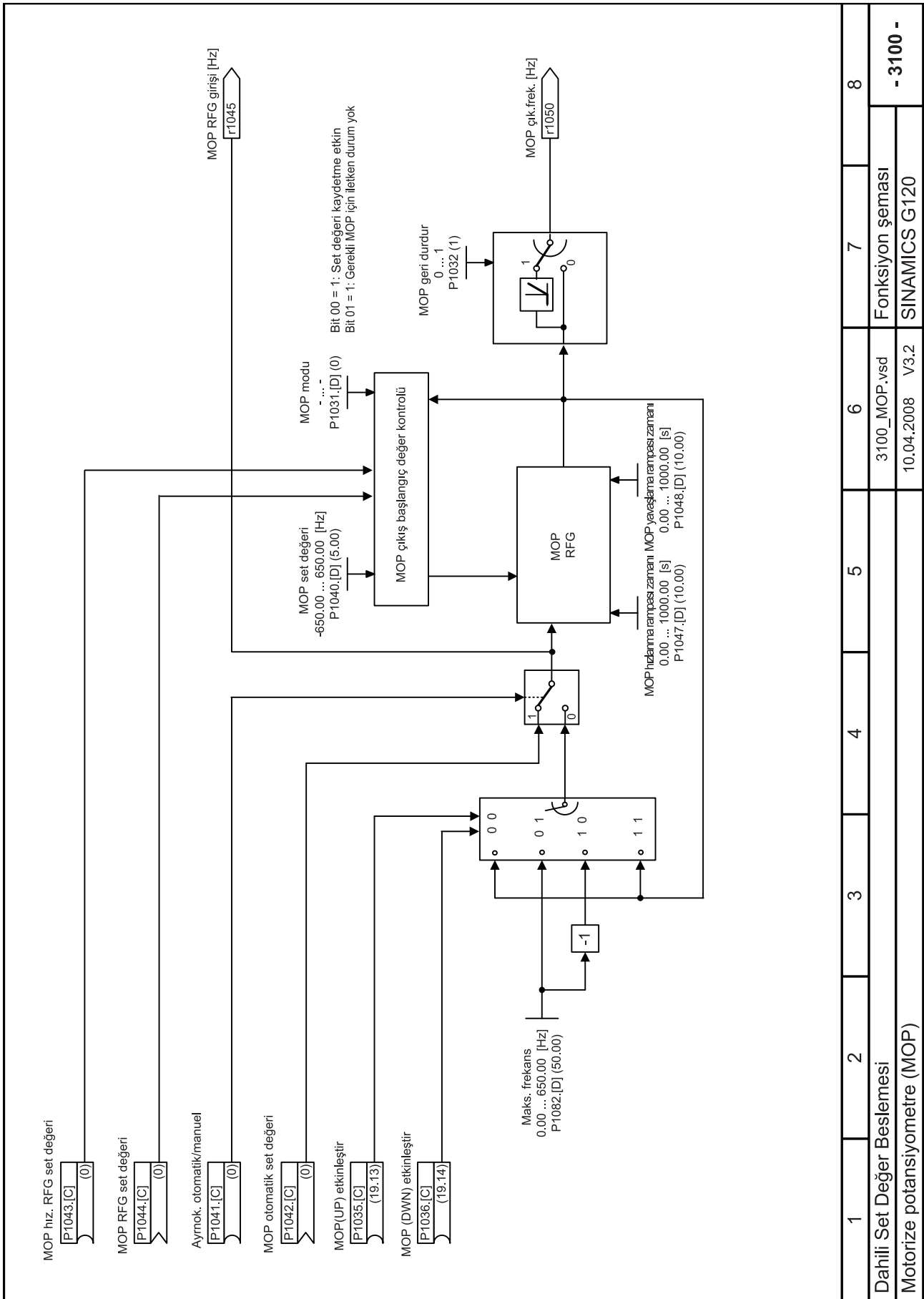


Şekil 2-17 2800 – Enkoder değerlendirme

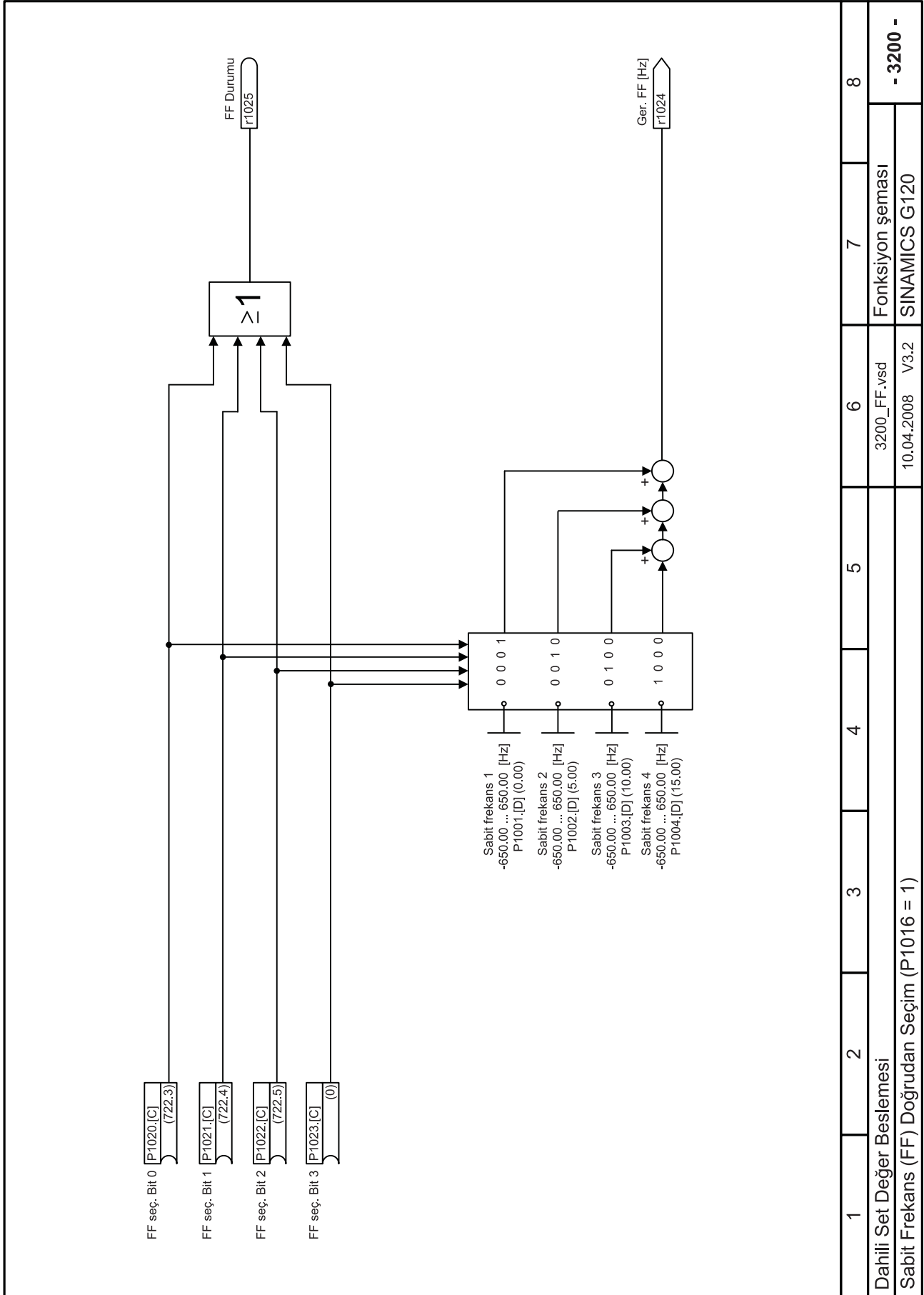
2.5 Dahili Set değeri Kaynağı

Fonksiyon Şemaları

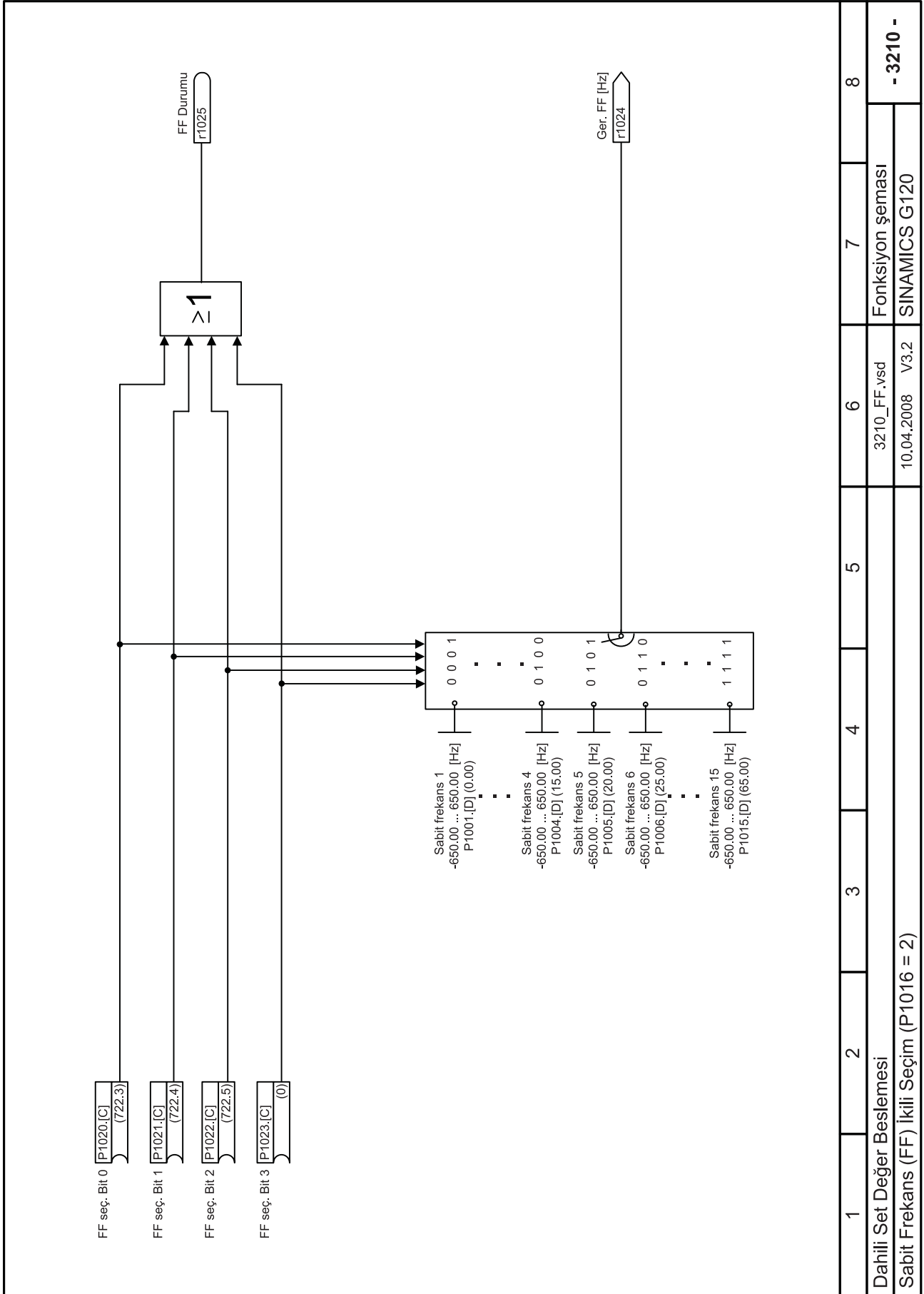
3100 – Motorize potansiyometre (MOP)	2-337
3200 – Sabit Frekans (FF) Doğrudan Seçim (P1016 = 1)	2-338
3210 – Sabit Frekans (FF) İkili Seçim (P1016 = 2)	2-339
3300 – Sabit PID set değeri, Doğrudan Seçim (P2216 = 1)	2-340
3310 – Sabit PID set değeri, İkili Seçim (P2216 = 2)	2-341
3400 – PID Motorize potansiyometre (PID-MOP)	2-342



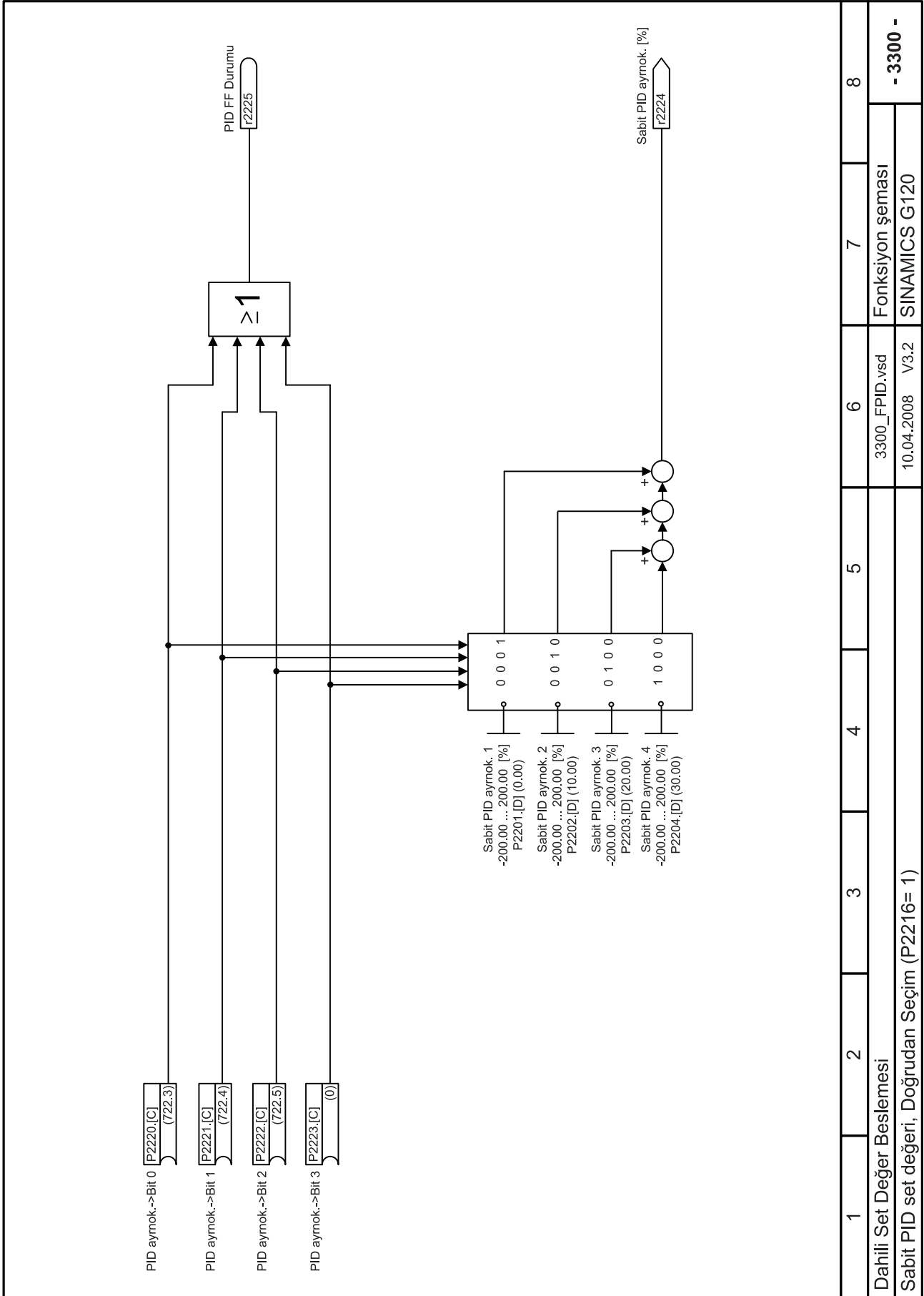
Şekil 2-18 3100 – Motorize potansiyometre (MOP)



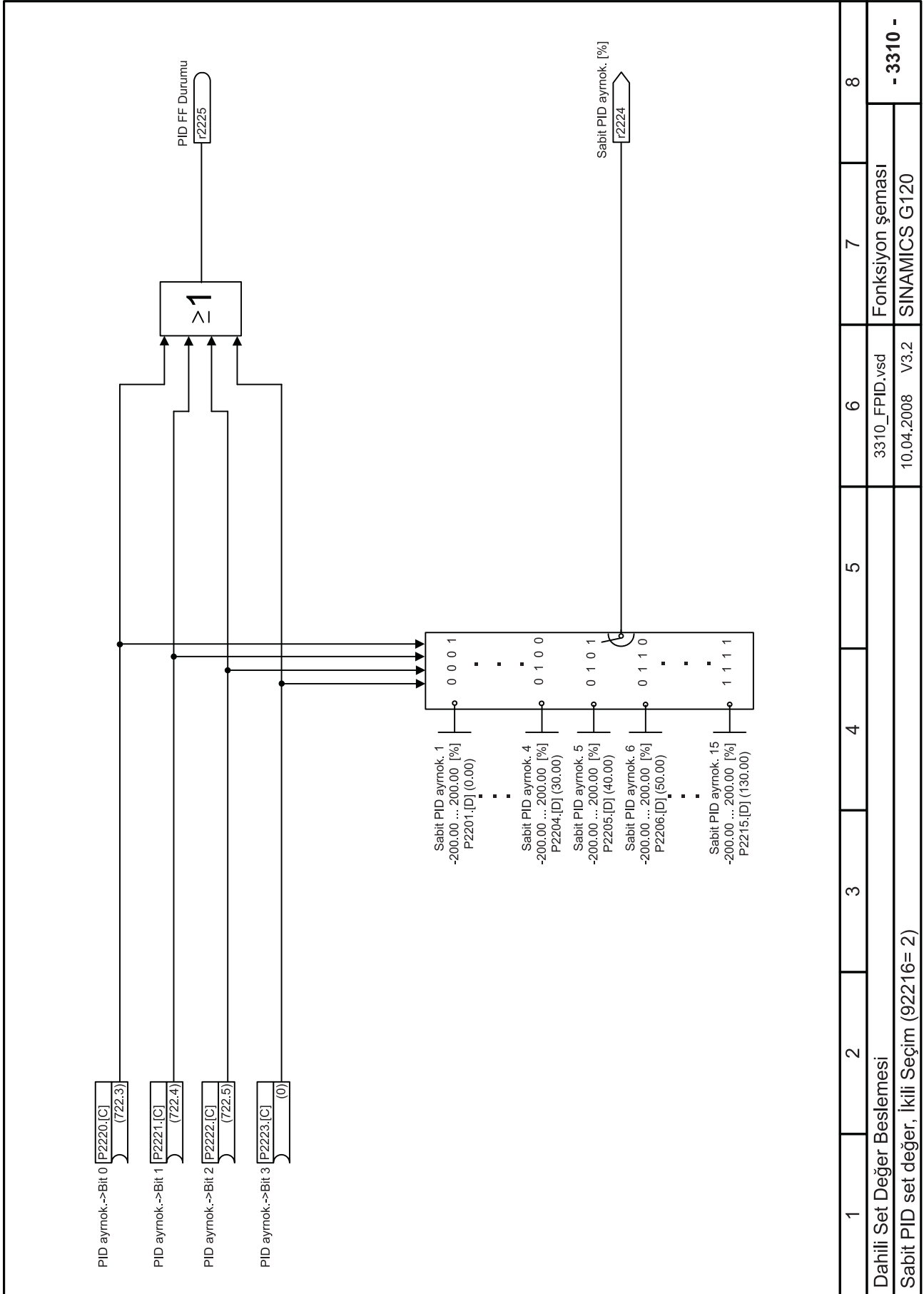
Şekil 2-19 3200 – Sabit Frekans (FF) Doğrudan Seçim (P1016 = 1)



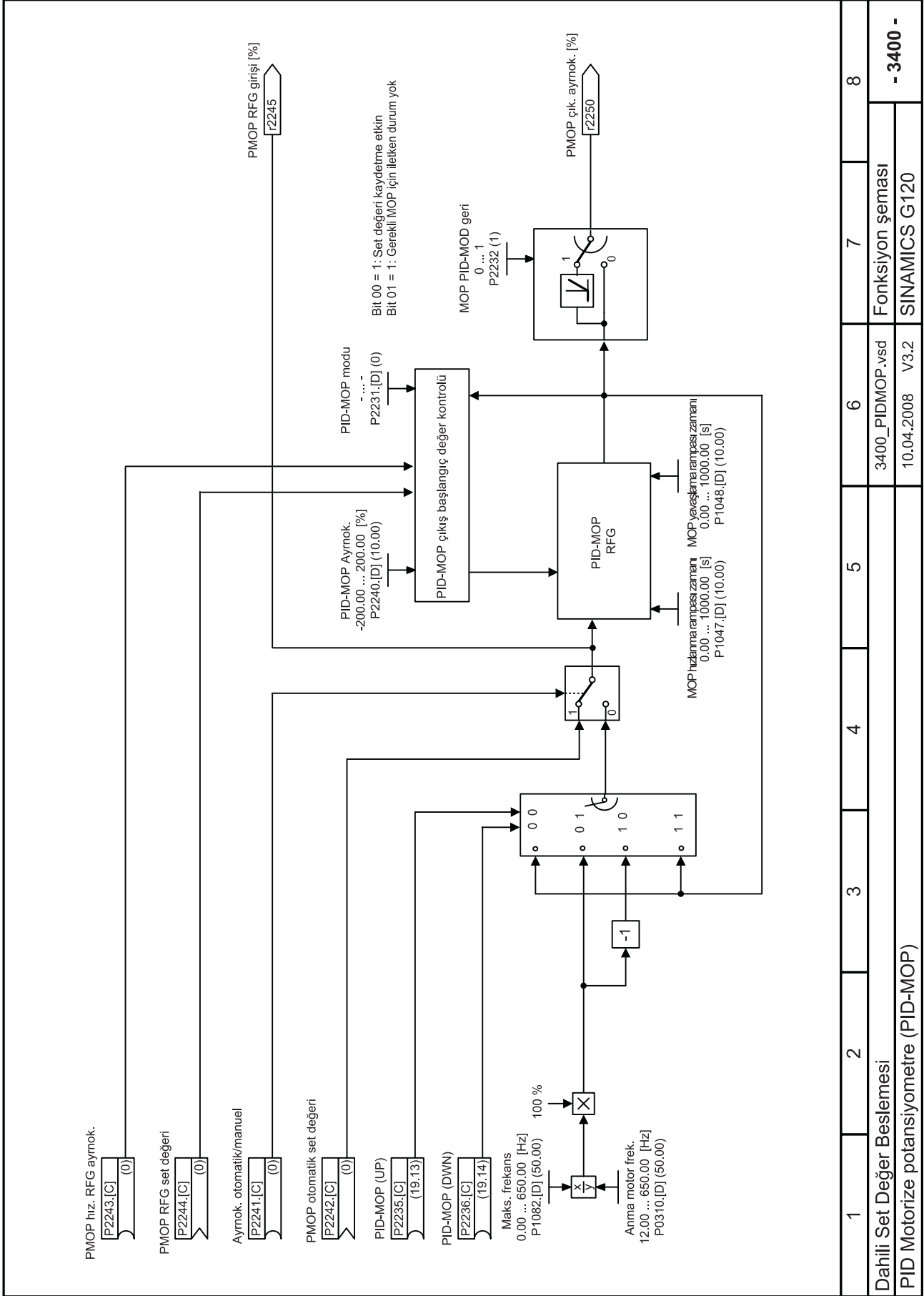
Şekil 2-20 3210 – Sabit Frekans (FF) İkili Seçim (P1016 = 2)



Şekil 2-21 3300 – Sabit PID set değeri, Doğrudan Seçim (P2216 = 1)



Şekil 2-22 3310 – Sabit PID set değeri, İkili Seçim (P2216 = 2)

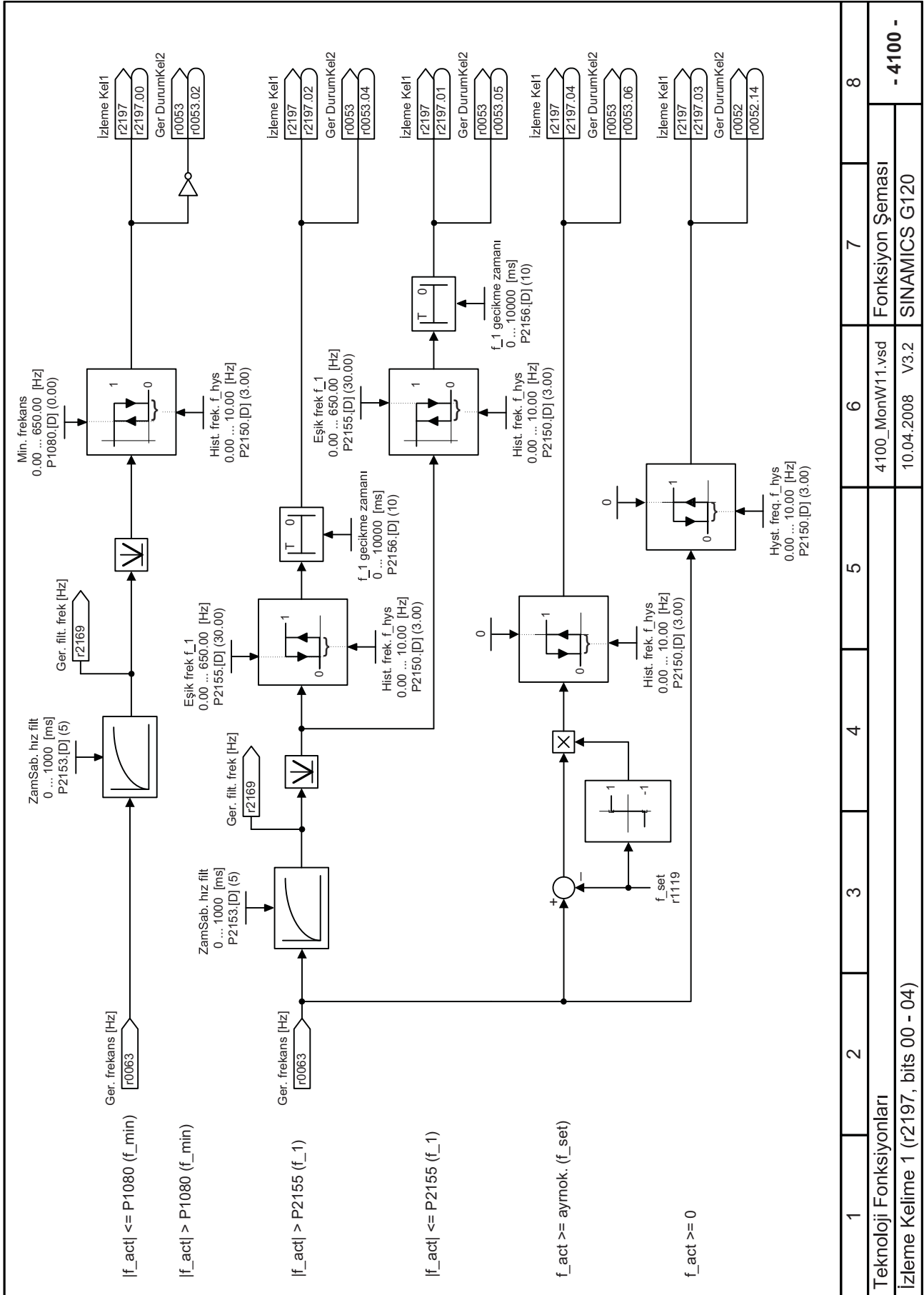


Şekil 2-23 3400 – PID Motorize potansiyometre (PID-MOP)

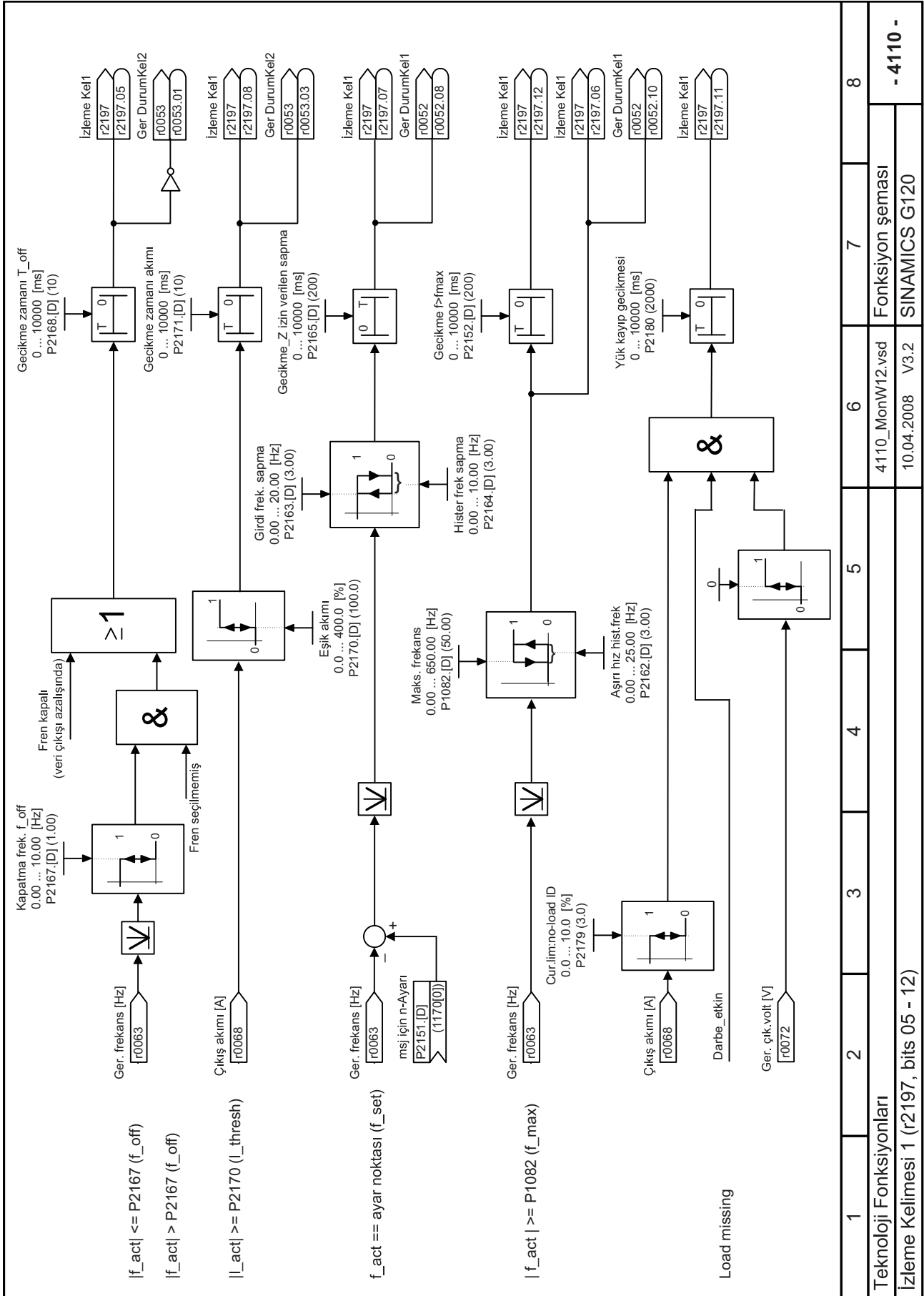
2.6 Teknoloji Fonksiyonları

Fonksiyon şemaları

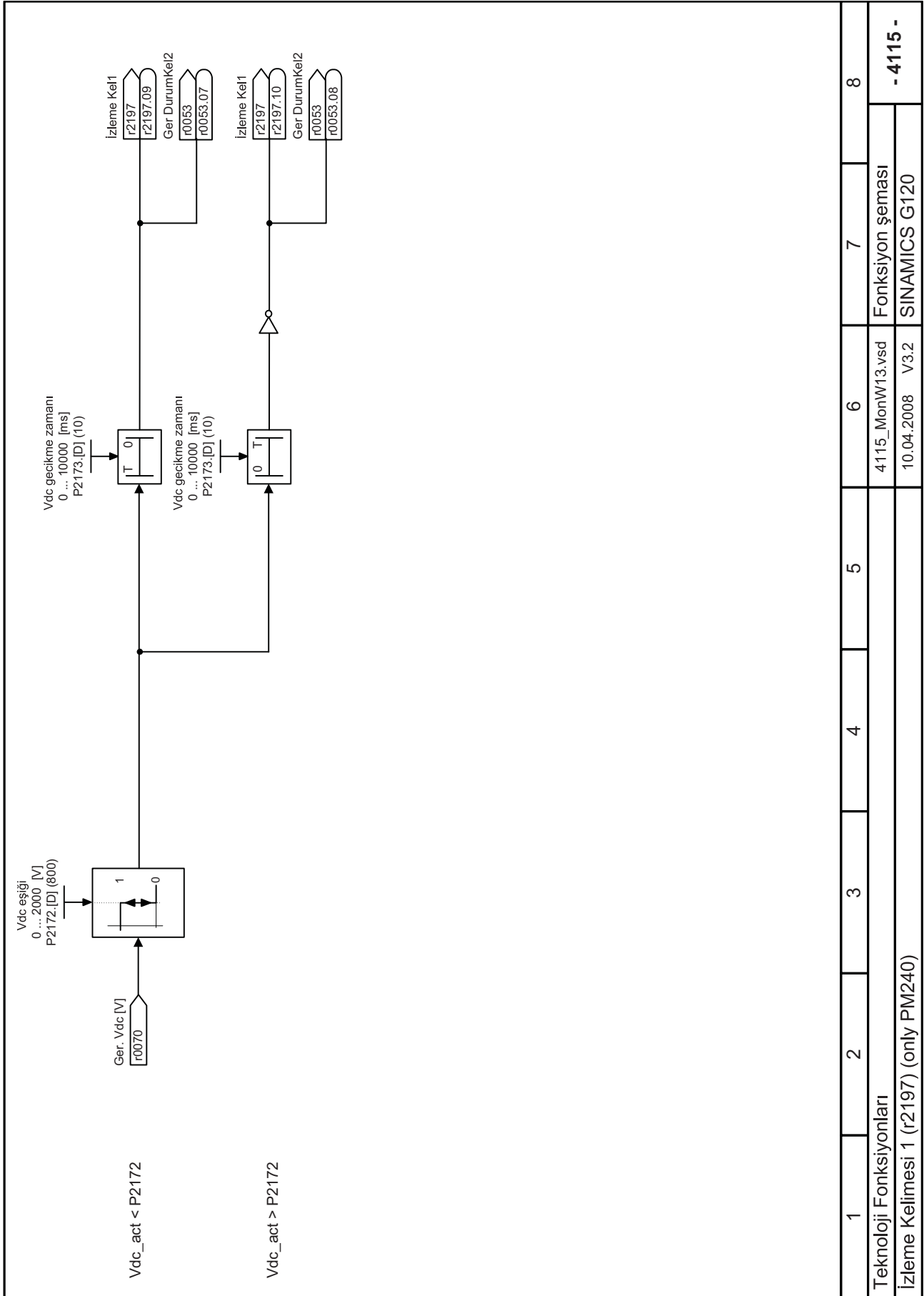
4100 – İzleme (r2197, bit 00 - 04)	2-344
4110 – İzleme (r2197, bit 05 - 12)	2-345
4115 – İzleme (r2197, bit 09 - 10) (sadece PM240)	2-346
4120 – İzleme (r2198, bit 00 - 03)	2-347
4130 – İzleme (r2198, bit 04 - 08)	2-348
4140 – İzleme (r2198, bit 09 - 12)	2-349
4150 – Kontrol kelimesi 1 (r0054)	2-350
4160 – Kontrol kelimesi 2 (r0055)	2-351
4170 – Durum kelimesi 1 (r0052)	2-352
4180 – Durum kelimesi 2 (r0053)	2-353
4600 – Vdc Kontrol (maks, min)	2-354



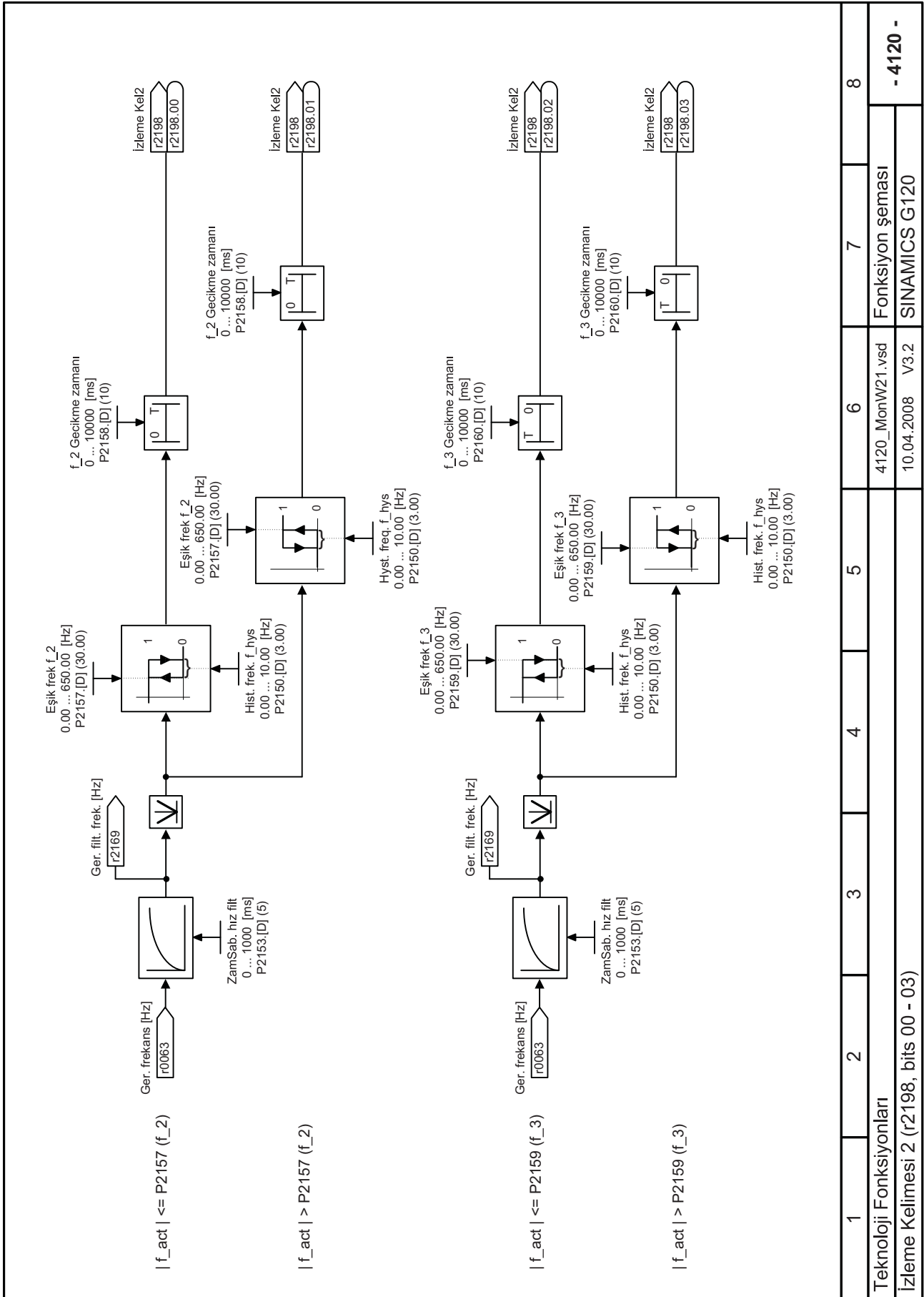
Şekil 2-24 4100 – İzleme (r2197, bit 00 - 04)



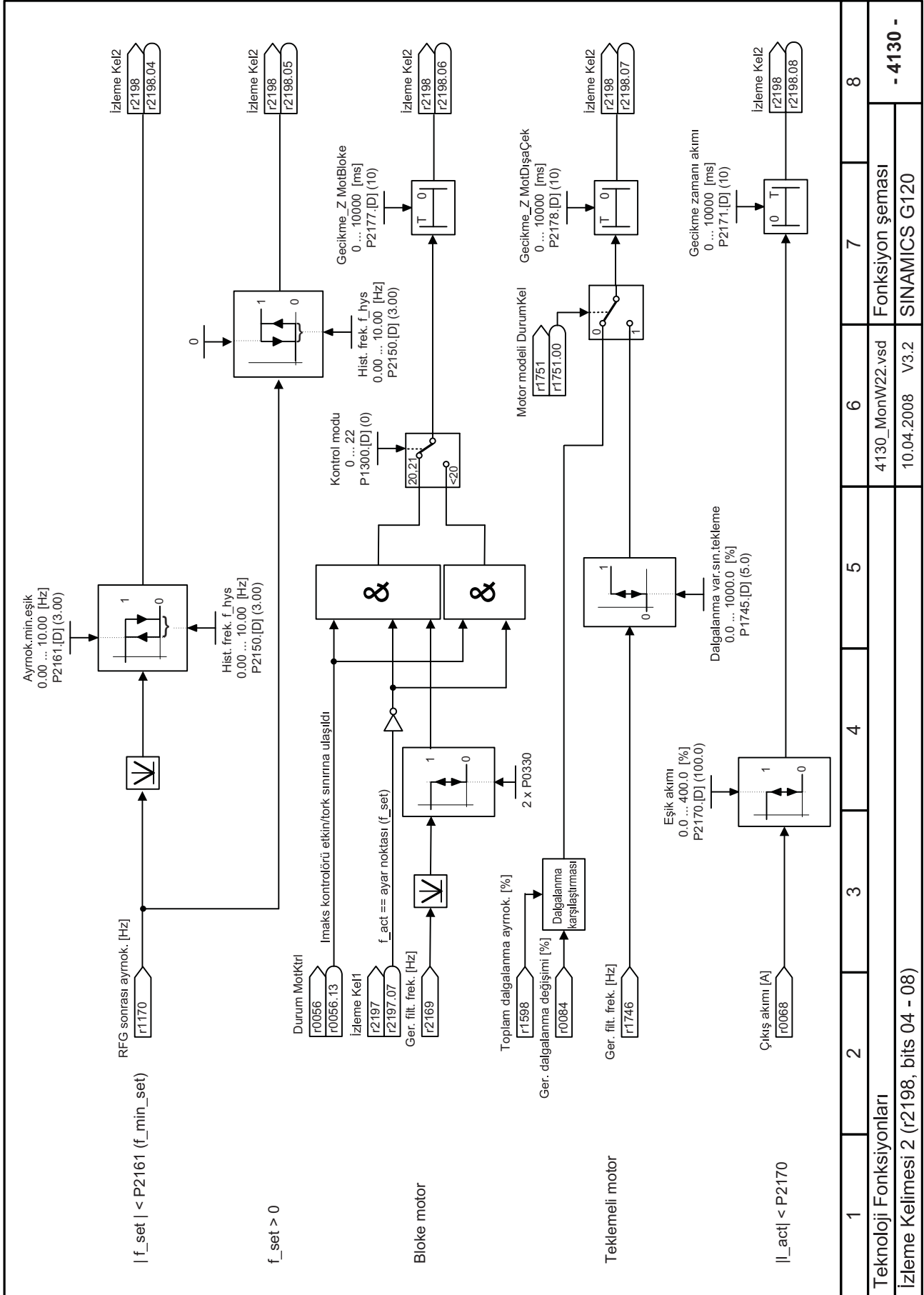
Şekil 2-25 4110 – İzleme (r2197, bit 05 - 12)



Şekil 2-26 4115 – İzleme (r2197, bits 09 - 10) (sadece PM240)



Şekil 2-27 4120 – İzleme (r2198, bit 00 - 03)



Şekil 2-28 4130 – İzleme (r2198, bit 04 - 08)

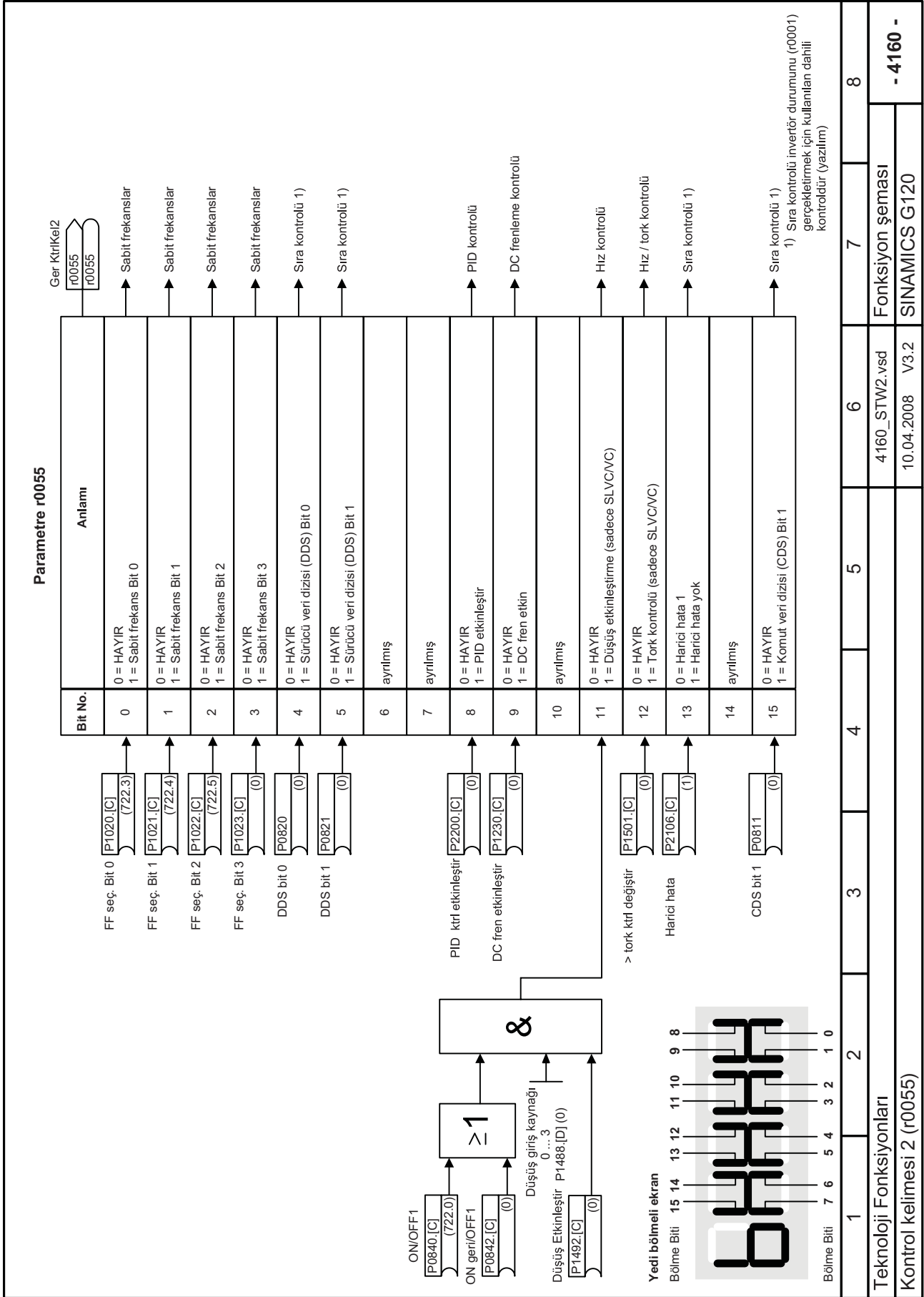
Parametre r0054		Bit No.	Anlamı	Ger. Kırtkeli
0	0 = ON/OFF1, veri çıkışı aracılığıyla kapatma, darbe devre dışı bırakılmasıyla izlenir 1 = ON, çalışma koşulu (kenar kontrollü)	ON/OFF1 P0840.[C] (722.0) ON geri /OFF1 P0842.[C] (0)	Ger. Kırtkeli r0054 r0054	Sıra kontrol 1 Frenleme kontrollü Set değeri kanalı
1	0 = OFF2: Elektrik durdurma, darbe devre dışı, motor durur 1 = İşletim koşulu	1. OFF2 P0844.[C] (1) 2. OFF2 P0845.[C] (19.1)	Sıra kontrol 1 Frenleme kontrollü	
2	0 = OFF3: Hızlı durdurma 1 = İşletim koşulu	1. OFF3 P0848.[C] (1) 2. OFF3 P0849.[C] (1)	Sıra kontrol 1 Frenleme kontrollü Set değeri kanalı	
3	1 = Darbe devre dışı bırakma 0 = Darbe devre dışı bırakma	Darbe etkinleştir P0852.[C] (1)	Sıra kontrol 1	
4	1 = RFG etkinleştirme 0 = RFG'yi 0 olarak ayarla	RFG etkinleştir P1140.[C] (1)	Set değeri kanalı	
5	1 = RFG başlatma 0 = RFG durdur	RFG başlatma P1141.[C] (1)	Set değeri kanalı	
6	1 = RFG set değeri etkinleştirme 0 = Set değeri devre dışı	RFG etkinleştirme P1142.[C] (1)	Set değeri kanalı	
7	0 = Hayır 1 = Hata onayı	1. Hata onayı P2103.[C] (722.2) "Fn" aracılığıyla BOP 2. Hata onayı P2104.[C] (0)	Sıra kontrol 1	
8	0 = HAYIR 1 = JOG sağ	JOG etkinleştir -> P1055.[C] (0)	Sıra kontrol 1 Set değeri kanalı	
9	0 = HAYIR 1 = JOG sol	JOG etkinleştir -> P1056.[C] (0)	Sıra kontrol 1 Set değeri kanalı	
10	1 = PLC'den kontrol 0 = PLC'den kontrol yok	ON geri /OFF1 P0842.[C] (0) Geri P1113.[C] (722.1)	Sıra kontrol 1 Set değeri kanalı	
11	1 = Geri (set değeri ters çevirme) 0 = Geri devre dışı	Yedi bölümlü ekran Bölme Biti 15 14 13 12 11 10 9 8 Bölme Biti 7 6 5 4 3 2 1 0	Sıra kontrol 1 Set değeri kanalı	
12	reserved			
13	0 = HAYIR 1 = Motorize potansiyometre MOP yukarı	MOP (UP) etkinleştir P1035.[C] (19.13)	Set değeri kanalı	
14	0 = HAYIR 1 = Motorize potansiyometre MOP aşağı	MOP (DWN) etkinleştir P1036.[C] (19.14) CDS bit 0 P0810 (0)	Set değeri kanalı	
15	0 = HAYIR 1 = CDS Bit 0 (yerel/uzak)		Sıra kontrol 1	

Tüm bitler = 1 -> sürücü çalışır

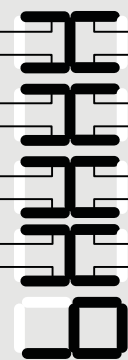
Not: Bu bit seri arayüzlerinden alınan telegramın ilk PZD kelimesinde ayarlanmalıdır, bu yüzden konvertör süreç verisini geçeri olarak kabul eder (USS, PROFIBUS, vb. karşılaştırm)

1) Sıra kontrollü invertör durumunu (r0001) gerçekleştirmek için kullanılan dahili kontroldür (yazılım)

Şekil 2-30 4150 – Kontrol kelimesi 1 (r0054)



Şekil 2-31 4160 – Kontrol kelimesi 2 (r0055)

Parametre r0052		Bit No.	Anlamı			
<p>Ger. DurumKeli r0052 r0052</p> <p>1</p> <p>r0052 r0052.03 P0731...P0733 (x.x)</p> <p>"Hata etkin" sinyali rölenin enerjisinin kesileceği dijital bir çıkışa bağlanmışsa ters çevrilecektir.</p>	0	Sıra kontrolü 1)	1 = ürücü hazır 0 = Sürücü hazır değil			
	1	Sıra kontrolü 1)	1 = Sürücü çalışmaya hazır (DC bağlantı yükü, darbeler devre dışı) 0 = Sürücü çalışmaya hazır değil			
	2	Sıra kontrolü 1)	1 = Sürücü çalışıyor (çıkış terminallerinde voltaj) 0 = Darbe devre dışı			
	3	Sıra kontrolü 1)	1 = Sürücü hata etkin (darbeler devre dışı) 0 = Hata yok			
	4	Sıra kontrolü 1)	0 = OFF2 etkin 1 = OFF2 yok			
	5	Sıra kontrolü 1)	0 = OFF3 etki 1 = OFF3 yok			
	6	Sıra kontrolü 1)	1 = ON durdurma etkin 0 = On durdurma yok (açma mümkün)			
	7	Alarm işleme	1 = Sürücü uyarısı etkin 0 = Uyarı yok			
	8	Mesajlar	0 = Sapma ayar noktası / gerçek değer 1 = Sapma ayar noktası yok / ger. Değer			
	9	Sıra kontrolü 1)	1 = PZD kontrolü (her zaman 1)			
	10	Mesajlar	1 = $f_{act} \geq P1082 (f_{max})$ 0 = $f_{act} < P1082 (f_{max})$			
	11	Mesajlar	0 = Uyarı: Motor akımı sınırı 1 = Motor akım sınırına ulaşılmadı			
	12	Frenleme kontrolü	1 = Motor tutma freni etkin 0 = Motor tutma freni etkin değil			
	13	Mesajlar	0 = Motor aşırı yükü 1 = Motor aşırı yükü yok			
	14	Mesajlar	1 = Motor doğru çalışıyor 0 = Motor doğru çalışmıyor			
15	Mesajlar	0 = İnvertör aşırı yükü 1 = İnvertör aşırı yükü yok				
<p>Yedi bölümlü ekran</p> <p>Bölme Biti 15 14 13 12 11 10 9 8</p>  <p>Bölme Biti 7 6 5 4 3 2 1 0</p>						
Teknoloji Fonksiyonları		4	5	6	7	8
Durum kelimesi 1 (r0052)		4170_ZSW1.vsd		Fonksiyon şeması		-4170 -
		10.04.2008 V3.2		SINAMICS G120		

1) Sıra kontrolü invertör durumunu (r0001) gerçekleştirmek için kullanılan dahili kontroldür (yazılım)

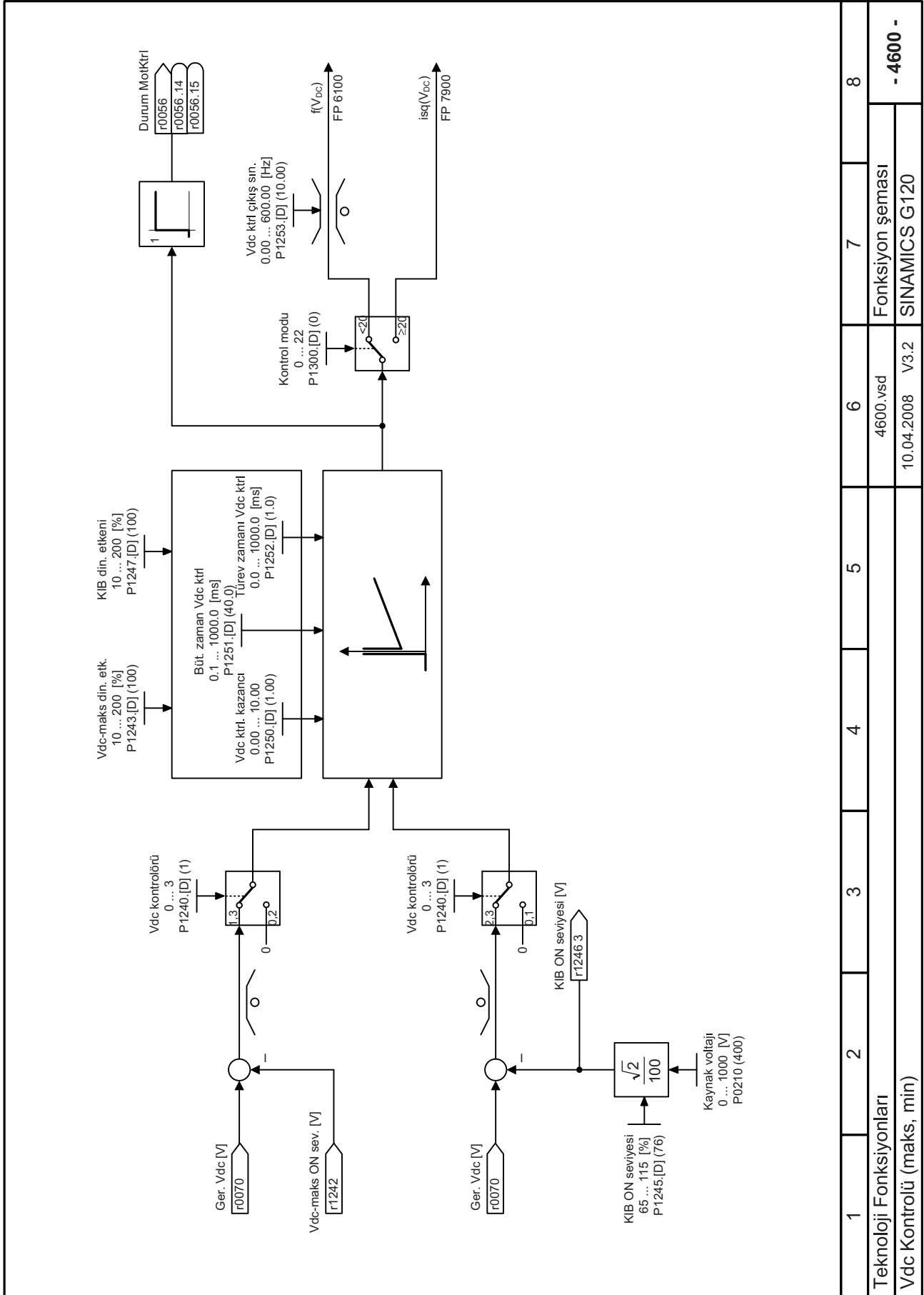
Şekil 2-32 4170 – Durum kelimesi 1 (r0052)

Parametre r0053		Ger DurumKel2
Bit No.	Anlamı	r0053 r0053
0	1 = DC fren etkin 0 = DC freni etkin değil	
1	1 = f_act > P2167 (f_off)	
2	1 = f_act > P1080 (f_min)	
3	1 = Ger. akım r0068 >= P2170	
4	1 = f_act > P2155 (f_1)	
5	1 = f_act <= P2155 (f_1)	
6	1 = f_act >= ayar noktası	
7	1 = Ger. Vdc r0026 < P2172	
8	1 = Ger. Vdc r0026 > P2172	
9	1 = Ramping finished	
10	1 = PID çıkışı r2294 == P2292 (PID_min)	
11	1 = PID çıkışı r2294 == P2291 (PID_max)	
12	ayrılmış	
13	ayrılmış	
14	OP'den indirme veri dizisi 0	
15	OP'den indirme veri dizisi 1	

1	2	3	4	5	6	7	8
Teknoloji Fonksiyonları							
Durum kelimesi 2 (r0053)							
4180_ZSW2.vsd				Fonksiyon şeması			
10.04.2008 V3.2				SINAMICS G120			

1) Sıra kontrolü invertör durumunu (r0001) gerçekleştirmek için kullanılan dahili kontrolüdür (yazılım)

Şekil 2-33 4180 – Durum kelimesi 2 (r0053)

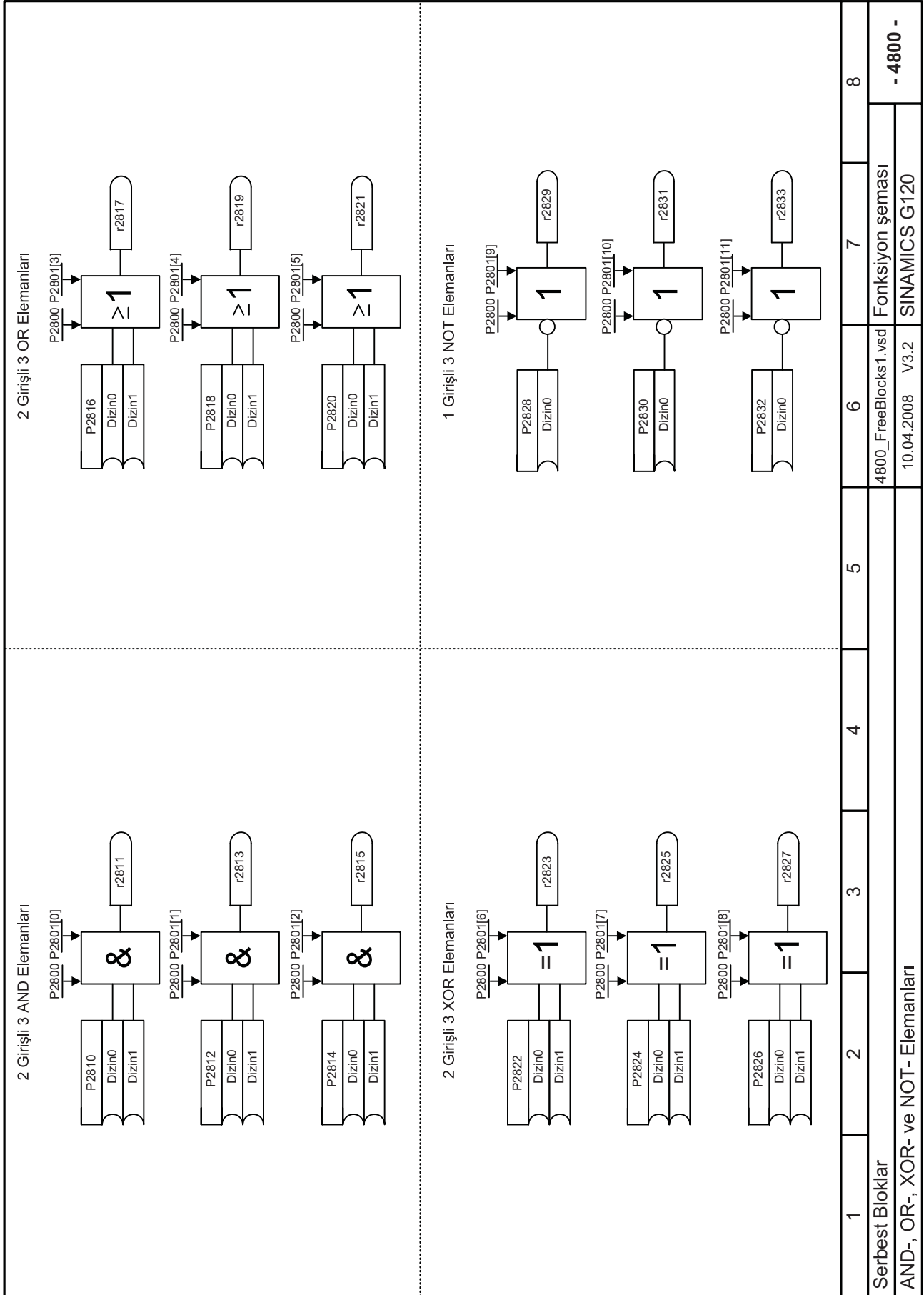


Şekil 2-34 4600 – Vdc Kontrol (maks, min)

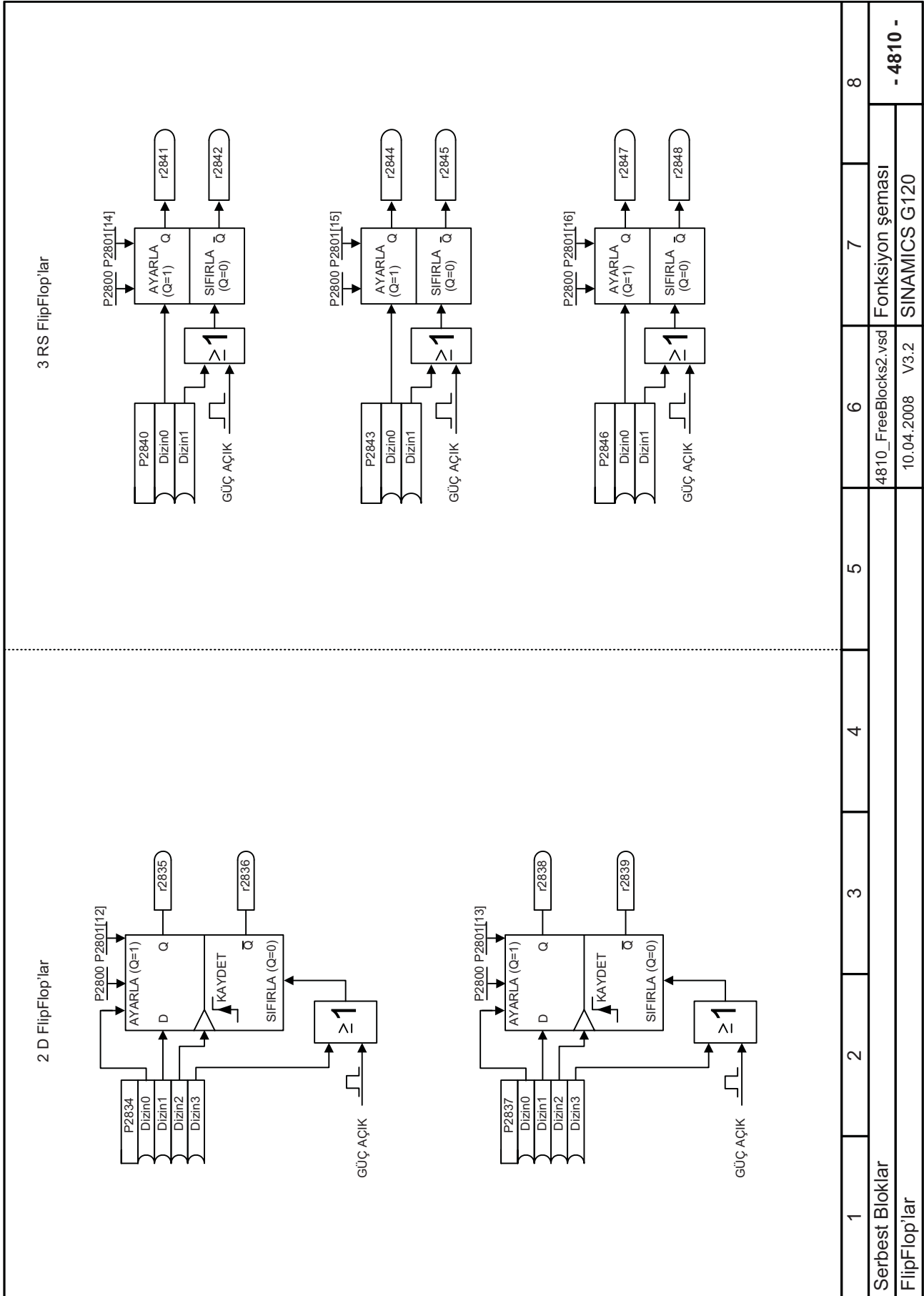
2.7 Serbest Fonksiyon Blokları

Fonksiyon şemaları

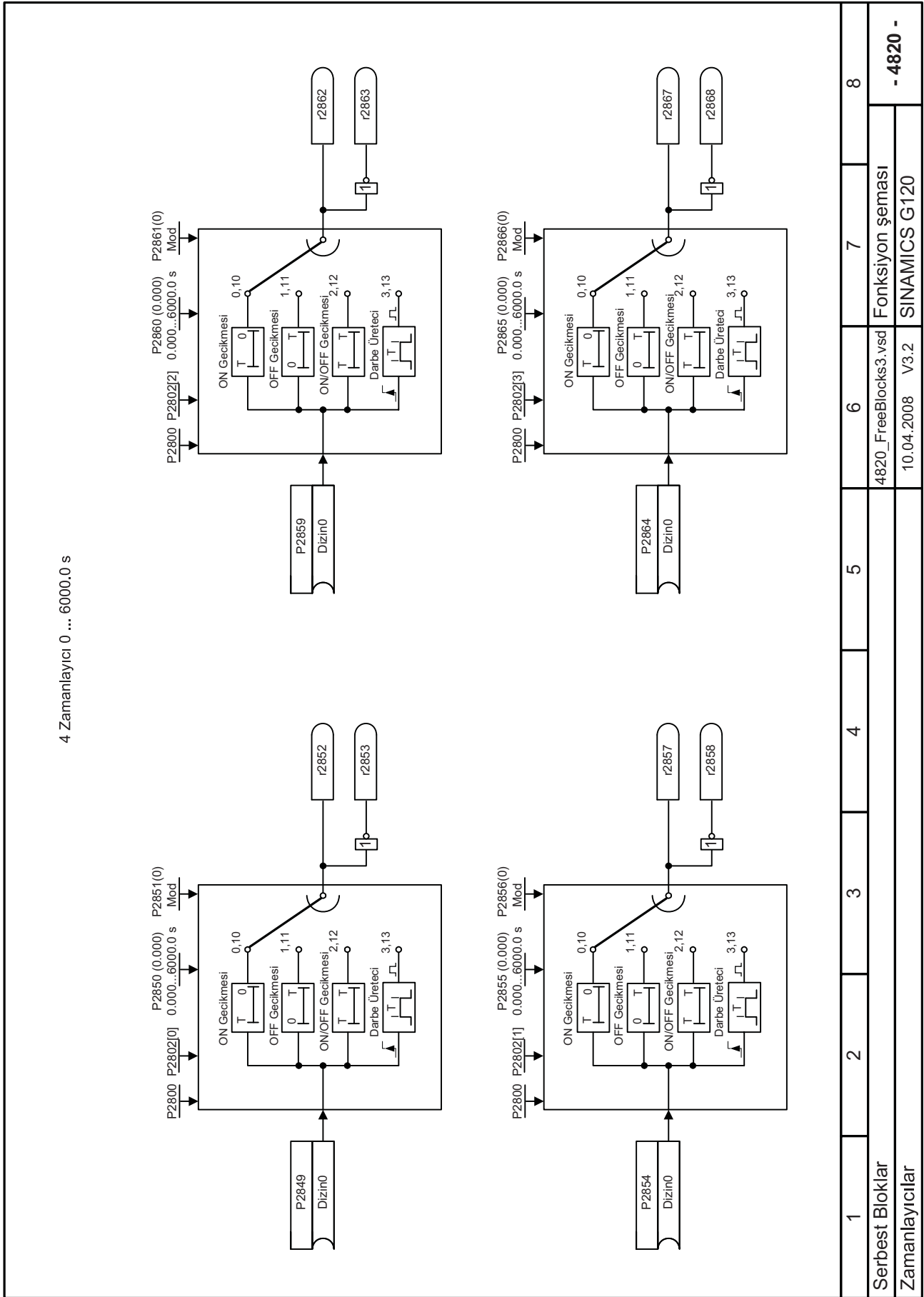
4800 – AND-, OR-, XOR- ve NOT- Elemanları	2-356
4810 – FlipFlop'lar	2-357
4820 – Zamanlayıcılar	2-358
4830 – Adders (Toplayıcılar), Subtractors (Çıkarıcılar), Multipliers (Çarpıcılar), Dividers (Bölücüler), Comparators (Karşılaştırıcılar), % olarak Ayar	2-359



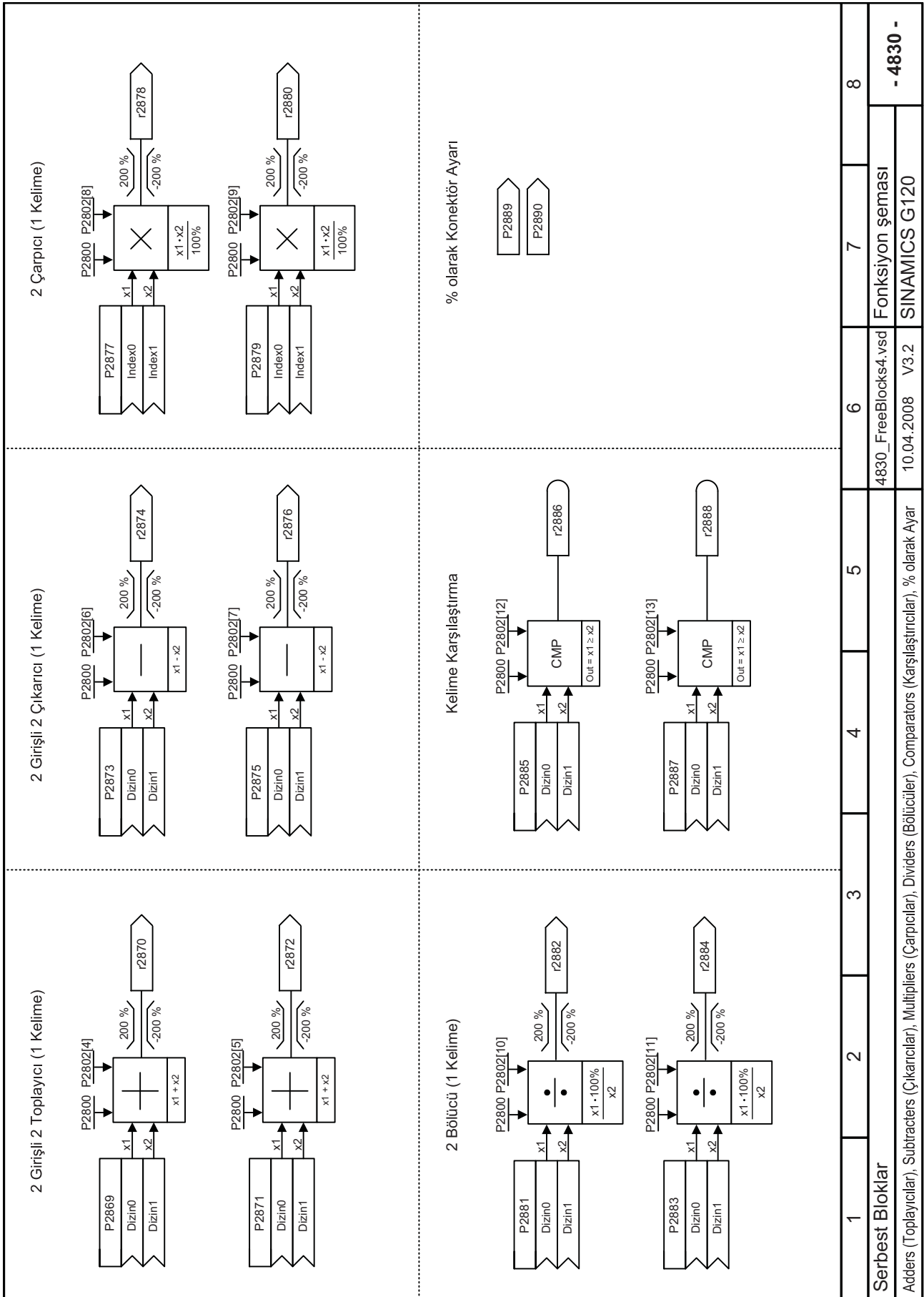
Şekil 2-35 4800 – AND-, OR-, XOR- ve NOT- Elemanları



Şekil 2-36 4810 – FlipFlop'lar



Şekil. 2-37 4820 – Zamanlayıcılar

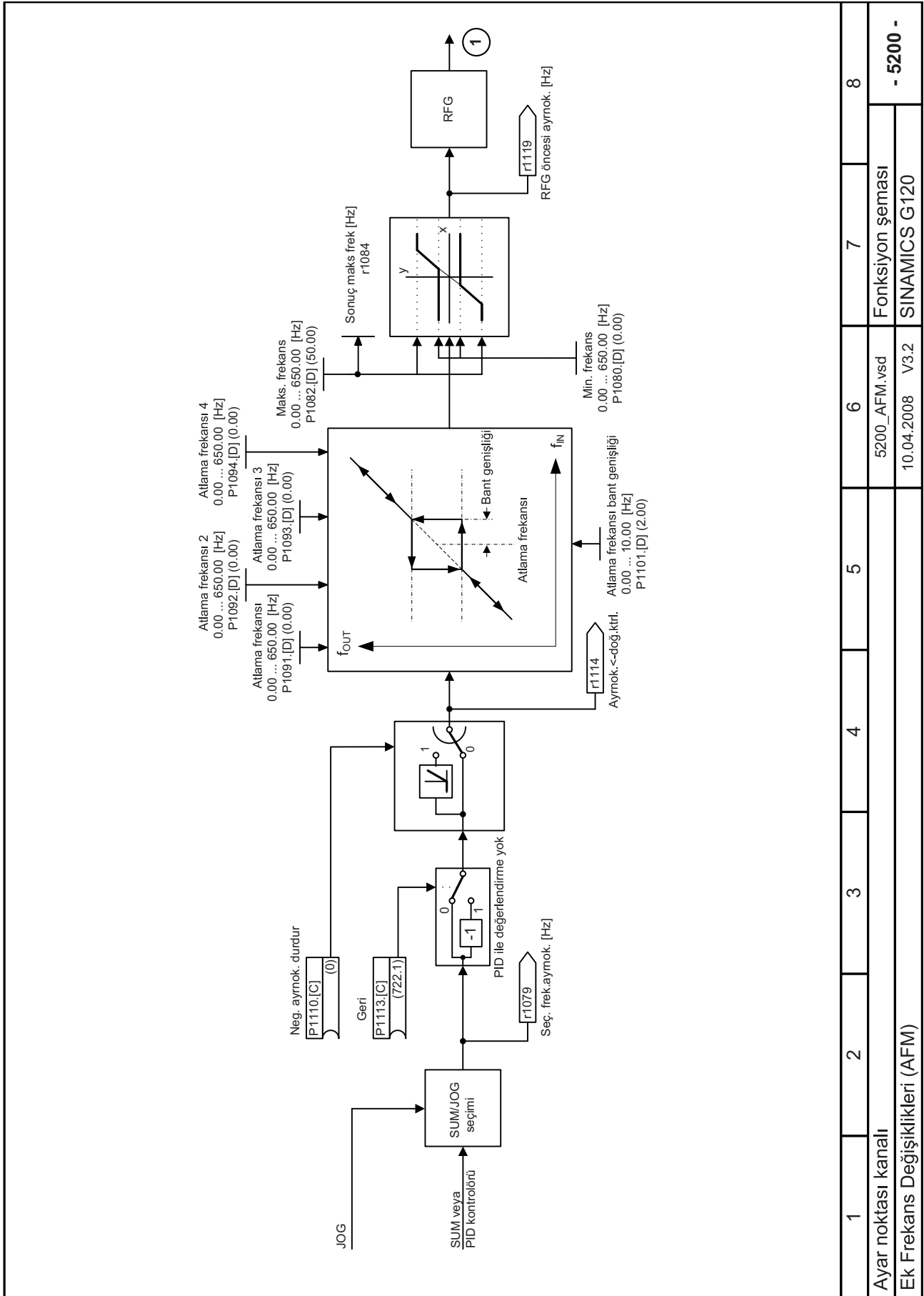


Şekil 2-38 4830 – Adders (Toplayıcılar), Subtractors (Çıkarıcılar), Multipliers (Çarpıcılar), Dividers (Bölücüler), Comparators (Karşılaştırıcılar), % olarak Ayar

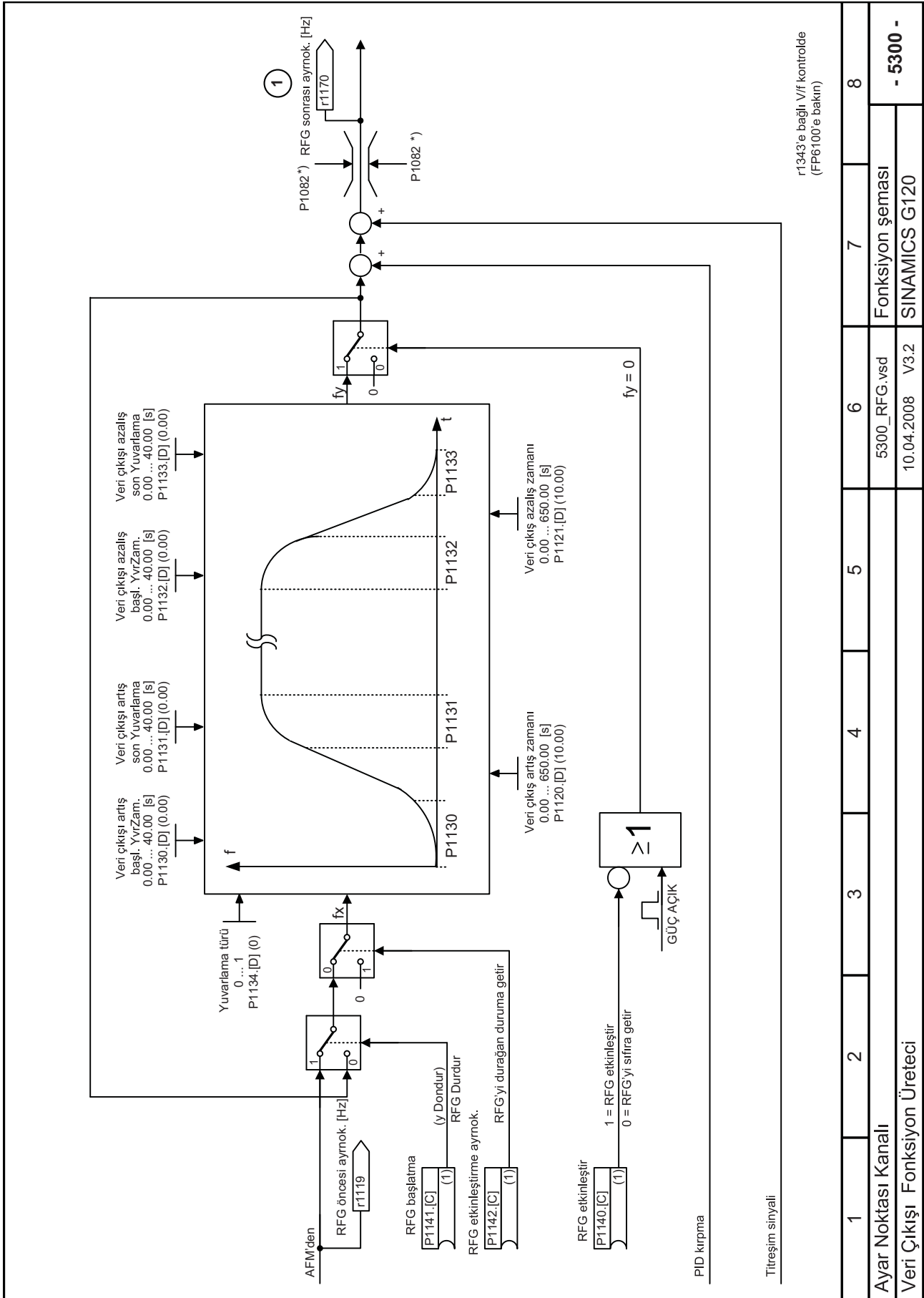
2.8 Set değeri Kanal

Fonksiyon şemaları

5000 – Set değeri kanalı ve Motor kontrolü	2-361
5100 – PID Kontrolörü	2-362
5150 – Titreşim Üretici	2-363
5200 – Ek Frekans Değişiklikleri (AFM)	2-364
5300 – Veri Çıkışı Fonksiyon Üretici	2-365



Şekil 2-42 5200 – Ek Frekans Değişiklikleri (AFM)

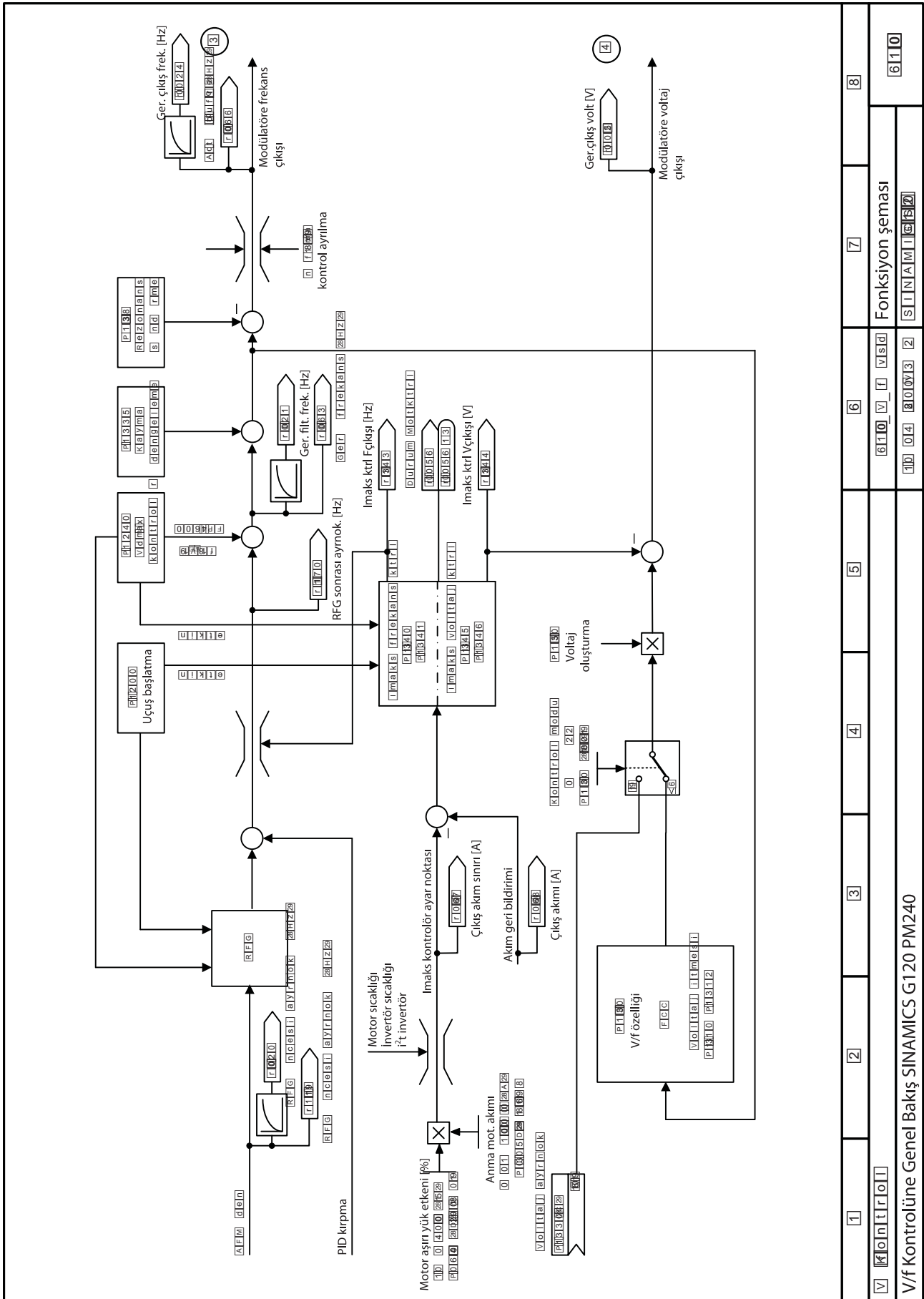


Şekil 2-43 5300 – Veri Çıkışı Fonksiyon Üretici

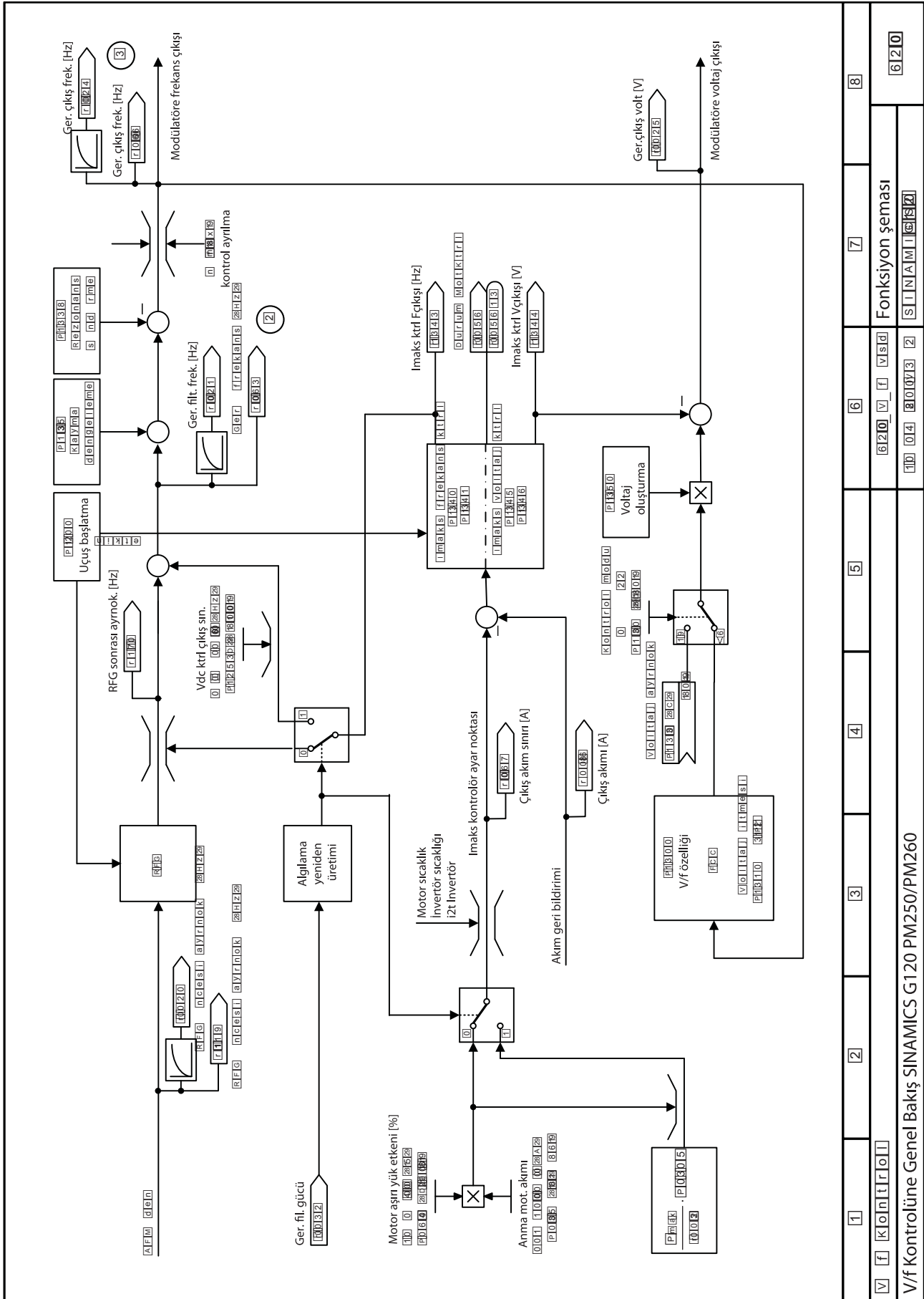
2.9 V/f Kontrolü

Fonksiyon Şemaları

6100 – PM240 ile invertörlerin V/f Kontrolüne Genel Bakış	2-367
6200 – PM250/PM260 ile invertörlerin V/f Kontrolüne Genel Bakış	2-368



Şekil 2-44 6100 – PM240 ile invertörlerin V/f Kontrolüne Genel Bakış

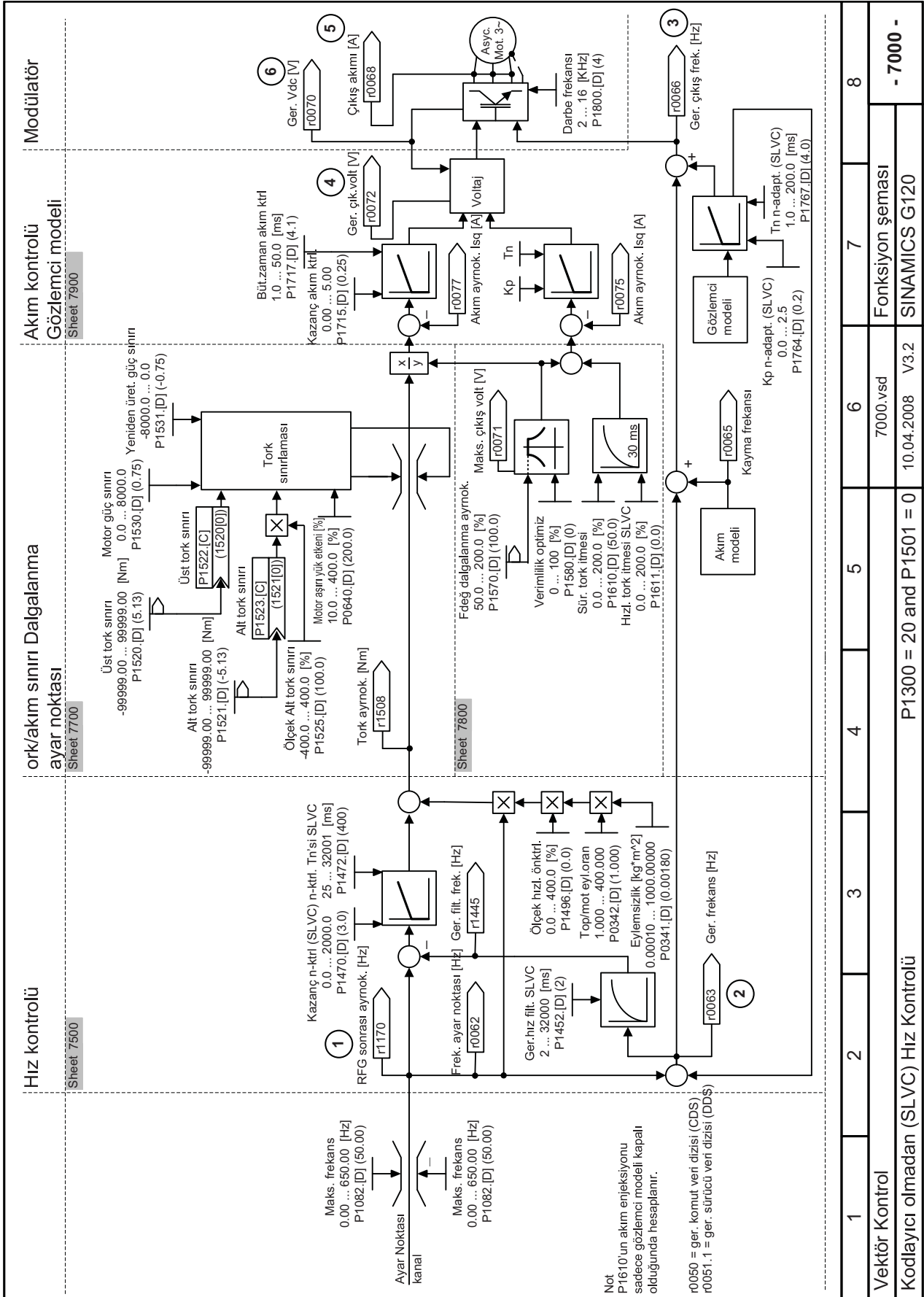


Şekil 2-45 6200 – PM240/PM260 ile invertörlerin V/f Kontrolüne Genel Bakış

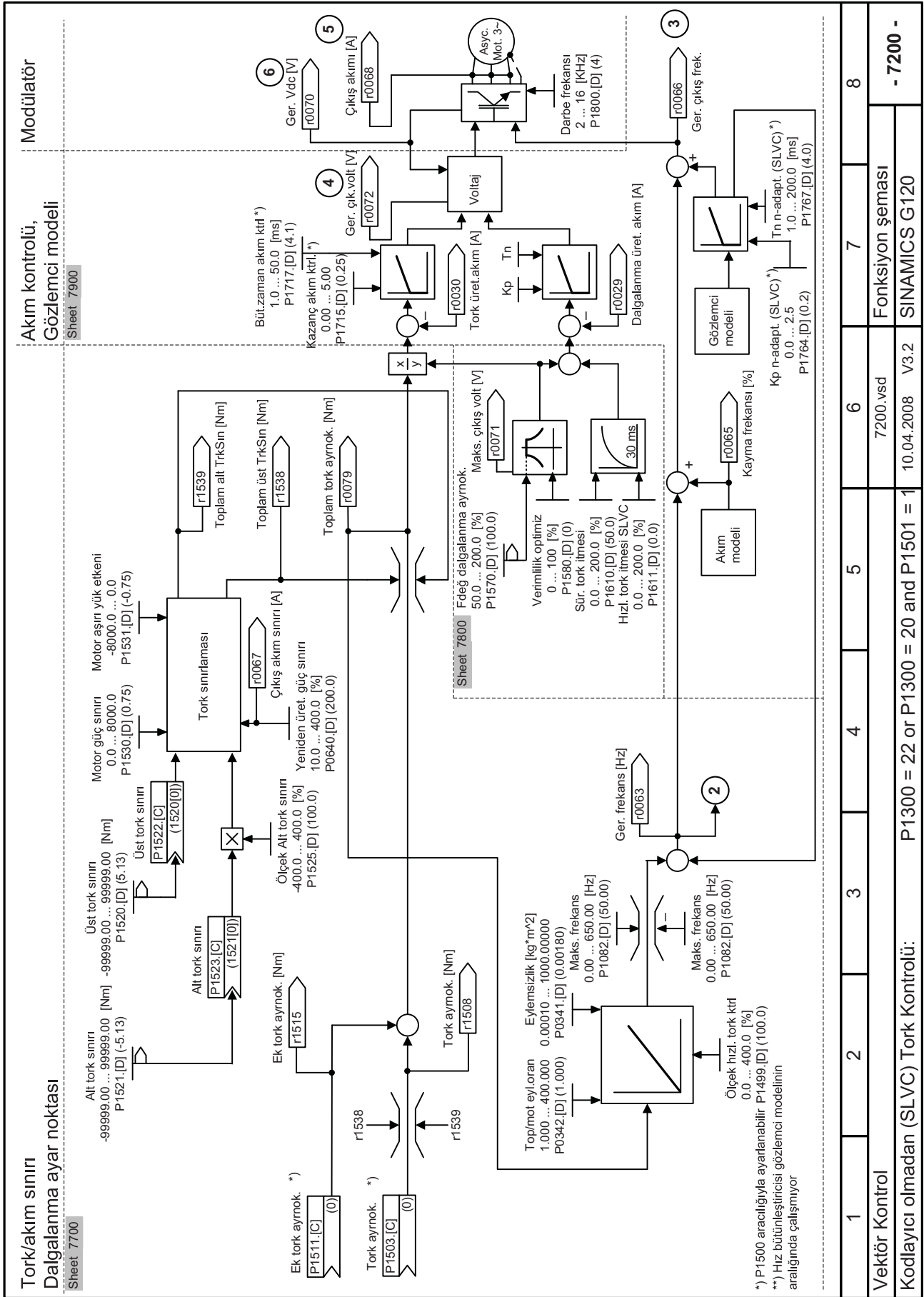
2.10 Vektör Kontrol

Fonksiyon şemaları

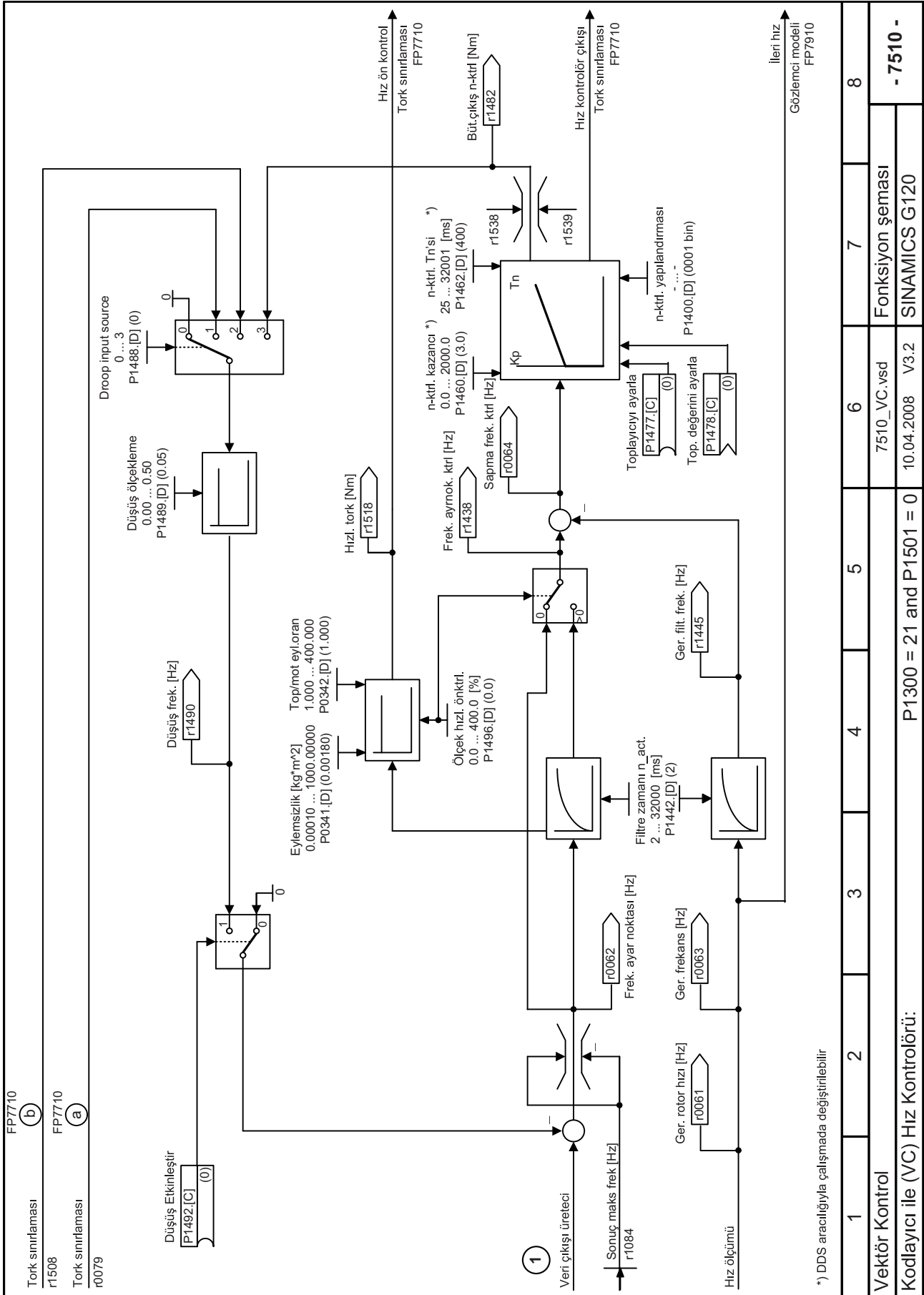
7000 – Enkoder olmadan (SLVC) Hız Kontrolüne Genel Bakış: P1300 = 20 ve P1501 = 0	2-370
7010 – Enkoder ile (VC) Hız Kontrolüne Genel Bakış: P1300 = 21 ve P1501 = 0	2-371
7200 – Enkoder olmadan (SLVC) Moment Kontrolüne Genel Bakış: P1300 = 22/20 ve P1501 = 1	2-372
7210 – Enkoder ile (VC) Moment Kontrolüne Genel Bakış: P1300 = 23/21 ve P1501 = 1	2-373
7500 – Enkoder olmadan (SLVC) Hız Kontrolü: P1300 = 20 ve P1501 = 0	2-374
7510 – Enkoder ile (VC) Hız Kontrolü: P1300 = 21 ve P1501 = 0	2-375
7700 – Enkoder (SLVC) olmadan Moment Kontrolü ve Moment Sınırlaması	2-376
7710 – Enkoder (VC) ile Moment Kontrolü ve Moment Sınırlaması	2-377
7800 – Dalgalanma Set değeri (SLVC ve VC)	2-378
7900 – Enkoder olmadan (SLVC) Akım Kontrolörü ve Gözlemci Modeli:	2-379
7910 – Enkoder ile (VC) Akım Kontrolörü ve Gözlemci Modeli:	2-380
8000 – Analog çıkışlar ve ekran değerleri	2-381



Şekil 2-46 7000 – Enkoder olmadan (SLVC) Hız Kontrolüne Genel Bakış: P1300 = 20 ve P1501 = 0

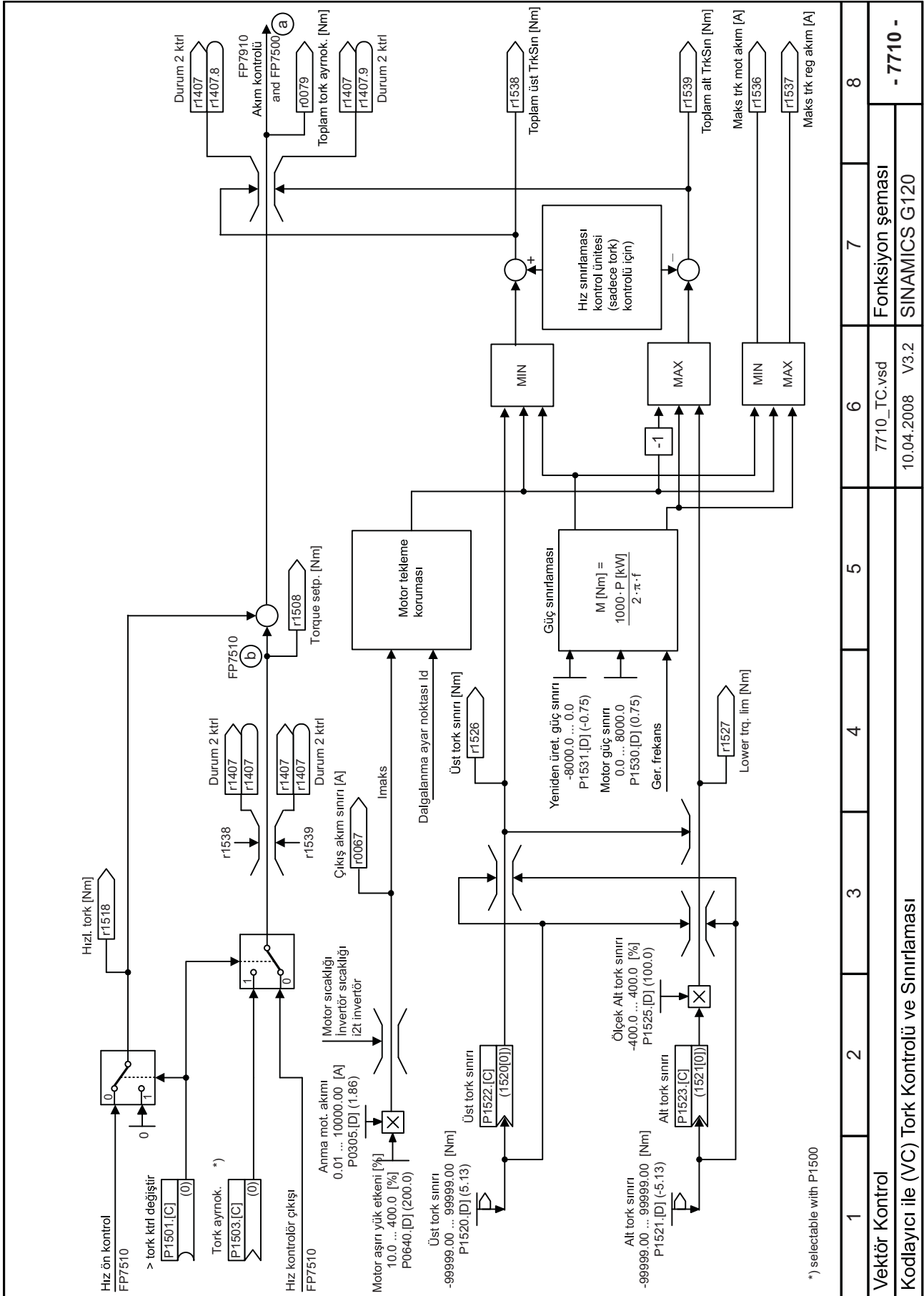


Şekil 2-48 7200 – Enkoder olmadan (SLVC) Moment Kontrolüne Genel Bakış; P1300 = 22/20 ve P1501 = 1

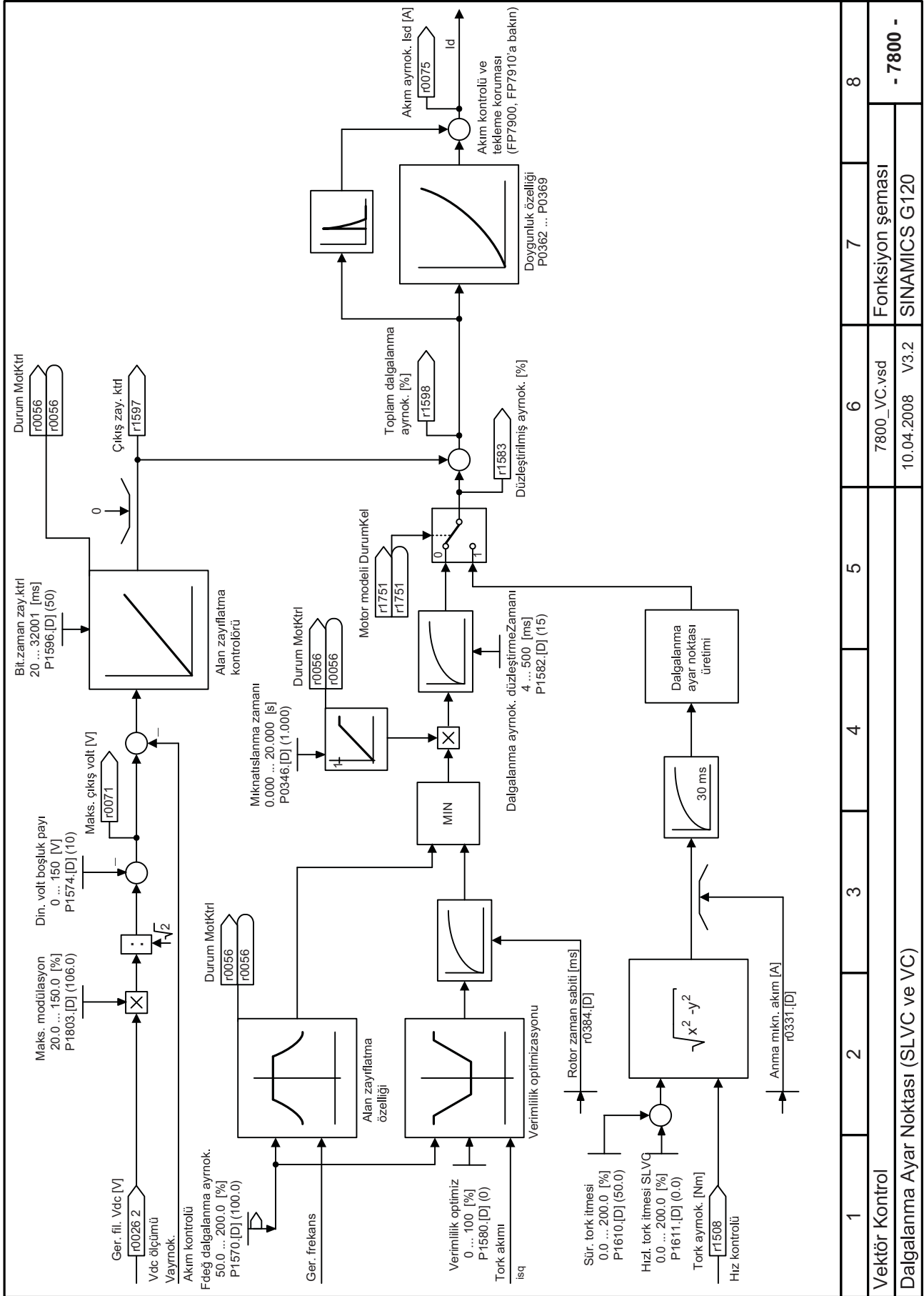


*) DDS aracılığıyla çalışmada değiştirilebilir

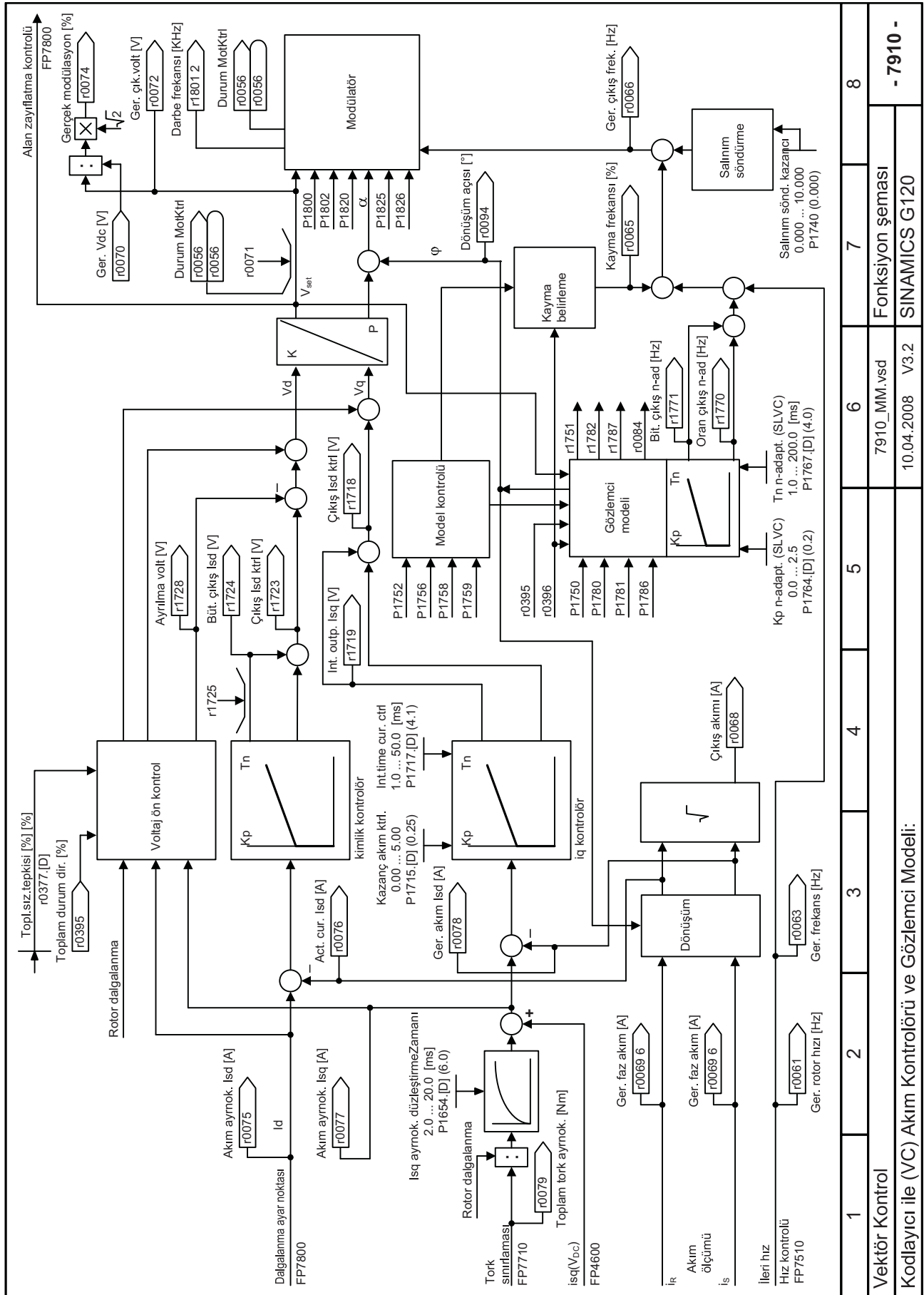
Şekil 2-51 7510 – Enkoder ile (VC) Hız Kontrolü: P1300 = 21 ve P1501 = 0



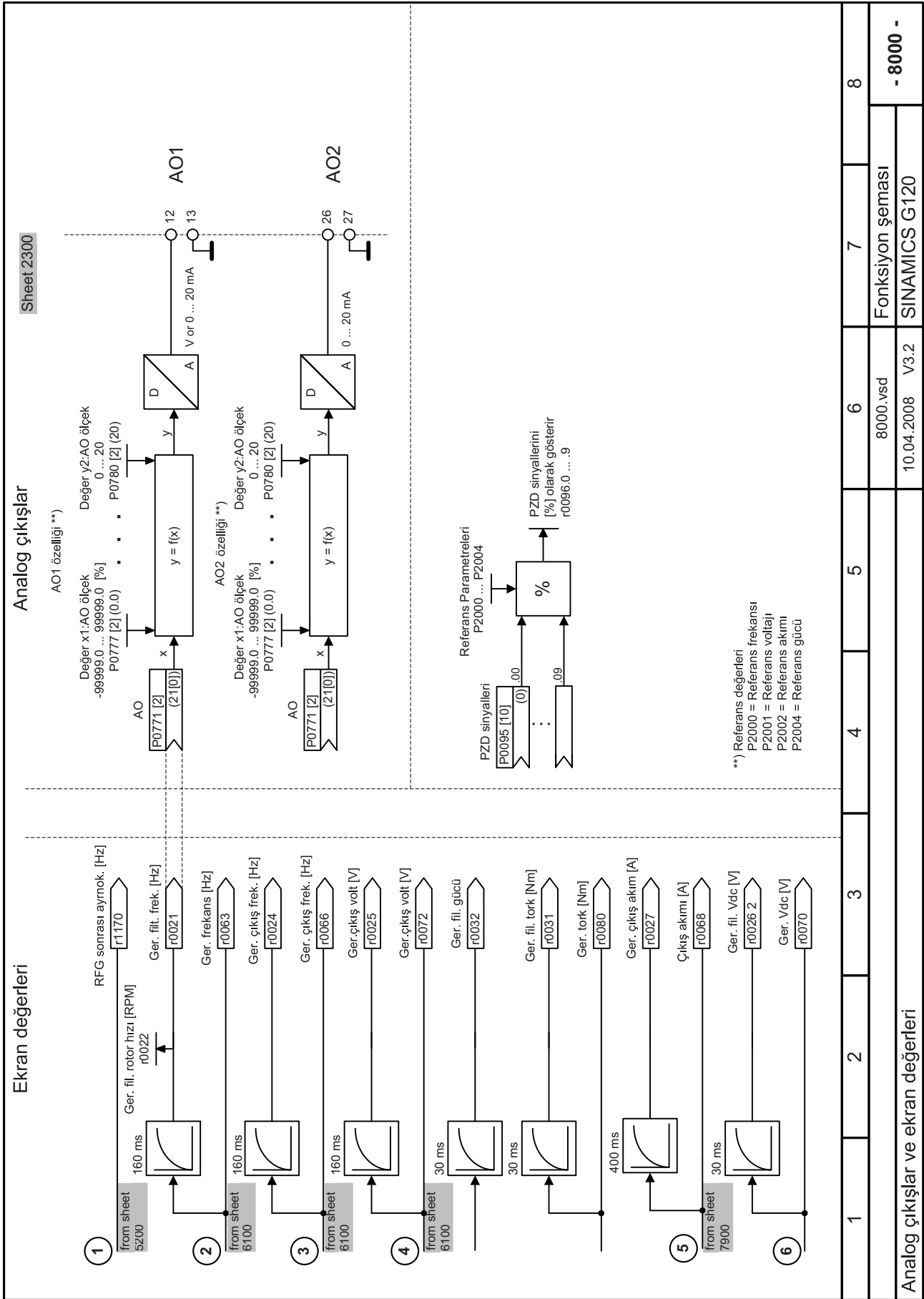
Şekil 2-53 7710 – Enkoder (VC) ile Moment Kontrolü ve Moment Sınırlaması



Şekil 2-54 7800 – Dalgalanma Set değeri (SLVC ve VC)



Şekil 2-56 7910 – Enkoder ile (VC) Akım Kontrolörü ve Gözlemci Modeli:



Şekil 2-57 8000 – Analog çıkışlar ve ekran değerleri

Hatalar ve Uyarılar

3

İçindekiler

3.1	Hatalar ve Uyarılar – Genel Bakış	3-384
3.2	Hata ve Uyarı Mesajlarının Listesi	3-385

3.1 Hatalar ve Uyarılar – Genel Bakış

Arıza mesajları


Bir hata durumunda invertör ön ayarlı tepki ile durur („Tepki:” Bölüm 3.2’de) ve „hata” durumuna geçer. Parantez içinde tepkiler varsa P2100 ve P2101 parametreleriyle bu hata tepkisine geçilebilir

Hata mesajları kod numaraları altında r0947 parametresinde kaydedilir (örneğin F0003 = 3).

İlgili hata değeri r0949 parametresinde bulunur. 0 değeri arızanın içinde hata değeri yoksa girilir. Dahası bir arızanın ortaya çıktığı (r0948) zaman içindeki noktanın ve r0947 Parametresinde kaydedilen hata mesajlarının (P0952) okunması mümkündür.

Hata onayı

Arızayı sıfırlamak için aşağıda listelenen yöntemlerden biri kullanılabilir:

1. Gücü sürücüye çevirin
2. OP üstündeki  Tuşuna basın
3. Bir Dijital Giriş Aracılığıyla (fabrika ayarı: DI2)
4. Kontrol kelimesi 1 aracılığıyla, bit 07

Güvenlik Hata onayı

1. Kontrol kelimesi 1 ayarla, bit 00 ila 0
 2. Kontrol kelimesi 1 ayarla, bit 07 ila 1
- İstisna: F00395, F01601. Onay için hata açıklamasına bakın.

Uyarı mesajları

Uyarı mesajları r2110 parametresinde kod numaraları altında kaydedilir (örneğin A0503 = 503) ve buradan okunabilir.

3.2 Hata ve Uyarı Mesajlarının Listesi

Ürün: G120, Sürüm: 3202700, Dil: İngilizce

F00001(N)	Aşırı akım
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	<ul style="list-style-type: none">Motor gücü (p0307) invertör gücüne karşılık gelmez (r0206)Motor kutup kısa devreToprak arızaları
Çözümü:	Aşağıdaki hususları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">Motor gücü (p0307) invertör gücüne karşılık gelmelidir (r0206)Kablo uzunluğu sınırları aşılmamalıdır.Motor kablosu ve motorun kısa devresi veya toprak arızası olmamalıdır.Motor parametreleri kullanılan motor ile uyumlu olmalıdır.Stator direnci değeri (p0350) doğru olmalıdır.Motor engellenmemelidir veya aşırı yüklenmemelidir.Hızlanma rampası zamanını artır (p1120).Başlatma itme seviyesini azalt (p1312).
Not:	r0949 = 0: rapor edilen HW r0949 = 1: rapor edilen SW

F00002	Aşırı gerilim
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	<ul style="list-style-type: none">Ana besleme gerilimi çok yüksekMotor üretim modunda <p>r0949 = 0: rapor edilen HW r0949 = 1 veya 2: rapor edilen SW</p>
Çözümü:	Aşağıdaki hususları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">Besleme gerilimi (p0210) motor plakasında gösterilen sınırlar içinde olmalıdır.Yavaşlama rampası zamanı (p1121) yükün eylemsizliği ile uyumlu olmalıdır.Gerekli frenleme gücü belirlenen sınırlar içinde olmalıdır.
Not:	Üretim moduna hızlı veri çıkışı azalışları sebep olabilir veya motor etkin bir yük tarafından sürülürse üretim modu ortaya çıkabilir.

F00003	Düşük gerilim
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	<ul style="list-style-type: none">Ana besleme başarısız.Belirlenen sınırlar dışında darbe yükü. <p>r0949 = 0: rapor edilen HW r0949 = 1 veya 2: rapor edilen SW</p>
Çözümü:	Besleme gerilimini kontrol et (p0210).
Not:	CU harici olarak DC 24 V ile beslenirse güç modülü bağlanmaz, A0503 gösterilir. Bu alarm ortaya çıksa da invertör bir ON komutundan sonra F0003 ile başlamaz.

F00004	İnvertör Aşırı Sıcaklık
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	<ul style="list-style-type: none">• İnvertör aşırı yüklü• Havalandırma yetersiz• Darbe frekansı çok yüksek• Ortam sıcaklığı çok yüksek• Fan çalışmıyor
Çözümü:	Aşağıdaki hususları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">• Yük veya yük çevrimi çok yüksek?• Motor gücü (p0307) invertör gücü ile uyumlu olmalıdır (r0206)• Darbe frekansı varsayılan değerine getirilmelidir• Ortam sıcaklığı çok yüksek• İnvertör çalışırken fan dönmelidir• FS FX ve GX için ek:<ul style="list-style-type: none">• r0949 = 1: Doğrultucu aşırı ısınması• r0949 = 2: Ortam aşırı ısınması• r0949 = 3: EBOX aşırı ısınması

F00005	İnvertör I2T
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	<ul style="list-style-type: none">• İnvertör aşırı yüklü• Yük çevrimi çok zahmetli.• Motor gücü (p0307) invertör güç kapasitesini aşar (r0206).
Çözümü:	Aşağıdaki hususları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">• Yük çevrimi belirlenen sınırlar içinde olmalıdır.• Motor gücü (p0307) invertör gücü ile uyumlu olmalıdır (r0206)

F00006	Çip sıcaklığı artışı kritik seviyeleri aşıyor.
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	<ul style="list-style-type: none">• Başlangıçta yük çok yüksek• Yük adımı çok yüksek• Hızlanma rampası hızı çok yüksek
Çözümü:	Aşağıdaki hususları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">• Yük veya yük adımı çok yüksek?• Hızlanma rampası zamanını artır (P1120).• Motor gücü (p0307) invertör gücü ile uyumlu olmalıdır (r0206)• F00006'yı engellemek için P0290 = 0 veya 2 ayarını kullan.

F00011	Motor Aşırı Isınması
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	Motor fazla yükleniyor
Çözümü:	Aşağıdaki hususları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">• Yük veya yük adımı çok yüksek?• Motor nominal aşırı ısınmaları (p0626 - p0628) doğru olmalıdır• Motor sıcaklığı uyarı seviyesi (p0604) uyumlu olmalıdır

F00012	İnvertör sıc. sinyal kaybı
Tepki:	OFF 1 (OFF 2)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	İnvertör sıcaklığı (soğutma bloğu) sensörünün kablo arızası.
Çözümü:	

F00015	Motor sıcaklık sinyali kaybı
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	Motor sıcaklık sensörünün açık veya kısa devresi. Sinyal kaybı tespit edilirse sıcaklık izleme motor termal modelli izlemeye geçer.
Çözümü:	Aşağıdaki hususları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">• motor sıcaklık sensörünün kontrol birimiyle olan bağlantısı• p0601 ayarı
Not:	CU harici olarak DC 24 V ile beslenirse ama güç modülü için uygun besleme gerilimi yoksa motor sıcaklığı sinyalinin kaybı tespit edilmez.

F00020	Şebeke Faz Kayıp
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	Üç giriş fazından biri eksikse ve darbeler etkin ve sürücü yüklenirse arıza ortaya çıkar.
Çözümü:	Şebeke fazlarının giriş kablolarını kontrol edin

F00021	Toprak arızaları
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	Faz akımlarının toplamı nominal invertör akımının %5'inden fazlaysa arıza ortaya çıkar.
Çözümü:	
Not:	Çerçeve boyutları D ile F: bu arıza sadece 3 akım sensörü olan invertörlerde görülür.

F00022	Güç yığını HW arızası
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	Bu donanım arızası aşağıdaki durumlar yüzünden ortaya çıkar: <ul style="list-style-type: none">• DC-bara aşırı akımı = IGBT kısa devresi• Pervanenin kısa devresi
Çözümü:	Servis Departmanı ile irtibata geçin. İnvertör güç modülünü değiştir

F00023	Çıkış faz arızası
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	Bir çıkış fazının bağlantısı kesilir.
Çözümü:	Motor bağlantısını kontrol edin..

F00025	F3E DC-bara Sapma
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	DC barası üstündeki büyük sapmalar.
Çözümü:	Servis Departmanı ile irtibata geçin.

F00026 **Geçit Sürücüsünün Kaynağı Etkin Değil**
Tepki: OFF 2
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe: Geçit sürücüsü etkin değil. Güvenlik durumu makinesinin senkronizasyon hatası yüzünden ortaya çıkabilir.
Çözümü: Servis Departmanı ile irtibata geçin.

F00027 **W fazda aşırı akım**
Tepki: OFF 2
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe: Bu donanım arızası aşağıdaki durumlar yüzünden ortaya çıkar:
• W fazda aşırı akım başlatma
• Toprak Arızası
Çözümü: İnvertör ve Motor kablolarını kontrol et

F00028 **Yeniden üretim sırasında aşılın güç sınırı**
Tepki: OFF 2
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe: Motor etkin bir yük tarafından sürülürse ortaya çıkar ve motorun çok fazla yeniden üretim yapmasına sebep olur.
Yavaşlama rampasında çok yüksek yük eylemsizliklerinde ortaya çıkabilir.
Çözümü:
• Etkin yükten yeniden üretimi azalt
• Yavaşlama rampası hızını azalt
• p1253'teki Imaks yeniden üretim sınırını artır
Not: Arıza sadece V/f kontrolü ile ortaya çıkar.

F00029 **EM fren aşırı akımı**
Tepki: OFF 2
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe:
Çözümü:

F00030 **Fan arızası**
Tepki: OFF 2 (OFF 3)
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe: Fan artık çalışmıyor.
Çözümü: Yeni bir fan gerekli.

F00035 **n sonrası otomatik yeniden başlatma**
Tepki: OFF 2 (OFF 3)
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe: Otomatik yeniden başlatma girişimleri p1211 değerini aşar.
Çözümü:

F00041	Motor Veri Tanımlama Arızası
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebebi:	Motor veri tanımlama başarısız. <ul style="list-style-type: none"> r0949 = 0: Yük eksik r0949 = 1: Tanımlama sırasında ulaşılan akım sınır seviyesi. r0949 = 2: Tanımlanan stator direnci %0.1'den az veya %100'den çok. r0949 = 3: Tanımlanan rotor direnci %0.1'den az veya %100'den çok. r0949 = 4: Tanımlanan stator reaktansı %50'den az ve %500'den çok. r0949 = 5: Tanımlanan ana reaktans %50'den az ve %500'den çok. r0949 = 6: Tanımlanan rotor zaman sabiti 10ms'den az veya 5s'den çok r0949 = 7: Tanımlanan toplam sızıntı reaktansı %50'den az ve %500'den çok. r0949 = 20: Tanımlanan gerilimli IGBT 0.5 V'den az veya 10 V'den çok r0949 = 30: Gerilim sınırında akım kontrolörü r0949 = 40: Tanımlanan veri dizisinin tutarsızlığı, en az bir tanımlama başarısız r0949 = 41: P0320 hesaplanan mıknatıslanma akımının yazılması başarısız r0949 = 42: Tanımlanan stator direncinin yazılması başarısız r0949 = 43: Tanımlanan P0354 rotor direncinin yazılması başarısız r0949 = 44: Tanımlanan P0622 rotor zaman sabitinin yazılması başarısız r0949 = 45: Tanımlanan P0360 karşılıklı reaktansın yazılması başarısız r0949 = 46: Tanımlanan P0356 stator sızıntı reaktansının yazılması başarısız r0949 = 47: Tanımlanan P0358 rotor sızıntı reaktansının yazılması başarısız r0949 = 48: Tanımlanan gerilimli P1825'in yazılması başarısız. r0949 = 49: Tanımlanan P1828 ölü zaman dengelemesinin yazılması başarısız <p>Empedansa bağlı yüzde değerleri $Z_b = V_{mot,nom} / \sqrt{k(3)} / I_{mot,nom}$</p>
Çözümü:	Aşağıdaki hususları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none"> r0949 = 0: invertöre bağlanan motordur. r0949 = 1 - 49: p0304 - p0311'de doğru olan motordur. Gerekli motor kablolarını türünü kontrol edin (yıldız, delta).
F00042	Hız Kontrol Optimizasyon Arızası
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebebi:	Motor veri tanımlama başarısız. <ul style="list-style-type: none"> r0949 = 0: Dengeli hız için zaman aşımı beklemesi r0949 = 1: Tutarsız okumalar
Çözümü:	Motorun doğru şekilde girildiğinden emin olun. Motor veri tanımlaması yapılmalıdır.
F00051	Parametre EEPROM Arızası
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebebi:	EEPROM'a erişirken arıza oku veya yaz Dolu olan EEPROM yüzünden ortaya çıkabilir, çok fazla parametre değiştirilmiş.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none"> Bazı parametreler doğru şekilde okunamayacağı için bu hatayı iptal etmek için Güç Çevrilmelidir. Güç çevrimi hatayı ayıkamazsa Fabrika Sıfırlaması ve yeni parametreleme. İnvertör kontrol birimini değiştirir. EEPROM doluyorsa bazı parametreleri varsayılan değerleri eski durumuna getirir, sonra güç çevrimine getirilir.

- Not:**
- r0949 = 1: EEPROM Dolu
 - r0949 = 1000 + Blok No: Okuma verisi bloğu başarısız
 - r0949 = 2000 + Blok No: Okuma verisi bloğu zaman aşımı
 - r0949 = 3000 + Blok No: Okuma verisi bloğu CRC başarısız
 - r0949 = 4000 + Blok No: Yazma verisi bloğu başarısız
 - r0949 = 5000 + Blok No: Yazma verisi bloğu zaman aşımı
 - r0949 = 6000 + Blok No: Yazma verisi bloğu başarısız
 - r0949 = 7000 + Blok No: Yanlış zamanda okuma veri bloğu
 - r0949 = 8000 + Blok No: Yanlış zamanda yazma veri bloğu
 - r0949 = 9000 + Blok No: Fabrika Sıfırlaması yeniden başlatma veya güç arızasından dolayı çalışmadı

F00052

Güç yığını SW arızası

Tepki:

OFF 2

Onay:

3.1 bölümüne bakın

Sebebi:

Güç yığını bilgisi veya geçersiz veri için arıza oku.

Çözümü:

- İnvertör Güç Modülü ve invertör Kontrol Birimi arasındaki bağlantıyı kontrol edin

- Güç çevrimi invertör Kontrol Birim

- İnvertör Güç Modülünü değiştir

- İnvertör Kontrol Birimini değiştir

Not:

- r0949 = 1: PS kimliğinin okunması başarısız

- r0949 = 2: PS kimliği yanlış

- r0949 = 3: PS sürümü okunması başarısız

- r0949 = 4: PS sürümü yanlış

- r0949 = 5: Parça 1 başlangıcı PS veri yanlış

- r0949 = 6: Sic. sensörünün PS sayısı yanlış

- r0949 = 7: Uygulama PS numarası yanlış

- r0949 = 8: Parça 3 başlangıcı PS veri yanlış

- r0949 = 9: PS veri dizisinin okunması yanlış

- r0949 = 10: PS CRC başarısız

- r0949 = 11: PS boş

- r0949 = 15: Başarısız PS blok 0 CRC'si

- r0949 = 16: Başarısız PS blok 1 CRC'si

- r0949 = 17: Başarısız PS blok 2 CRC'si

- r0949 = 20: PS geçersiz

- r0949 = 30: Dizin boyutu yanlış

- r0949 = 31: Dizin kimliği yanlış

- r0949 = 32: Geçersiz blok

- r0949 = 33: Dosya boyutu yanlış

- r0949 = 34: Veri bölümü boyutu yanlış

- r0949 = 35: Blok bölümü boyutu yanlış

- r0949 = 36: RAM boyutu aşıldı

- r0949 = 37: Parametre boyutu yanlış

- r0949 = 38: Sürücü başlığı yanlış

- r0949 = 39: Geçersiz dosya dosya imleci

- r0949 = 40: Ölçekleme blok sürümü yanlış

- r0949 = 41: Kalibrasyon blok sürümü yanlış

- r0949 = 50: Yanlış seri numarası biçimi

- r0949 = 51: Yanlış seri numarası biçimi başlangıcı

- r0949 = 52: Yanlış seri numarası biçimi sonu

- r0949 = 53: Yanlış seri numarası biçimi ay

- r0949 = 54: Yanlış seri numarası biçimi gün

- r0949 = 1000 + adr: PS okuma verisi başarısız

- r0949 = 2000 + adr: PS yazma verisi başarısız

- r0949 = 3000 + adr: PS okuma veri yanlış zamanı

- r0949 = 4000 + adr: PS yazma veri yanlış zamanı

- r0949 = 5000 + adr: PS okuma verisi geçersiz

- r0949 = 6000 + adr: PS okuma verisi geçersiz

F00055	BOP-EEPROM Arıza
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Değişken olmayan parametreyi parametre klonlanırken BOP üstünde EEPROM'a kaydederken arıza oku veya yaz.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• Fabrika Sıfırlama ve yeni parametrelleme• BOP değiştir• r0949 = 5096: Daha büyük bir EEPROM ile bir BOP kullan• r0949 = 9160: Daha küçük bir EEPROM ile bir BOP kullan• r0949 = 1000 + Blok No: Okuma verisi bloğu başarısız• r0949 = 3000 + Blok No: Okuma verisi bloğu CRC başarısız• r0949 = 4000 + Blok No: Yazma verisi bloğu başarısız• r0949 = 5096: BOP EEPROM çok Küçük• r0949 = 6000 + Blok No: Yazma verisi bloğu başarısız• r0949 = 7000 + Blok No: Yanlış zamanda okuma veri bloğu• r0949 = 8000 + Blok No: Yanlış zamanda yazma veri bloğu• r0949 = 9160: Sürücü EEPROM çok Küçük
Not:	

F00056	BOP takılı değil
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Parametre klonlamayı BOP takılmadan başlatmaya çalışıyor.
Çözümü:	BOP takın ve yeniden deneyin.

F00057	BOP arıza
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	<ul style="list-style-type: none">• Boş BOP ile parametre klonlama.• Geçersiz BOP ile parametre klonlama.
Çözümü:	BOP'a indir veya BOP'u değiştir.

F00058	BOP içerikleri uyumsuz
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Başka bir sürücü türünde oluşturulan parametre klonlamayı başlatmaya çalışıyor.
Çözümü:	Bu sürücü türünden BOP'a indir.

F00060	Asic Zaman Aşımı
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Dahili haberleşme arıza: <ul style="list-style-type: none">r0949 = 0: HW raporlu Bağlantı Arızar0949 = 1: SW raporlu Bağlantı Arızar0949 = 2: Etkin takastan sonra ayar çerçevesi iletmedir0949 = 3: Etkin takastan sonra geri bildirim etkinleştirildi ama mesaj alınmadır0949 = 5: ps verisi okumak için güç açıkken PS ASIC ile haberleşme yokr0949 = 6: PS verisinin okunması için geri bildirim devre dışı bırakılmazr0949 = 7: PS indirme sırasında mesaj geri bildirim devre dışı bırakmak iletmedi
Çözümü:	İnverter Güç Modülü ve Invertör Kontrol Birimi arasındaki bağlantıyı kontrol edin Belirli aralıklarla arıza görünür: <ul style="list-style-type: none">EMC sorunları yüzünden haberleşme arızasıEMC'yi kontrol edin - ve gerekirse - iyileştirinEMC filtresi kullanın Şebeke gerilimi uygulandığında ve bir ON komutu verildiğinde anında arıza görünür. <ul style="list-style-type: none">Arıza devam ederse invertörü değiştirin.Servis Departmanı ile iletişime geçin.

F00061	Par CI. MMC-PS takılı olmayan Arıza
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	MMC-PS Klonlama Başarısız. <ul style="list-style-type: none">r0949 = 0: Bağlanmamış MMC-PS veya yanlış MMC-PS türü veya otomatik klonlamayı başlatmada başarısız MMCr0949 = 1: MMC-PS, MMC'ye yazamazr0949 = 2: MMC-PS dosyası uygun değilr0949 = 3: MMC-PS dosyayı okuyamazr0949 = 4: Klon Dosyasında MMC-PS sorunları (örneğin CRC)
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">r0949 = 0: FAT12 veya FAT16 formatı ile MMC veya doğru MMC-PS türünü kullanın veya bir MMC-PS sürün.r0949 = 1: MMC kontrol edin (örneğin MMC dolu mu) - MMC'yi yeniden FAT16'ya formatlayınr0949 = 2: Doğru /USER/SINAMICS/DATA dizinine doğru şekilde isimlendirilmiş dosyayı koyun.r0949 = 3: Dosyanın erişilebilir olmasını sağlayın - Mümkünse dosyayı yeniden oluşturunr0949 = 4: Dosya değiştirildi - Dosyayı Yeniden Oluşturun

F00062	Par CI. MMC-PS içerikleri geçersiz
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Dosya mevcut ama içerikler geçerli değil Kontrol Kelime Bozukluğu.
Çözümü:	Yeniden kopyalama yapın ve çalışmanın tamamlanmasını sağlayın.

F00063	Par CI. MMC-PS içerikleri uyumsuz
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Dosya mevcut ama doğru sürücü türü değil.
Çözümü:	Uyumlu sürücü türünden klonu sağlayın.

F00064	Başlangıç sırasında otomatik bir klon yapmak için çalışan sürücü
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	Doğru /USER/SINAMICS/DATA dizininde Clone00.bin Dosyası yok.
Çözümü:	Otomatik bir klon gerekirse: - Doğru Dosyası olan MMC ekleyin ve güç çevrimi yapın. Otomatik bir klon gerekmezse: - Gerekli değilse MMC'yi giderin ve güç çevrimi yapın. - P8458 = 0 olarak sıfırlayın ve güç çevrimi yapın.
Not:	Arıza sadece bir güç çevrimiyle temizlenebilir.

F00070	PLC set değeri arızası
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	Telegram kapanma zamanı sırasında PLC'den alınan set değeri değeri yok
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• p2040 (DP) / p8840 (PN)'deki bölgesel ağa özgü kapanma zamanı değerini kontrol edin ve - gerekirse - iyileştirin• Arızayı onayla• arıza devam ederse invertör kontrol birimini değiştirin

F00071	USS set değeri arızası
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	Telegram kapanma zamanı sırasında USS'den alınan set değeri değeri yok
Çözümü:	Komut kaynağını alırken STARTER SW'deki izleme zamanını kontrol edin ve - gerekirse - iyileştirin. USS master'ı kontrol edin

F00072	USS Set değeri Arızası
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	Telegram kapanma zamanı sırasında USS'den alınan set değeri değeri yok
Çözümü:	USS master'ı kontrol edin

F00073	Kontrol Paneli set değeri arızası
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	Telegram kapanma zamanı sırasında Kontrol Panelinden alınan set değeri değeri yok
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• p3984'teki değeri kontrol edin ve - gerekirse - iyileştirin• Arızayı onayla• arıza devam ederse invertör kontrol birimini değiştirin

F00080	AI kayıp Giriş Sinyali
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	<ul style="list-style-type: none">• Bozuk kablo• Sınırlar dışında sinyal
Çözümü:	

F00085	Harici arıza
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	Kontrol kelimesi 2, bit 13 aracılığıyla komut girişiyle başlatılan harici arıza."
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• P2106'yı kontrol edin.• Kontrol kelimesi 2 bit 13'ü komut kaynağı olarak devre dışı bırakın.• Disable Arıza tetikleyicisi için terminal girişini devre dışı bırakın.

F00090	Enkoder geri bildirim kaybı
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	Enkoder kaybindan sinyal (r0940 arıza değerini kontrol edin): <ul style="list-style-type: none">• r0949 = 0: Enkoder sinyali kayıp.• r0949 = 1: Ani hız değişikliğinden dolayı enkoder kaybı tespit edildi (yani tek tarama > P0492'de değer içindeki enkoderde tespit edilen hız değişikliği).• r0949 = 2: Düşük hızda çalışırken enkoder sinyal kaybı.• r0949 = 5: Enkoder p0400'da yapılandırılmadı ama sensörlü kontrol için gerekli (p1300 = 21 veya 23).• r0949 = 6: Enkoder bulunmadı ama p0400'da yapılandırıldı.• r0949 = 7: Motor devrilmesinden dolayı enkoder kaybı tespit edildi.
Çözümü:	İnvertörü durdurun. <ul style="list-style-type: none">• r0949 = 2: p0494 değerini artırın veya p1120 ve p1121 değerini azaltın.• r0949 = 5: p0400 aracılığıyla enkoder türünü seçin.• r0949 = 5: SLVC modunu seçin (p1300 = 20 veya 22).• r0949 = 7: SLVC modunu seçin (p1300 = 20 veya 22).• Enkoder ve invertör arasındaki bağlantıları kontrol edin.• Enkoderin arızalı olup olmadığını kontrol edin (p1300 = 0 seçin, sabit hızda çalıştırın, r0061'deki enkoder geri bildirimini kontrol edin)• p0492'deki enkoder kayıp eşikliğini artırın.

F00100	Zamanlayıcı Sıfırlama
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	Yazılım hatası
Çözümü:	Servis Departmanı ile irtibata geçin. İnvertör kontrol birimini değiştirin.

F00101(N)	Yığın Taşması
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	Yazılım hatası veya işlemci arızası.
Çözümü:	Servis Departmanı ile irtibata geçin. İnvertör kontrol birimini değiştirin

F00221	PID Geri bildirim min. Değer altında
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	PID Geri bildirim Min. değer p2268 altında.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• p2268 değerini değiştirin.• Geri bildirim kazancını ayarlayın.

F00222	PID Geri bildirim maks. Değer üstünde
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	PID Geri bildirim Maks. p2267 değer üstünde.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• p2267 değerini değiştirin.• Geri bildirim kazancını ayarlayın.

F00350	Arızalı sürücü için yapılandırma vektörü
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Başlangıç sırasında sürücü yapılandırma vektörünün (SZL vektör) doğru bir şekilde programlanıp programlanmadığını ve hw'nin programlanan vektörle uyumlu olup olmadığını kontrol eder. Değilse sürücü başlatır. <ul style="list-style-type: none">• r0949 = 1: Dahili Arıza - HW Yapılandırma Vektör mevcut değil.• r0949 = 2: Dahili Arıza - SW Yapılandırma Vektör mevcut değil.• r0949 = 11: Dahili Arıza - CU Kodu desteklenmez.• r0949 = 12: Dahili Arıza - SW Vektörü mümkün değil.• r0949 = 13: Yanlış güç modülü takılmış.• r0949 > 1000: Dahili arıza - yanlış IO Kartı takılmış.
Çözümü:	Dahili Arızalar düzeltilemez. r0949 = 13 - Doğru güç modülünün takıldığından emin olun.
Not:	Arızanın onaylanması için güç çevrimi gereklidir.
<hr/>	
F00395	Kabul Testi / Onay beklemede
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Bu arıza Güç Modülü (PM) / Kontrol Birimi (CU) Takas veya Başlangıç Klonu sonrasında ortaya çıkar. Arızaya EEPROM'dan okunan bir arıza da sebep olabilir, daha fazla bilgi için F0051'e bakın. Bir CU takas veya bir başlangıç klonu sonrası parametre dizisi değişmiş olabilir ve uygulamaya uygun olmayabilir. Bu parametre dizisi sürücü bir motoru başlatmadan önce kontrol edilmelidir. <ul style="list-style-type: none">• r0949 = 3/4: PM/CU takası• r0949 = 5: Başlangıç Klonu, MMC aracılığıyla yapıldı• r0949 = 10: Son güç verilmesinden önce bir takas veya başlangıç klonu yüzünden kabul testi beklemedeydi.
Çözümü:	Mevcut parametre dizisi arızanın temizlenmesiyle kontrol edilmelidir ve onaylanmalıdır. Güvenlik Birimleriyle bir Kabul Testi yapılmalıdır. İşletim Talimatlarının parçası olan Kabul Kütüğü adımlarını izleyin.
<hr/>	
F00400(N)	PROFIBUS: DS101/DB101 (kontrol paneli) arızası
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Zaman aşımı, tetikleme arızası,...
Çözümü:	C2 bağlantısını yeniden başlatın.
<hr/>	
F00401 (N)	Yanlış telegram p0922'de yapılandırıldı.
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Kontrolörde ve cihazda farklı yapılandırma.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• r0949 = 0: p0922 ve/veya PROFINET kontrolör yapılandırmasını kontrol edin.
<hr/>	
F00452	Kayış Arızası
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Motordaki yük koşulları kayış arızasını veya mekanik arızayı gösteriyor. <ul style="list-style-type: none">• r0949 = 0: düşük moment/hız başlat• r0949 = 1: yüksek moment/hız başlat
Çözümü:	Aşağıdaki hususları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">• Sürücü treninde kopma, tutukluk veya engel yok. Gerekirse yağlama yapın.• Harici hız sensörü kullanırsanız doğru fonksiyon için aşağıdaki parametreleri kontrol edin:• p2192 (izin verilen sapma için gecikme zamanı)• Moment zarfı kullanılıyorsa parametreleri kontrol edin:

F00453	Motor Devrilme
Tepki:	OFF 2
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	<ul style="list-style-type: none">• SLVC veya VC'de (p1300 20'den büyük) ve Veri çıkışı çok hızlı• SLVC veya VC'de (p1300 20'den büyük) ve OFF2 ve RUN Dönerken kalkış etkin olmadan bir dönen motora uygulanır• SLVC'de (p1300 = 20 veya 21) ve çok düşük frekansta yük çok fazla• SLVC veya VC'de (p1300 20'den büyük) ve motor bağlı değil veya motor invertör için çok küçük• VC'de motor kablo faz sırası (U-V-W) ve enkoder kabloları yanlış olabilir.• Hız kontrolör ayarları uygulamaya optimize edilmez. Bu yüzden dengesizlikler oluşabilir.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• p1120'deki veri çıkış hızını azaltın• Dönerken kalkışını etkinleştirin (p1200, 1' eşittir)• p1611'de itmeyi artırın• Motoru bağlayın veya bu invertör için daha büyük motor kullanın veya V/f modunu kullanın (p1300 < 20).• Kabloları gereken şekilde motora ve / veya enkodere bağlayın. V/f kontrol modunda dönüş yönünü doğrulayın ve r0061 ve r0021 parametrelerini karşılaştırın.• Hız kontrolör ayarlarını optimize edin (kazanç ve bütünleme zamanı).

A00501	Akım Sınırı
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	<ul style="list-style-type: none">• Motor gücü invertör gücüne karşılık gelmez• Motor kutupları çok uzun• Toprak arızaları
Çözümü:	Aşağıdaki hususları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">• Motor gücü (p0307) invertör gücüne karşılık gelmelidir (r0206)• Kablo uzunluğu sınırları aşılmamalıdır.• Motor kablosu ve motorun kısa devresi veya toprak arızası olmamalıdır.• Motor parametreleri kullanılan motor ile uyumlu olmalıdır.• Stator direnci değeri (p0350) doğru olmalıdır.• Motor engellenmemelidir veya aşırı yüklenmemelidir.• Hızlanma rampası zamanını artır (P1120).• Başlatma itme seviyesini azalt (p1312).

A00502	Aşırı gerilim sınırı
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	
Çözümü:	Bu uyarı sürekli gösterilirse sürücü giriş gerilimini kontrol edin.

A00503	Gerilim Altı Sınırı
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	<ul style="list-style-type: none">• Ana besleme başarısız.• Ana besleme ve bunu sonucunda belirlenen sınırının altında DC-bara gerilimi (r0026).
Çözümü:	Ana besleme gerilimini kontrol edin.

A00504	İnvertör Aşırı Isınması
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebebi:	İnvertör soğutma bloğu sıcaklığının uyarı seviyesi, çip bağlantı sıcaklığının uyarı seviyesi veya çip bağlantısının sıcaklığında izin verilen değişim aşılarak darbe frekansının azalmasına ve/veya çıkış frekansının azalmasına sebep oluyor (P0290'daki ölçülebilirliğe bağlı olarak).
Çözümü:	Not: r0037 = 0: Soğutma bloğu sıcaklığı r0037 = 1: Çip bağlantı sıcaklığı (soğutma bloğu dahil)
	FS FX ve GX için ek: r0037 = 2: Doğrultucu aşırı ısınması r0037 = 3: Ortam aşırı ısınması r0037 = 4: EBOX aşırı ısınması
	Aşağıdaki hususları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">• Ortam sıcaklığı belirlenen sınırlar içinde olmalıdır.• Yük koşulları ve yük adımları uygun olmalıdır• Sürücü çalışırken fan dönmelidir

A00505	İnvertör I2T
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebebi:	Uyarı seviyesi aşıldı, ayarlanmışsa akım azaltılır (P0610 = 1)
Çözümü:	Yük çevriminin belirlenen sınırlar içinde olup olmadığını kontrol edin.

A00506	IGBT bağlantı sıcaklığı artışı uyarısı
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebebi:	Aşırı yük uyarısı. Soğutma bloğu ve IGBT bağlantı sıcaklığı arasındaki fark uyarı sınırlarını aşıyor.
Çözümü:	Yük adımlarının ve darbe yüklerinin belirlenen sınırlar içinde olup olmadığını kontrol edin.

A00507	İnvertör sıc. sinyal kaybı
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebebi:	İnvertör sıcaklık sinyali kaybı.
Çözümü:	Aşağıdaki hususları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">• motor sıcaklık sensörünün kontrol birimiyle olan bağlantısı• p0601 ayarı

A00511	Motor Aşırı Isınma I2T
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	<ul style="list-style-type: none">• Motor fazla yükleniyor.• Yük çevrimleri veya yük adımları çok yüksek.
Çözümü:	Sıcaklığın belirlenme şekline bağlı olarak şunları kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">• P0604 motor sıcaklık uyarı eşiği• P0625 motor ortam sıcaklığı P0601 = 0 veya 1 ise aşağıdakileri kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">• İsim plakası verilerinin doğru olup olmadığını kontrol edin? Değilse hız devreye alımı gerçekleştirin. Hassas eşdeğer devre verileri motor tanımlanması yapılarak bulunabilir (P1910 = 1).• Motor ağırlığının (P0344) makul olup olmadığını kontrol edin. Gerekirse değiştirin.• Motor bir Siemens standart motor değilse P0626, P0627, P0628 aracılığıyla standart aşırı sıcaklıklar değiştirilebilir. P0601 = 2 ise aşağıdakileri kontrol edin: <ul style="list-style-type: none">• r0035'te gösterilen sıcaklığın makul olup olmadığını kontrol edin.• Sensörün bir KTY84 olup olmadığını kontrol edin (diğer sensörler desteklenmez)

A00522	I2C okunan değer zaman aşımı
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	i2c veri yolu (Mega Master) aracılığıyla UCE Değerlerine ve güç yığını sıcaklıklarına çevrimsel erişim etkileniyor
Çözümü:	

A00523	Çıkış arızası
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Bir çıkış fazının bağlantısı kesilir.
Çözümü:	Motor bağlantısını kontrol edin.

A00525	F3E Dc bara Sapma
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Büyük dc bara sapması Büyük dc bara sapması tespit edildi
Çözümü:	

A00530	Fanlardan biri arızalı
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Fan artık çalışmıyor.
Çözümü:	Fanı değiştirin.

A00535	Frenleme Direnci Aşırı Yükleme
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Frenleme enerjisi çok büyük. Frenleme direnci uygulama için uygun değil. Frenleme enerjisini düşürün.
Çözümü:	Daha yüksek dereceli bir frenleme direnci kullanın.

A00541	Motor Veri Tanımlama Etkin
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
SebeP:	Motor veri tanımlama (P1910) seçilmiş veya çalışıyor.
Çözümü:	

A00542	Hız Kontrol Optimizasyon Etkin
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
SebeP:	Hız Kontrol Optimizasyonu (P1960) seçilir veya çalışıyor.
Çözümü:	

A00544	Hız sapması
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
SebeP:	Gerçek hız maksimum hızı aştı (durum bit r2197.12) veya hız sapması belirlenenenden daha büyük (durum bit 2197.7).
Çözümü:	Motor veya yeniden üretim yükü çok fazla.

A00564	Çalışma Sırasında MMC Prize Takılı
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
SebeP:	Çalışma sırasında MMC-PS Prize Takılı ve başlangıçta hiçbir yoktu. Bu yüzden Başlangıçta Otomatik Klonlamadan alınan sonraki güç çevrimindeki akım veri dizisinin olası bozukluğu.
Çözümü:	MMC-PS'yi sürücüden kaldırın.

A00590	Enkoder geri bildirim kaybı uyarısı
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
SebeP:	<ul style="list-style-type: none">• Enkoder sinyali kayıp.• İnvörtör, sensörsüz vektör kontrolüne geçti.
Çözümü:	İnvörtörü durdurduktan sonra <ul style="list-style-type: none">• Hız enkoderini kontrol edin, bir enkoder kullanılmıyorsa P0400'ü 0 olarak ayarlayın ve sensörsüz kapalı devre vektör kontrol modunu seçin (P1300 = 20 veya 22).• Enkoder bağlantılarını kontrol edin• Enkoderin doğru şekilde çalışıp çalışmadığını kontrol edin (P1300 = 0 olarak ayarlayın ve sürücüyü sabit hızda çalıştırın ve r0061'deki enkoder sinyalini kontrol edin.• P0492'de izin verilen hız sapmasını artırın.

A00600	RTOS Aşırı Çalışma Uyarısı
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
SebeP:	Dahili zaman dilimi aşırı çalışması
Çözümü:	Servis Departmanı ile irtibata geçin.

A00700	Bölgesel ağ: Parametre veya yapılandırma hatası
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
SebeP:	yanlış parametre ve/veya yapılandırma telegramı.
Çözümü:	parametre ve/veya yapılandırma telegramını kontrol edin. PROFinet: kullanılan GSDML'yi kontrol edin.

A00701	Bölgesel ağ: ÇiftKelime hatası
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın

Sebe: çift kelime referans tablosunda hata.
Çözümü: güç çevrimi.

A00702 Bölgesel ağ: veri yolu/ağ tespiti yok
Tepki: HİÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe: bağlantı hatası, veri yolu başlangıcı yok (master yok), net veri yolu sinyali yok, ...
Çözümü: kabloları ve veri yolu/ağ donanımını kontrol edin.

A00703 Bölgesel ağ: referans değeri yok
Tepki: HİÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe: alınan kontrol kelimesi 1 yok veya boş.
Çözümü: veri yolu iletimini kontrol et.

A00704 PROFIBUS: bağlantıların gevşekliği
Tepki: HİÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe: kayıp abone bilgileri.
Çözümü: sürekli hata tespiti etkinleştirilirse geçicidir.

A00705 Bölgesel ağ: zaman aşımı gerçek değer
Tepki: HİÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe: CUP'dan alınan gerçek veri yok.
Çözümü: sürekli hata tespiti etkinleştirilirse geçicidir.

A00706 Bölgesel ağ: önemli SW hatası
Tepki: HİÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe: örneğin donanım kontrolü, haberleşme, V1SL yığıcı, ...
Çözümü: sürekli güç çevrimiye donanım yazılımını yeniden yükleyin.

A00707 PROFIBUS: başlangıçta yanlış PB adres
Tepki: HİÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe: yanlış DIP anahtarı veya PROFIBUS adresi parametre ayarı.
Çözümü: DIP anahtarını ve/veya P0918'i kontrol edin.

A00708 --- kullanılmaz ---
Tepki: HİÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe:
Çözümü:

A00709 --- kullanılmaz ---
Tepki: HİÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe:
Çözümü:

A00710 CB haberleşme hatası
Tepki: HİÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebe: CB (haberleşme kartı) haberleşmei kaybedilir.

Çözümü: CB donanımını kontrol edin.

A00711 CB haberleşme hatası
Tepki: HIÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebebe: CB (haberleşme kartı) bir yapılandırma hatası rapor eder.
Çözümü: CB parametrelerini kontrol edin.

A00910 Vdc-maks kontrolör devre dışı
Tepki: HIÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebebe: Görülür
• ana besleme gerilimi (P0210) sürekli çok yüksekse.
• Motor etkin bir yük tarafından sürülürse ortaya çıkar ve motorun yeniden üretim moduna girmesine sebep olur.
• Yavaşlama rampasında çok yüksek yük eylemsizliklerinde ortaya çıkar.

Çözümü: Aşağıdaki hususları kontrol edin:
• Giriş gerilimi aralık içinde olmalıdır.
• Yük uyumlu olmalıdır.
• Belirli durumlarda frenleme direnci uygulayın.

A00911 Vdc-maks kontrolörü etkin
Tepki: HIÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebebe: Vdc maks kontrolörü etkin; bu yüzden yavaşlama rampası zamanları DC bara gerilimini sınırlar içinde tutmak için (r0026) otomatik olarak artırılır (P2172).

Çözümü: Aşağıdaki hususları kontrol edin:
• Besleme gerilimi motor plakasında gösterilen sınırlar içinde olmalıdır.
• Yavaşlama rampası zamanı (P1121) yükün eylemsizliği ile uyumlu olmalıdır.

Not: Daha yüksek eylemsizlik daha uzun veri çıkış zamanı gerektirir; aksi durumda frenleme direnci uygulayın.

A00912 Vdc-min kontrolörü etkin
Tepki: HIÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebebe: DC-bara gerilimi (r0026) minimum seviyenin altına düşerse Vdc min kontrolör etkinleştirilir (P2172). Motorun kinetik enerjisi DC-bara gerilimini tamponlamak için kullanılarak sürücünün yavaşlamasına sebep olur! Bu yüzden kısa şebeke arızaları kesinlikle düşük gerilim durumuna sebep olmaz.

Çözümü:

A00921 Düzgün bir şekilde ayarlanmayan AO parametreleri
Tepki: HIÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebebe: AO parametreleri (P0777 ve P0779) mantık dışı sonuçlar üreteceği için aynı değeri almamalıdır.
Çözümü: Aşağıdaki hususları kontrol edin:
• Aynı çıkış için parametre ayarları
• Aynı giriş için parametre ayarları
• Çıkış için parametre ayarları AO türüne karşılık gelmez
P0777 ve P0779'u farklı değerlere getirin.

A00922 İnvörtöre uygulanan yük yok
Tepki: HIÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
Sebebe: İnvörtöre yük uygulanmaz.
Sonuç olarak bazı fonksiyonlar normal yük koşullarında olduğu gibi çalışmayabilir.
Çözümü: Motorun invörtöre bağlanıp bağlanmadığını kontrol edin.

A00923**Hem JOG Sol ve Hem de JOG Sağ isteniyor**

Tepki: HiÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
SebeP: Hem JOG sağ hem de JOG sol (P1055/P1056) istenildi. Bu istek RFG çıkış frekansını mevcut değeri-
rinde
dondurur.
Çözümü: JOG sağ ve sola aynı anda basmayın.

A00936**PID Otomatik Ayar Etkin**

Tepki: HiÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
SebeP: PID Otomatik ayar (P2350) seçilir veya çalışıyor
Çözümü: PID Otomatik ayar bittiğinde uyarı gösterilir.

A00952**Kayış Arızası Tespiti**

Tepki: HiÇBİRİ
Onay: 3.1 bölümüne bakın
SebeP: Motordaki yük koşulları kayış arızasını veya mekanik arızayı gösteriyor.
Çözümü: Aşağıdaki hususları kontrol edin:
• Sürücü treninde kopma, tutukluk veya engel yok.
• Gerekirse yağlama yapın.
Harici hız sensörü kullanırsanız doğru fonksiyon için aşağıdaki parametreleri kontrol edin:
• p2192 (izin verilen sapma için gecikme zamanı)
Moment zarfı kullanılıyorsa parametreleri kontrol edin:
• P2182 (eşik frekansı f1)
• P2183 (eşik frekansı f2)
• P2184 (eşik frekansı f3)
• P2185 (üst moment eşiği 1)
• P2186 (alt moment eşiği 1)
• P2187 (üst moment eşiği 2)
• P2188 (alt moment eşiği 2)
• P2189 (üst moment eşiği 3)
• P2190 (alt moment eşiği 3)
• p2192 (izin verilen sapma için gecikme zamanı)

F01600**Tepki:****Onay:****Sebe:****sürücü arızalı pasifleştirilmiş STO**

OFF 2 (OFF 3)

3.1 bölümüne bakın

Bir sürücü arızasından dolayı donanım tarafından pasifleştirilmiş bir güvenli moment kapatma (pasifleştirilmiş STO) başlatıldı.

- r0949 = 33: bir sürücü öncelikle OFF gerektirdikten sonra pasifleştirilmiş STO onayı ve sonra güvenlik arızasını gidermek için bir onay (ACK)! Fakat ACK ilk olarak verilir ve sonra OFF komutu verilirse alarm işleyicisi arızayı temizler ama pasifleştirilmiş STO yine de etkindir.
- r0949 = 100: STO sinyali için sinyaller P1'de tutarlı değildir.
- r0949 = 101: SS1 aktivasyonu sırasında P1'de aşılacak maksimum frekans. Hesaplanan frekans-sürücü vektör modundayken (p1300 > 19 ile) SNR izleme veri çıkışından sapar.
- r0949 = 104: Zorla dinamizasyon sırasında P1 işlemcisinin zaman aşımı. Donanım hatları aracılığıyla tokalaşma başarısız.
- r0949 = 106: Mekanik frende veya P1 yolunun fren geri bildiriminde hata.
- r0949 = 107: Geçit sürücüsünde veya P1 yolunda geri bildirimde hata. PM üstündeki donanım ölçüm devresi arızalı olduğunda veya P1 ve P2 senkron olmadığına ortaya çıkabilir.
- r0949 = 108: P1 üstünde sinyal sıçrama. Güvenlik sinyalleri p9650/p9850'de parametre durumuna getirilen zamandan daha uzun bir zaman boyunca tutarlı değil.
- r0949 = 109: P1 üstünde donanım tespiti. Donanım türü (güvenlik veya güvenli olmayan modül) doğru şekilde tanınmıyor.
- r0949 = 200: P2 üstünde STO sinyalleri tutarlı değil. Hızlı periyodik aktivasyonu ve STO devre dışı bırakılmasını önler.
- r0949 = 201: Maksimum frekans P2 üstünde SS1 aktivasyonunda aşılır.
- r0949 = 202: Maksimum frekans P2 üstünde SLS aktivasyonunda aşılır.
- r0949 = 204: Zorla dinamizasyon sırasında P2 işlemcisinin zaman aşımı. Donanım hatları aracılığıyla tokalaşma başarısız.
- r0949 = 206: Mekanik frende veya P2 yolunun fren geri bildiriminde hata.
- r0949 = 207: Geçit sürücüsünde hata veya P2 üstünde geri bildirim yolu.
- r0949 = 208: P2 üstünde sinyal sıçrama. Güvenlik sinyalleri p9650/p9850'de parametre durumuna getirilen zamandan daha uzun bir zaman boyunca tutarlı değil.
- r0949 = 209: Donanım türü P2 üstünde doğru şekilde tespit edilemedi.

Çözümü:

- r0949 = 100 veya 200
p1120/p1121 veri çıkışı zamanlarını veya p9691/p9891 güvenlik toleransını artırın, motor parametrelerini (p0394 - p0311) kontrol edin veya motor tanımlamasını (p1910) yeniden çalıştırın.
Güvenlik sinyallerinin anahtarlama derecesini azaltın veya PLC çevrim zamanını düşürün.
- r0949 = 101 veya 201
p1120/p1121 veri çıkışı zamanlarını veya p9691/p9891 güvenlik toleransını artırın, motor parametrelerini (p0394 - p0311) kontrol edin veya motor tanımlamasını (p1910) yeniden çalıştırın.
- r0949 = 102 veya 202
Referans ve gerçek frekans arasındaki sapmanın en aza indirgenmesi için veri çıkış zamanlarını (p1120, p1121) artırın.
Gözlemci ve kontrolörlerin daha iyi ayarlanması için p9691/p9891 güvenlik toleransını artırın veya motor tanımlamasını (p1910) yeniden çalıştırın.
- r0949 = 104 veya 204
Arızayı bir kere daha onaylayın
CU güç çevrimi
- r0949 = 106 veya 206
Güvenli fren modülü ve mekanik fren ile bağlantı
Güvenli fren modülü için 24 V güç kaynağını kontrol edin
- r0949 = 107 veya 207
CU ve güç modülü arasındaki bağlantıyı kontrol edin
CU güç çevrimi
- r0949 = 108 veya 208
Güvenli dijital girişlerinin geçişinin derecesini azaltın veya p9650/p9850 sıçrama gecikme zamanını artırın.
- r0949 = 109 veya 209
CU güç çevrimi
CU değiştirin

F01601	Sistem başlangıç hatası
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebebi:	Sistem başlangıç hatası. Güç Çevrimi veya Etkin Takas sonrasında başlangıç sırasında hata. Bu hata kritiktir ve onaylanamaz. Sürücünün yeniden başlatması (etkin takas veya güç çevrimi) gerekli!
	<ul style="list-style-type: none"> • r0949 = 0: P1 üstünde tokalaşma hatası. P1 tarafından beklenmeyen yeniden yükleme veya başlangıç sırasında senkronizasyon hatası. Lütfen invertör modülünün güç çevrimini yeniden yapın veya bir etkin takas uygulayın. • r0949 = 1: P2 üstünde tokalaşma hatası. P2 tarafından arızalı bir yeniden yükleme veya başlangıç sırasında bir senkronizasyon hatası. Lütfen invertör modülünün güç çevrimini yapın veya bir etkin takas uygulayın. • r0949 = 100: P1 tarafından tespit edilen sürüm hatası. Güvenlik sürüm numarası P1 ve P2 üstünde aynı değil. • r0949 = 101: P1 üstünde başlangıç semafor yanlış. Bir güç çevrimi uygulanmadan önce devreye alım düzgün bir şekilde bitirilmezse meydana gelebilir. EEPROM da bir sorun olabilir. • r0949 = 102: P1 üstünde semaforlu hata. Sürücü kullanıcı ayarları yerine varsayılan parametreleri yükler. • r0949 = 103: P1 üstünde ön ve birinci donanım türü tespiti olan hata. Donanım türü (standart veya güvenlik modülü) tanımlanamadı. Kontrol kartı arızalı veya EMC'den etkilenir. • r0949 = 104: P2 ile haberleşme için beklerken P1 üstünde zaman aşımı hatası. • r0949 = 105: Donanım değişim fazı sırasında P1 üstünde hata. İşlemciler aynı donanım platformu üstünde anlaşmadılar. • r0949 = 106: Donanım tespit durumunda P1 üstünde zaman aşımı hatası. P2 ile tokalaşma başarısız. • r0949 = 107: P1 üstünde sağlama hatası. Güvenlik parametreleri EEPROM'da tutarlı değil. • r0949 = 108: P2'ye parametre transferi sırasında P1 üstünde hata. Bir haberleşme hatası yüzünden doğru güvenlik parametreleri P2 üstünde mevcut değil. • r0949 = 109: P1 ve P2 üstünde farklı güvenlik sağlamaları yüzünden P2'ye parametre transferi sırasında P1 üstünde zaman aşımı hatası. P2'ye parametre transferi başarısız. • r0949 = 110: Zorla dinamizasyon ve işlemci kendliğinden testi sırasında P1 üstünde zaman aşımı hatası. • r0949 = 111: Başlangıçta güvenlik devreye alımını bırakırken P1 üstünde zaman aşımı hatası. • r0949 = 112: İşlemci başlangıcı sırasında P1 üstünde sağlama hatası. • r0949 = 200: P2 tarafından tespit edilen sürüm hatası. Güvenlik sürüm numarası (r9770'e bakın) P1 ve P2 üstünde aynı değil. • r0949 = 201: P2 üstünde başlangıç semafor yanlış. Bir güç çevrimi uygulanmadan önce devreye alım düzgün bir şekilde bitirilmezse meydana gelebilir. EEPROM da bir sorun olabilir. • r0949 = 202: P2 üstünde semaforlu hata. Sürücü kullanıcı ayarları yerine varsayılan parametreleri yükler. • r0949 = 203: Ön ve birinci donanım tespiti ile P2 üstünde hata. Donanım türü (standart veya güvenlik modülü) tanımlanamadı. Kontrol kartı arızalı veya EMC'den etkilenir. • r0949 = 204: P2 ile haberleşme için beklerken P1 üstünde zaman aşımı hatası. • r0949 = 205: Donanım değişim fazı sırasında P1 üstünde hata. İşlemciler aynı donanım platformu üstünde anlaşmadı. • r0949 = 206: Donanım tespiti sırasında P2 üstünde zaman aşımı hatası. P1 ile tokalaşma başarısız. • r0949 = 207: P2 üstünde sağlama hatası. P2 üstündeki güvenlik parametreleri tutarlı değil. • r0949 = 208: P1'den parametre transferi sırasında P2 üstünde hata. Bir haberleşme sorunu yüzünden P2 üstündeki güvenlik parametreleri. • r0949 = 209: P1'den parametre transferi sırasında P2 üstünde zaman aşımı hatası. Muhtemelen P1 ve P2 üstündeki farklı sağlamalar yüzünden. • r0949 = 210: Başlangıç dinamizasyon fazında P2 üstünde zaman aşımı hatası. Haberleşme başarısız. • r0949 = 211: Ön güvenlik devreye alımı bırakılırken P2 üstünde zaman aşımı hatası. • r0949 = 212: İşlemci başlangıcı sırasında P2 üstünde sağlama hatası.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none"> • CU güç çevrimini yapın (F1601 hatası onaylanamadığı için). • CU'nun PM'ye doğru şekilde bağlanmasını sağlayın. • EMC'yi azaltın.

F01610	EEPROM tutarsız
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebebi:	EEPROM veri tutarsızlığı hatası: <ul style="list-style-type: none">r0949 = 100: Güvenlik parametreleri P1 üstündeki EEPROM'a doğru bir şekilde yazılmamıştır. Parametreleri yeniden yüklemeye çalışın.r0949 = 200: P2 üstünde EEPROM veri tutarsızlık hatası.r0949 = 2011: Güvenlik parametreleri EEPROM'a doğru bir şekilde yazılmamıştır.
Çözümü:	Güvenlik parametrelerini yeniden yükleyin.

F01611	Çapraz karşılaştırmada hata
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebebi:	İşlemciler arasında veri değişim hatası: <ul style="list-style-type: none">r0949 = 100: P2 üstündeki sürücü hatası veya sıralı F1600/F1630 arızası yüzünden P2 güvenli moment kapatmasını girmiştirr0949 = 102: Dinamik sağlamalar P1 üstünde farklıdır. Çapraz karşılaştırma arızası veya işlemci haberleşmesi ile sorun.r0949 = 103: Elde edilen frekans her iki işlemcide farklıdır. Çapraz karşılaştırma arızası veya işlemci haberleşmesi ile sorun.r0949 = 104: VFM'nin sebep olduğu P1 üstünde frekans hatası.r0949 = 105: P1 tarafından tespit edilen r9620 ve r9820 arasındaki tutarsızlık.r0949 = 201: P2 üstünde hata ile frekans kontrolü.r0949 = 202: Dinamik sağlamalar P2 üstünde farklıdır. Çapraz karşılaştırma arızası veya işlemci haberleşmesi ile sorun.r0949 = 205: P2 tarafından tespit edilen r9620 ve r9820 arasındaki tutarsızlık.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">EMC'yi azaltın.Zorlanmış dinamikizasyon uygulayın.

F01612	Donanımda fark tespiti
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebebi:	Donanım (güvenlik veya güvenli olmayan donanım) tanımlanamadı. <ul style="list-style-type: none">r0949 = 100: P1 üstünde başlangıç sırasında tanımlama hatası.r0949 = 101: P1 üstünde çalışma zamanı hatası.r0949 = 102: P1 üstünde donanım veya yazılım yapılandırma hatası.r0949 = 200: P2 üstünde başlangıç hatası.r0949 = 201: P2 üstünde çalışma zamanı hatası.r0949 = 202: P2 üstünde donanım veya yazılım yapılandırma hatası.
Çözümü:	İnvertör donanımı arızalı veya işlemci haberleşmesinde sorun. Güç çevrimi uygulayın.

F01614	Frekans tutarlılık arızası
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Frekans hesaplama devresinin frekans tespitinde hata (gerilim frekans ölçüm (VFM) modülü): <ul style="list-style-type: none">• r0949 = 100: P1 üstünde frekans karşılaştırmasında farklılık.• r0949 = 101: VFM hesaplanan frekans P1 üstünde çok yüksek.• r0949 = 102: VFM hesaplanan frekans P1 üstünde çok alçak.• r0949 = 103: VFM modülünün hesaplanan frekansı P1 üstünde tespit edilmedi.• r0949 = 104: P1 üstünde çevrim zamanında hata.• r0949 = 200: P2 üstünde frekans sapması.• r0949 = 201: VFM hesaplanan frekans P2 üstünde çok yüksek.• r0949 = 202: VFM hesaplanan frekans P2 üstünde çok alçak.• r0949 = 203: Hesaplanan VFM frekansı P2 üstünde tespit edilmedi.• r0949 = 204: P2 üstünde çevrim zamanında hata.
Çözümü:	Küçük veri çıkışı zamanlarıyla hata ortaya çıkabilir. VC veya SLVC modu yapılandırıldığında (p1300'e bakın) sebep F0453 arızasınıninkine aynı olabilir. <ul style="list-style-type: none">• p1120 ve p1121 veri çıkışı zamanlarını artırın.• Başlatılırken sürücünün akım sınırında olmamasını sağlayın.• F0453 çözümlerine bakın.• Donanım hız hesaplama devresini kontrol edin.
<hr/>	
F01615	Donanım çevresinde hata
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	<ul style="list-style-type: none">• r0949 = 100: Kontrol kartında 3.3 V veya 24 V besleme geriliminde hata.• r0949 = 101: Kontrol kartının sıcaklığı sınırları aşar.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• r0949 = 100: Besleme gerilimini kontrol edin. EMC'yi azaltın.• r0949 = 101: Ortam sıcaklığını kontrol edin.
<hr/>	
F01616	İşlemci kendiliğinden test arızası
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Kendiliğinden test zorlanmış dinamizasyon ile başlatılır ve p9601.1 ve p9801.1 ayarı ile etkinleştirilmelidir İşlemci kendiliğinden test bir hata buldu: <ul style="list-style-type: none">• r0949 = 100: P1 üstünde genel hata.• r0949 = 101: P1 üstünde RAM testte hata.• r0949 = 102: P1 üstünde ROM testte hata.• r0949 = 103: P1 üstünde işlemci fonksiyonunda hata.• r0949 = 200: P2 üstünde işlemci kendiliğinde testte hata.
Çözümü:	Kendiliğinden testi yeniden çalıştırın (p9601 ve p9801'de bit 1 ayarlayın ve STO modu girdikten sonra STO modundan yeniden ayrılın).
<hr/>	
F01625	Ardışık no. yanlış
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Ardışık sayaç P1 ve P2 arasındaki haberleşmenin tutarlılığını kontrol eder: <ul style="list-style-type: none">• r0949 = 100: Ardışık izleme sayacının P1 üstünde bir hatası var.• r0949 = 101: İşlemciler senkron değil.• r0949 = 102: İşlemci haberleşmesi başarısız.• r0949 = 103: İşlemci haberleşmesi başarısız veya işlemciler senkron değil.• r0949 = 200: İzleme sayacının P2 üstünde bir hatası var.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• Güvenlik arızasını onayla<ul style="list-style-type: none">• İnvvertör modülünü kontrol edin veya toplanan arızalarda EMC seviyelerini kontrol edin.

F01630	Güvenli Fren Kontrol arızası
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	Fren geri bildirimle bir hata tespit edildi. <ul style="list-style-type: none">• r0949 = 0: Güvenli frenli sorun.• r0949 = 100: SB-Modülü: kablo arızası tespit edildi veya dinamizasyon sırasında dahili fren testleri başarısız oldu.• r0949 = 200: Dinamizasyon sırasında dahili fren testleri başarısız.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• Fren modülünün kablolarını kontrol edin.• Fren modülünü değiştirin.

F01640	PROFIsafe Sürücü Arızası
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	PROFIsafe sürücüsüyle bir hata tespit edildi. <ul style="list-style-type: none">• r0949 = 102: P1 üstünde ortaya çıkan parametreleme. P9810'da yanlış değer (PROFIsafe adresi). Veri yolundan alınan parametreler doğru değil.• r0949 = 103: P1 üstünde ortaya çıkan arızık numara. Mevcut PROFIsafe mesajının yaşam işareti yanlış.• r0949 = 104: P1 üstünde ortaya çıkan CRC. PROFIsafe mesaj sağlaması doğru değildi.• r0949 = 105: P1 üstünde ortaya çıkan zamanlayıcı. PROFIsafe sürücüsü zaman aşımına uğradı.• r0949 = 106: Arıza güvenlik değerleri P1 üstünde etkin.• r0949 = 107: P1 üstünde PROFIsafe varsayılan hatası. P9810'da yanlış değer (PROFIsafe adresi).• r0949 = 202: P2 üstünde ortaya çıkan parametreleme. P9810'da yanlış değer (PROFIsafe adresi). Veri yolundan alınan parametreler doğru değil.• r0949 = 203: P2 üstünde ortaya çıkan arızık numara. Mevcut PROFIsafe mesajının yaşam işareti yanlış.• r0949 = 204: P2 üstünde ortaya çıkan CRC. PROFIsafe mesaj sağlaması doğru değildi.• r0949 = 205: P2 üstünde ortaya çıkan zamanlayıcı. PROFIsafe sürücüsü zaman aşımına uğradı.• r0949 = 206: Arıza güvenlik değerleri P2 üstünde etkin.• r0949 = 207: P2 üstünde PROFIsafe varsayılan hatası. P9810'da yanlış değer (PROFIsafe adresi).• r0949 = 208: P2 üstünde PROFIsafe yapılandırma hatası. Sürücü yapılandırması veri yolundan gelen yapılandırmayla uyumlu değil.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• Tüm PROFIsafe ayarlarını kontrol edin (daha yüksek seviyeli arıza güvenli kontrol sistemi dahil).• PROFIsafe arızasını onayla.

F01649	Dahili yazılım hatası
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebepler:	<ul style="list-style-type: none">• r0949 = 1: P1 parametre erişim fonksiyonları için sağlama hesaplamasında arabellek taşması.• r0949 = 2: P2 parametre erişim fonksiyonları için sağlama hesaplamasında arabellek taşması.• r0949 = 3: P1 üstünde sonsuz güvenlik devresi.• r0949 = 4: P2 üstünde sonsuz güvenlik devresi.• r0949 > 100: Dahili veya beklenmeyen yazılım arızası. Sadece Siemens dahili algılamaları için.
Çözümü:	Yardım hattıyla irtibata geçin.

F01650	Güvenlik parametrelerinde arıza
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	Başlangıç veya güvenlik devreye alma/sıfırlama sırasında hata: <ul style="list-style-type: none">• r0949 = 0: Güvenlik devreye alma/sıfırlama sırasında hata.• r0949 = 1: Güvenlik devreye alma veya güvenlik sıfırlama sırasında sağlama hatası.• r0949 = 2: Dahili parametre transferi sırasında hata.• r0949 = 3: Arabellek transferini sonlandıran hata.• r0949 = 4: Parametreleri EEPROM'a kaydetme sırasında arıza.• r0949 = 5: Güvenlik sıfırlaması sırasında güvenlik parametre transferinde hata.• r0949 = 11: Hazır olmayan işlemciler arasında haberleşme kanalı.• r0949 = 2000: Güvenlik devreye alımı sadece p3900 parametresinin ayarlanmasıyla bitirilebilir.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• Güvenlik devreye alımını uygulayın.• p3900 = 11 aracılığıyla bırakmaya çalışın.
<hr/>	
F01655	İşlemci sıfırlamasında arıza
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	<ul style="list-style-type: none">• r0949 = 100: P1'de güvenlik sıfırlama zaman aşımı.• r0949 = 200: P2'de güvenlik sıfırlama zaman aşımı.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• Güvenlik sıfırlamasını yeniden başlatın (invertör modülünün etkin takasını uygulayın).
<hr/>	
F01659	Parametre değişiminin engellenmesi
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	Bir veya daha fazla güvenlik parametresinin yazım isteği reddedildi: <ul style="list-style-type: none">• r0949 = 0: Güvenlik parametrelerinin sonlandırılması sırasında sorun. Sürücü eski verileri yeniden yükledi.• r0949 = 1: Güvenlik şifresi doğru ayarlanmadı.• r0949 = 3: Tolerans çok küçük (p9691 < p9690). p9691 toleransını artırın!• r0949 = 203: Tolerans çok küçük (p9891 < p9890). Toleransı artırın!
Çözümü:	Arızayı onaylayın ve güvenlik devreye alımını yeniden girin. Mümkün değilse güvenlik devreye alımını p3900 = 11 durumunda bırakın ve sürücüyü eski güvenlik ayarlarıyla çalıştırın.
<hr/>	
F01660	Yanlış güvenlik sağlama
Tepki:	OFF 2 (OFF 3)
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	<ul style="list-style-type: none">• r0949 = 0: Güvenlik devreye alımını r9798 != p9799 olarak bırakmaya çalışın.• r0949 = 1: Güvenlik devreye alımını r9898 != p9899 olarak bırakmaya çalışın.• r0949 = 2: Güvenlik devreye alımını r9798 != p9898 olarak bırakmaya çalışın.
Çözümü:	<ul style="list-style-type: none">• p9798 ve p9898'deki sağlamaların aynı olmasını sağlayın. Değilse parametrelerin aynı olmasını sağlayın (p96xx = p98xx).• p9799 veya p9899'daki sağlamayı doğru bir şekilde ayarlayın.• Sağlamaların ayarlaması başarılı olmazsa güvenlik devreye alımını p3900 = 11 aracılığıyla bırakın (devreye alımı iptal et).
<hr/>	
A01690	Değiştirilmiş güvenlik parametresi
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebeup:	Bu uyarı, en az bir parametrenin güvenlik devreye alımında veya güvenlik sıfırlamasında değiştirildiğini gösterir.
Çözümü:	p3900 = 10 veya p3900 = 11 ayarlamasını yaparak güvenlik devreye alımını sonlandırın veya güvenlik sıfırlaması tamamlanana kadar bekleyin.

A01691	SLS sinyal tutarsızlığı
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Güvenlik giriş sinyallerinin tutarlılığıyla sorun. Sürücü frekansı SS1 ayarlarına göre azaltır. Sıfır frekansına ulaşıldığında pasifleştirilmiş STO girilir ve sürücü arızası düzenlenir.
Çözümü:	Güvenlik giriş sinyallerinin tutarlılığını kontrol edin ve bir sürücü arızasından dolayı ortaya çıkan aşağıdaki güvenli moment kapatmasını onaylayın.
A01692	SLS hızı aşıldı
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	a) SLS girilirken çıkış frekansı p9690'dan yüksektir ve bir sürücü arızası olan pasifleştirilmiş STO başlatmak için p9692 yapılandırılır. b) Çıkış frekansı p9691 SLS toleransını aşar. Her iki durumda frekans SS1'in ayarlarına göre azaltıldıktan sonra pasifleştirilmiş STO durumu girilir ve bir arıza oluşturulur.
Çözümü:	ad a) SLS girilmeden önce hızı azaltın veya p9692'deki ayarı değiştirin. ad b) p9691/p9891'deki toleransı p9690/p9890'la karşılaştırarak artırın. Her iki durumda sıfır frekansına ulaşıldığında pasifleştirilmiş STO girilecektir. Pasifleştirilmiş STO'yu ve sürücü arızasını onaylayın.
A01696	Anahtar-açma durduruldu
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Sürücünün kapatılması mümkün değildir ve bu sayede sürücü HAZIR durumunda kalır (r0002'ye bakın).
Çözümü:	Devre dışı geçit sürücüsünün veya akım güvenlik modunun (STO, SS1, SLS) başlatmayı durdurup durdurmayacağını kontrol edin. Durdurma bitini kontrol edin (r0052.6).
A01697	Yanlış güvenlik param. verisi
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Başlangıçta semafor sorunu. Son güvenlik parametrelerini yükleyemez. Bunun yerine varsayılan değerleri yükler.
Çözümü:	Doğru güvenlik verilerini yüklemek için sürücüyü (güç çevrimi uygulaması) yeniden başlatın.
A01698	Güvenlik devreye alımı/sıfırlama akt.
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Güvenlik sıfırlaması veya güvenlik devreye alımı mevcut durumda etkin (p0010 = 95 aracılığıyla seçilir).
Çözümü:	Devreye alımı p3900 = 10 ile (kabul değiştirildi) veya p3900 = 11 (değişiklikleri ayır) bitirin veya güvenlik sıfırlaması tamamlanana kadar bekleyin.
A01699	Gerekli zorlanmış dinamik.
Tepki:	HİÇBİRİ
Onay:	3.1 bölümüne bakın
Sebe:	Dinamizasyon zamanlayıcısının (r9660'a bakın) süresi doldu. Yeni bir dinamizasyon testi gerekir.
Çözümü:	STO'yu seçtikten sonra seçimi kaldırın (p9601.bit1 ve p9801.bit1 ayarlanmalıdır).

ASCII Tablosu

A

Aşağıdaki tabloda seçilen ASCII göstergelerinin ondalık ve onaltılık gösterimleri bulunmaktadır.

Tablo A-1 ASCII-Tablo (parçalı)

Gösterim	Ondalık	Onaltılık	Gösterim	Dezimal	Onaltılık
Leerzeichen	32	20	H	72	48
-	45	2D	I	73	49
0	48	30	J	74	4A
1	49	31	K	75	4B
2	50	32	L	76	4C
3	51	33	M	77	4D
4	52	34	N	78	4E
5	53	35	O	79	4F
6	54	36	P	80	50
7	55	37	Q	81	51
8	56	38	R	82	52
9	57	39	S	83	53
A	65	41	T	84	54
B	66	42	U	85	55
C	67	43	V	86	56
D	68	44	W	87	57
E	69	45	X	88	58
F	70	46	Y	89	59
G	71	47	Z	90	5A

Kısaltma Listesi

B

SINAMICS G120 Ürünleriyle kullanılan kısaltmalar:

Kısaltmalar	Anlamı
A	
AC	Alternatif akım
A/D	Analog dijital konvertörü
ADR	Adres
AFM	Ek frekans değişimi
AG	Otomasyon birimi
AI	Analog giriş
AK	İstek tanımlayıcısı
AO	Analog çıkış
AOP	Gelişmiş operatör paneli
ASIC	Uygulamaya özgü bütünleşik devre
ASP	Analog set değeri
ASVM	Asimetrik alan vektör modülasyonu
B	
BCC	Blok kontrol karakteri
BCD	İkili kodlu ondalık kod
BI	Binektör girişi
BIA	Berufsgenossenschaftliches Institut für Arbeitssicherheit
BICO	Binektör/konektör
BO	Binektör çıkışı
C	
C	Devreye alma
CB	Haberleşme kartı
CCW	Saatın ters yönü
CDS	Komut veri dizisi
CI	Konektör girişi
CM	Yapılandırma yönetimi
CMD	Komut
CO	Konektör çıkışı
CO/BO	Konektör çıkışı/Binektör çıkışı
COM	Ortak (terminal NO'ya veya NC'ye bağlı)
CT	Devreye alma, çalışmaya hazır
CU	Kontrol birimleri
CUT	Devreye alma, çalıştırma, çalışmaya hazır
CW	Saat yönünde

D

D/A	Dijital analog konvertörü
DC	Dijital analog konvertörü
DDS	Sürücü veri dizisi
DI	Dijital giriş
DIP	DIP anahtarı
DO	Dijital çıkış
DP	Dağıtılmış I/O
DS	Sürücü durumu

E

ECD	Eşdeğer devre şeması
EEC	Avrupa Ekonomi Topluluğu
EEPROM	Elektronik yeniden programlanabilir-sadece okunabilir hafıza
ELCB	Toprak sızıntı devre kesicisi
EMC	Elektromanyetik uyumluluk
EMF	Elektromanyetik kuvvet
ES	

F

F	Mühendislik Sistemi
1FAQ	Sık Sorulan Sorular
FB	İşlev bloğu
FFB	Serbest Atanabilir Fonksiyon bloğu
FCC	Dalgalanma akım kontrolü
FCL	Hızlı akım sınırlaması
FF	Sabit frekans
FFB	Serbest fonksiyon bloğu
FOC	Alan yönlendirmeli kontrol
FREKANS	Frekans
FSA	Çerçeve boyutu A
FSB	Çerçeve boyutu B
FSC	Çerçeve boyutu C
FSD	Çerçeve boyutu D
FSE	Çerçeve boyutu E
FSF	Çerçeve boyutu F

G

GSD	Cihaz veri dosyası (Geräte Stamm Datei)
GSG	Başlangıç kılavuzu
GUI ID	Küresel eşsiz tanımlayıcı
H	
HIW	Ana gerçek değer
HMI	İnsan makine arayüzü
HO	Yüksek Aşırı Yük (Sabit Moment)
HSW	Ana set değeri
HTL	Yüksek gerilimli transistör lojik

I	
I/O	Giriş/Çıkış
IBN	Devreye alma
IGBT	Yalıtımlı geçit çift kutuplu transistör
IND	Alt dizin
J	
JOG	JOG
K	
KIB	Kinetik arabelleğe alma
L	
LCD	Sıvı kristal ekran
LED	Işık yayan diyot
LGE	Uzunluk
LO	Hafif Aşırı Yük (Değişken Moment)
LWL	Fiber Optik iletken
M	
MHB	Motor tutma freni
MLP	Çok Dilli Paket
MOP	Motor tahrikli gerilim ölçer
N	
NC	Normal olarak kapalı
NEMA	Ulusal Elektrik Üreticileri Birliği
HAYIR	Normal olarak açık
O	
OLM	Optik Bağlantı Modülü
OLP	Optik Bağlantı Prizi
OP	Operatör Paneli
OPI	Kullanım Talimatları
P	
PID	Oransal, integral, türev kontrolörü
PKE	Parametre Kimliği
PKW	Parametre kimlik değer alanı (Parameterkennung Wert)
PLC	Programlanabilir lojik kontrol
PM	Güç modülü
PM-IF	Güç modülü arayüzü
PNU	Parametre Numarası
PPO	Parametre süreç veri nesnesi
PTC	Pozitif sıcaklık katsayısı
PWE	Parametre değeri
PWM	Darbe genişliği modülasyonu
Pxxxx	Yazım parametresi
PZD	Süreç veri alanı (Prozessdaten)

Q

QC Hızlı devreye alma

R

RAM Rasgele erişim hafızası

RCCB Artık akım devre kesici

RCD Artık akım cihazı

RFG Veri çıkışı fonksiyon üretici

RFI Radyo frekans girişimi

ROM Salt okunur bellek

RPM Dakika başına devir

rxxxx analog sinyallerinin salt okunur parametreleri

S

SBC Güvenli Kesme Kontrolü

SLVC Sensörsüz vektör kontrolü

SLS Güvenli Sınırlı Hız

SOL Seri seçenek bağlantısı

SS1 Güvenli durdurma 1

STO Güvenli moment kapatma

STW Kontrol kelimesi

STX Metin başlangıcı

SVM Boşluk vektör modülasyonu

T

TTL Transistör-transistör mantığı

U

USS Evrensel seri arayüz

V

V/f Gerilim/frekans

VC Vektör kontrol

VT Değişken moment

W

WEA Otomatik yeniden başlatma

Z

ZSW Durum kelimesi

ZUSW Ek set değeri

Dizin

B

Numaralar			
0010		3300	Sabit PID set değeri, Doğrudan Seçim (P2216 = 1), 2-340
1100	Fonksiyon şemalarında semboller, 2-317	3310	Sabit PID set değeri, İkili Seçim (P2216 = 2), 2-341
1200	Genel Bakış, 2-319	3400	PID Motorize potansiyometre (PID-MOP), 2-342
2000	Harici ve Dahili Set değerinin Bağlantısı, 2-320	4100	İzleme (r2197, bit 00 - 04), 2-344
2100	Dijital Girişler (DI), 2-322	4110	İzleme r2197, bit 05 - 12, 2-345
2200	Dijital Çıkışlar (DO), 2-323	4115	İzleme (r2197, bit 09 - 10) (sadece PM240), 2-346
2300	Analog Girişler (AI), 2-324	4120	İzleme (r2198, bit 00 - 03), 2-347
2400	Analog Çıkış (AO), 2-325	4130	İzleme (r2198, bit 04 - 08), 2-348
2500	Temel Operatör Paneli (BOP), 2-326	4140	İzleme (r2198, bit 09 - 12), 2-349
2510	RS232 üstünde USS, Alınıyor, 2-327	4150	Kontrol kelimesi 1 (r0054), 2-350
2600	RS232 üstünde USS, İletiyor, 2-328	4160	Kontrol kelimesi 2 (r0055), 2-351
2610	RS485 üstünde USS, Alınıyor, 2-329	4170	Durum kelimesi 1 (r0052), 2-352
2700	RS485 üstünde USS, İletiyor, 2-330	4180	Durum kelimesi 2 (r0053), 2-353
2710	PROFIBUS, Alınıyor, 2-331	4600	Vdc Kontrolü (maks, min), 2-354
2710	PROFIBUS, İletiyor, 2-332	4800	AND-, OR-, XOR- ve NOT- Elemanları, 2-356
2720	PROFINet, Alınıyor, 2-333	4810	FlipFlop'lar, 2-357
2730	PROFINet, İletiyor, 2-334	4820	Zamanlayıcılar, 2-358
2800	Enkoder değerlendirme, 2-335	4830	Toplayıcılar, Çıkarıcılar, Çarpıcılar, Bölücüler, Karşılaştırıcılar, 2-359
3100	Motorize potansiyometre, 2-337	5000	Set değeri kanalı ve Motor kontrolü, 2-361
3200	Sabit Frekans (FF) Doğrudan Seçim (P1016 = 1), 2-338		
3210	Sabit Frekans (FF) İkili Seçim (P1016 = 2), 2-339		

5100	PID Kontrolör, 2-362	A	Etkin (Parametreler), 1-10
5150	Titreşim Üreteci, 2-363		Ayarlanabilir parametre, 1-8
5200	Ek Frekans Değişiklikleri, 2-364		Alarm
5300	Veri Çıkışı Fonksiyon Üreteci, 2-365		Alarm mesajları, 3-384
6100	PM240 ile invertörlerin V/f Kontrolüne Genel Bakış, 2-367		Alarm mesajlarının listesi, 3-385
6200	PM250/PM260 ile invertörlerin V/f Kontrolüne Genel Bakış, 2-368		ASCII-Tablosu, A-411
7000	Enkoder (SLVC) olmadan Hız Kontrolüne Genel Bakış, 2-370	B	Bit alanı (Parametreler), 1-12
7010	Enkoder (VC) ile Hız Kontrolüne Genel Bakış, 2-371	C	Değiştirilebilir (Parametreler), 1-11
7200	Enkoder (SLVC) olmadan Moment Kontrolüne Genel Bakış, 2-372		İçindekiler
7210	Enkoder (VC) ile Moment Kontrolüne Genel Bakış, 2-373		ASCII-Tablosu, A-411
7500	Enkoder olmadan (SLVC) Hız Kontrolörü, 2-374		İçindekiler genel bakış, İçindekiler-5
7510	Enkoder ile (VC) Hız Kontrolörü, 2-375		Kısaltma Listesi, B-413
7700	Moment Kontrolü ve Moment Sınırlaması	D	Veri dizisi (Parametreler), 1-11
7710	Enkoder olmadan (SLVC), 2-376		Veri türü (Parametreler), 1-10
7800	Dalgalanma Set değeri (SLVC ve VC), 2-378		Bağımlılık (Parametreler), 1-12
7900	Enkoder olmadan (SLVC) Akım Kontrolör ve Gözlemci Modeli, 2-379		Açıklama (Parametreler), 1-12
7910	Enkoder ile (VC) Akım Kontrolör ve Gözlemci Modeli, 2-380	F	Arıza mesajları
8000	Analog çıkışlar ve ekran değerleri, 2-381		Arıza mesajlarının listesi, 3-385
			Fonksiyon şemaları Harici Arayüzler
			Analog Girişler (AI), 2-324
			Analog Çıkış (AO), 2-325
			Temel Operatör Paneli (BOP), 2326
			Dijital Girişler (DI), 2-322
			Dijital Çıkışlar (DO), 2-323
			Enkoder değerlendirme, 2-335
			PROFIBUS, Alınıyor, 2-331
			PROFIBUS, İletiyor, 2-332
			PROFINet, Alınıyor, 2-333
			PROFINet, İletiyor, 2-334
			RS232 üstünde USS, Alınıyor, 2-327
			RS232 üstünde USS, İletiyor, 2-328
			RS485 üstünde USS, Alınıyor, 2-329
			RS485 üstünde USS, İletiyor, 2-330
			Fonksiyon şemaları Serbest Bloklar
			Toplayıcılar, Çıkarıcılar, Çarpıcılar,
			Bölücüler,
			Karşılaştırıcılar, 2-359
			AND-, OR-, XOR- ve NOT- Elemanları,
			2-356
			FlipFlop'lar, 2-357
			Zamanlayıcılar, 2-358
			Fonksiyon şemaları Genel
			Fonksiyon şemalarında semboller, 2-317

Fonksiyon şemaları Dahili Set değeri Kaynağı
 Sabit Frekans (FF) İkili Seçim
 (P1016 = 2), 2-339
 Sabit Frekans (FF) Doğrudan Seçim
 (P1016 = 1), 2-338
 Sabit PID set değeri, İkili Seçim
 (P2216 = 2), 2-341
 Sabit PID set değeri, Doğrudan Seçim
 (P2216 = 1), 2-340
 Motorize potansiyometre (MOP), 2-337
 PID Motorize potansiyometre (PID-MOP),
 2-342
 Fonksiyon şemaları Genel Bakış
 Harici ve Dahili Set değerlerin
 Bağlantısı, 2-320
 Genel Bakış, 2-319
 Fonksiyon şemaları Set değeri Kanalı
 Ek Frekans Değişiklikleri, 2-364
 PID Kontrolör, 2-362
 Veri Çıkışı Fonksiyon Üretici, 2-365
 Set değeri kanalı ve Motor kontrolü, 2-361
 Titreşim Üretici, 2-363
 Fonksiyon şemaları Teknoloji Fonksiyonları
 Kontrol kelimesi 1 (r0054), 2-350
 Kontrol kelimesi 2 (r0055), 2-351
 İzleme (r2197, bit 00 - 04), 2-344
 İzleme (r2197, bit 05 - 12), 2-345
 İzleme (r2197, bit 09 - 10) (sadece
 PM240), 2-346L
 İzleme (r2198, bit 00 - 03), 2-347
 İzleme (r2198, bit 04 - 08), 2-348
 İzleme (r2198, bit 09 - 12), 2-349
 Durum kelimesi 1 (r0052), 2-352
 Durum kelimesi 2 (r0053), 2-353
 Vdc Kontrolü (maks, min), 2-354
 Fonksiyon şemaları V/f Kontrolü
 PM240 ile invertörlerin V/f Kontrolüne
 Genel Bakış, 2-367
 PM250/PM260 ile invertörlerin V/f Kontrolüne
 Genel Bakış, 2-368
 1-309

Fonksiyon şemaları Vektör Kontrolü
 Analog çıkışlar ve ekran değerleri, 2-381
 Enkoder ile (VC) Akım Kontrolör ve
 Gözlemci Modeli, 2-380
 Enkoder ile (VC) Akım Kontrolör ve
 ve Gözlemci Modeli, 2-379
 Dalgalanma Set değeri (SLVC ve VC), 2-378
 Enkoder (VC) ile Hız Kontrolüne
 Genel Bakış, 2-371
 Enkoder (SLVC) olmadan Hız Kontrolüne
 Genel Bakış, 2-370
 Enkoder (VC) ile Moment Kontrolüne
 Genel Bakış, 2-373
 Enkoder (SLVC) olmadan Moment Kontrolüne
 Genel Bakış, 2-372
 Enkoder ile (VC) Hız Kontrolörü,
 2-375
 Enkoder olmadan (SLVC) Hız
 Kontrolörü, 2-374
 Enkoder ile (VC) Moment Kontrolü ve Moment
 Gözlemci Modeli, 2-377
 Moment Kontrolü ve Moment Sınırlaması
 Enkoder olmadan (SLVC), 2-376

Dizin

Parametreler, 1-8

Dizin (Parametreler), 1-12

L

Bağlantılı parametreler, 1-8

Liste

Kısaltmalar, B-413

ASCII-Tablosu, A-411

Binektör Giriş Parametreler, 1-302

Binektör Çıkış Parametreler, 1-305

Komut Veri Dizileri, 1-295

Konektör Giriş Parametreleri, 1-304

Konektör Çıkış Parametreleri, 1 -306

Konektör/Binektör Çıkış Parametreleri,
Sürücü Veri Dizileri, 1-297

Arıza ve Alarm mesajları, 3-385

Tüm parametreler, 1-13

Hızlı devreye alma, 1-310

Kısaltma Listesi, B-413

N

İsim

Parametreler, 1-9

Sayı

Parametreler, 1-8

P

Parametreler

Etkin, 1-10
Binektör Giriş Parametreleri, 1-302
Binektör Çıkışı, 1-305
Bit alanı, 1-12
Değiştirilebilir, 1-11
Komut Veri Dizileri, 1-295
Konektör Girişi, 1-304
Konektör Çıkışı, 1-306
Konektör/Binektör Çıkışı, 1-309
Veri dizisi, 1-11
Veri türü, 1-10
Bağımlılık, 1-12
Açıklama, 1-12
Sürücü Veri Dizileri, 1-297
Dizin, 1-8, 1-12
Bağlantılı parametreler, 1-8
Tüm parametrelerin listesi, 1-13
Uzun isim, 1-9
İsim, 1-9
Numara, 1-8
Hızlı devreye alma, 1-310
Hızlı Devreye Alma, 1-10
Kısa isim, 1-9
Metin, 1-9
Birim, 1-11
Değerler, 1-12

pxxxx, 1-8

Q

Hızlı Devreye Alma (Parametreler), 1-10

R

rxxxx, 1-8

S

Yedi Bölmeli ekran, 1-12

U

Birim (Parametreler), 1-11

V

Değerler (Parametreler), 1-12

Görselleştirme parametreleri, 1-8

Siemens San. ve Tic. A.Ş.

Yakacık cd. No:111

34870 Kartal - İstanbul

Teknik Destek Hattı: 444 0 747

teknikdestek.tr@siemens.com

www.siemens.com.tr/motionclub