

SINAMICS G120D

Преобразователь частоты
с управляющим модулем: **CU250D-2**

и силовым модулем: **PM250D**

Руководство по эксплуатации · 01 2013



SINAMICS

Answers for industry.

SIEMENS

SIEMENS

SINAMICS

SINAMICS G120D

Преобразователи частоты с управляющими модулями CU250D-2

Руководство по эксплуатации

Изменения в данном
руководстве

Указания по безопасности

1

Введение

2

Описание

3

Монтаж

4

Ввод в эксплуатацию

5

Настройка входов и
выходов

6

Конфигурирование
полевой шины

7

Настройка функций

8

Резервное копирование
данных и серийный ввод в
эксплуатацию

9

Ремонт

10

Предупреждения, ошибки и
системные сообщения

11

Технические параметры

12

Приложение

A

Издание 12_1/2012, версия микропрограммного
обеспечения 4.6

Правовая справочная информация

Система предупреждений

Данная инструкция содержит указания, которые Вы должны соблюдать для Вашей личной безопасности и для предотвращения материального ущерба. Указания по Вашей личной безопасности выделены предупреждающим треугольником, общие указания по предотвращению материального ущерба не имеют этого треугольника. В зависимости от степени опасности, предупреждающие указания представляются в убывающей последовательности следующим образом:

| |
|--|
|  ОПАСНОСТЬ |
| означает, что принятие соответствующих мер предосторожности приводит к смерти или получению тяжелых телесных повреждений. |

| |
|--|
|  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ |
| означает, что принятие соответствующих мер предосторожности может привести к смерти или получению тяжелых телесных повреждений. |

| |
|---|
|  ВНИМАНИЕ |
| означает, что принятие соответствующих мер предосторожности может привести к получению незначительных телесных повреждений. |

| |
|--|
| ЗАМЕТКА |
| означает, что принятие соответствующих мер предосторожности может привести к материальному ущербу. |

При возникновении нескольких степеней опасности всегда используется предупреждающее указание, относящееся к наивысшей степени. Если в предупреждении с предупреждающим треугольником речь идет о предупреждении ущерба, причиняемому людям, то в этом же предупреждении дополнительно могут иметься указания о предупреждении материального ущерба.

Квалифицированный персонал

Работать с изделием или системой, описываемой в данной документации, должен только **квалифицированный персонал**, допущенный для выполнения поставленных задач и соблюдающий соответствующие указания документации, в частности, указания и предупреждения по технике безопасности. Квалифицированный персонал в силу своих знаний и опыта в состоянии распознать риски при обращении с данными изделиями или системами и избежать возникающих угроз.

Использование изделий Siemens по назначению

Соблюдайте следующее:

| |
|---|
|  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ |
| Изделия Siemens разрешается использовать только для целей, указанных в каталоге и в соответствующей технической документации. Если предполагается использовать изделия и компоненты других производителей, то обязательным является получение рекомендации и/или разрешения на это от фирмы Siemens. Исходными условиями для безупречной и надежной работы изделий являются надлежащая транспортировка, хранение, размещение, монтаж, оснащение, ввод в эксплуатацию, обслуживание и поддержание в исправном состоянии. Необходимо соблюдать допустимые условия окружающей среды. Обязательно учитывайте указания в соответствующей документации. |

Товарные знаки

Все наименования, обозначенные символом защищенных авторских прав ©, являются зарегистрированными товарными знаками компании Siemens AG. Другие наименования в данной документации могут быть товарными знаками, использование которых третьими лицами для их целей могут нарушать права владельцев.

Исключение ответственности

Мы проверили содержимое документации на соответствие с описанным аппаратным и программным обеспечением. Тем не менее, отклонения не могут быть исключены, в связи с чем мы не гарантируем полное соответствие. Данные в этой документации регулярно проверяются и соответствующие корректуры вносятся в последующие издания.

Изменения в данном руководстве

((изменения в 4.6 по ср. с 4.5, CU250D-2))

Важные изменения по сравнению с изданием руководства 04/2012

| Новые функции в микропрограммном обеспечении версии 4.6 | в главе |
|--|---|
| Обновление микропрограммного обеспечения | Обновление микропрограммного обеспечения (апгрейд FW) (Страница 312) Установка более ранней версии микропрограммного обеспечения (даунгрейд FW) (Страница 314) |

Обзор всех новых и измененных функций в FW 4.6 представлен в разделе Новые и расширенные функции (Страница 355).

| Переработанные описания | в главе |
|---|---------------------------------------|
| Задатчик интенсивности <ul style="list-style-type: none">• Добавлено время сглаживания• Изменение времени разгона и торможения при работе. | Задатчик интенсивности (Страница 153) |

Содержание

| | | |
|----------|---|-----------|
| | Изменения в данном руководстве..... | 3 |
| 1 | Указания по безопасности..... | 11 |
| 1.1 | Остаточные риски приводных систем (Power Drive Systems)..... | 15 |
| 2 | Введение..... | 17 |
| 2.1 | О настоящем руководстве..... | 17 |
| 2.2 | Путеводитель по данному руководству..... | 19 |
| 3 | Описание..... | 21 |
| 3.1 | Преобразователь SINAMICS G120D CU250D-2..... | 21 |
| 3.2 | Инструменты для ввода в эксплуатацию..... | 23 |
| 3.3 | Общее описание SINAMICS G120D CU250D-2..... | 25 |
| 4 | Монтаж..... | 29 |
| 4.1 | Механический монтаж..... | 29 |
| 4.1.1 | Схема сверления SINAMICS G120D..... | 29 |
| 4.2 | Электрический монтаж..... | 32 |
| 4.2.1 | Электрические характеристики SINAMICS G120D..... | 32 |
| 4.2.2 | Соединения и кабели..... | 33 |
| 4.2.3 | Заземление преобразователя..... | 41 |
| 4.2.4 | Соединения и устранение помех..... | 44 |
| 4.2.5 | Основные правила ЭМС..... | 44 |
| 4.2.6 | Выравнивание потенциалов..... | 45 |
| 4.2.7 | Защита кабеля..... | 48 |
| 4.2.8 | Подключение интерфейса PROFINET..... | 50 |
| 4.2.9 | Выбор правильной установки интерфейсов..... | 50 |
| 5 | Ввод в эксплуатацию..... | 53 |
| 5.1 | Руководство по вводу в эксплуатацию..... | 53 |
| 5.2 | Подготовка к вводу в эксплуатацию..... | 55 |
| 5.2.1 | Сбор параметров двигателя..... | 55 |
| 5.2.2 | Пример подключения для заводских установок..... | 56 |
| 5.2.3 | Какой двигатель может использоваться с преобразователем?..... | 58 |
| 5.2.4 | Заводская установка управления через преобразователь..... | 59 |
| 5.2.5 | Управление U/f или векторное управление?..... | 60 |
| 5.2.6 | Определение других требований приложения..... | 61 |
| 5.2.7 | Согласование датчика..... | 61 |
| 5.3 | Сброс на заводскую установку..... | 63 |
| 5.4 | Базовый ввод в эксплуатацию со STARTER..... | 65 |
| 5.4.1 | Настройка интерфейсов..... | 66 |
| 5.4.1.1 | Настройка интерфейса USB..... | 66 |
| 5.4.1.2 | Настройка интерфейса PROFINET..... | 67 |

| | | |
|----------|--|-----------|
| 5.4.2 | Создание проекта STARTER..... | 68 |
| 5.4.3 | Переход в Online и запуск мастера базового ввода в эксплуатацию..... | 69 |
| 5.4.4 | Выполнение базового ввода в эксплуатацию..... | 69 |
| 5.4.5 | Идентификация параметров двигателя..... | 74 |
| 5.4.6 | Изменение параметров..... | 75 |
| 5.4.7 | Оптимизация привода с помощью функции трассировки..... | 77 |
| 6 | Настройка входов и выходов..... | 81 |
| 6.1 | Цифровые входы..... | 82 |
| 6.2 | Цифровой вход повышенной безопасности..... | 84 |
| 6.3 | Цифровые выходы..... | 86 |
| 7 | Конфигурирование полевой шины..... | 87 |
| 7.1 | Коммуникация через PROFINET..... | 87 |
| 7.1.1 | Какие параметры для коммуникации через PROFINET необходимы?..... | 88 |
| 7.1.2 | Подключение преобразователя к PROFINET..... | 88 |
| 7.1.3 | Конфигурирование коммуникации с системой управления..... | 88 |
| 7.1.4 | Выбор телеграммы - порядок действий..... | 89 |
| 7.1.5 | Активация диагностики через систему управления..... | 90 |
| 7.2 | Коммуникация через PROFIBUS..... | 91 |
| 7.2.1 | Что необходимо для коммуникации через PROFIBUS?..... | 91 |
| 7.2.2 | Подключение преобразователя к PROFIBUS..... | 91 |
| 7.2.3 | Конфигурирование коммуникации с системой управления..... | 91 |
| 7.2.4 | Установка адреса..... | 92 |
| 7.2.5 | Выбор телеграммы - порядок действий..... | 93 |
| 7.3 | PROFIdrive-профиль для PROFIBUS и PROFINET..... | 94 |
| 7.3.1 | Циклическая коммуникация..... | 94 |
| 7.3.1.1 | Управляющее слово и слово состояния 1..... | 97 |
| 7.3.1.2 | Управляющее слово и слово состояния 2..... | 100 |
| 7.3.1.3 | Управляющие слова и слова состояния для позиционера..... | 101 |
| 7.3.1.4 | Управляющее слово и слово состояния 1 для позиционера..... | 102 |
| 7.3.1.5 | Управляющее слово и слово состояния 2 для позиционера..... | 104 |
| 7.3.1.6 | Управляющее слово выбора кадра..... | 106 |
| 7.3.1.7 | Управляющее слово режима MDI..... | 107 |
| 7.3.1.8 | Слово состояния сообщений..... | 108 |
| 7.3.1.9 | Функциональный блок FB283..... | 108 |
| 7.3.1.10 | Расширение телеграмм и изменение подключения сигналов..... | 109 |
| 7.3.1.11 | Поперечная трансляция..... | 110 |
| 7.3.2 | Ациклическая коммуникация..... | 110 |
| 7.3.2.1 | Ациклическая коммуникация..... | 110 |
| 7.3.2.2 | Чтение и изменение параметров через блок данных 47..... | 111 |
| 7.4 | Профиль PROFInergy через PROFINET..... | 116 |
| 7.4.1 | PROFInergy..... | 116 |
| 7.5 | Коммуникация по EtherNet/IP..... | 119 |
| 7.5.1 | Подключение преобразователя к EtherNet/IP..... | 119 |
| 7.5.2 | Что потребуется для коммуникации через EtherNet/IP?..... | 120 |
| 7.5.3 | Установки коммуникации для EtherNet/IP..... | 120 |
| 7.5.4 | Дополнительные установки при работе с профилем AC/DC Drive..... | 121 |
| 7.5.5 | Поддерживаемые объекты..... | 122 |

| | | |
|----------|--|------------|
| 7.5.6 | Создание общего модуля ввода/вывода..... | 130 |
| 8 | Настройка функций..... | 133 |
| 8.1 | Обзор функций преобразователя..... | 134 |
| 8.2 | Управление преобразователем..... | 136 |
| 8.2.1 | Движение двигателя в периодическом режиме работы (функция JOG)..... | 137 |
| 8.2.2 | Переключение управления преобразователя (командный блок данных)..... | 139 |
| 8.3 | Источники заданных значений..... | 143 |
| 8.3.1 | Подача заданного значения через полевую шину..... | 144 |
| 8.3.2 | Потенциометр двигателя как источник заданного значения..... | 144 |
| 8.3.3 | Постоянная скорость как источник заданного значения..... | 147 |
| 8.4 | Подготовка заданного значения..... | 150 |
| 8.4.1 | Обзор подготовки заданного значения..... | 150 |
| 8.4.2 | Инверсия заданного значения..... | 150 |
| 8.4.3 | Блокировка направления вращения..... | 151 |
| 8.4.4 | Минимальная скорость..... | 152 |
| 8.4.5 | Максимальная скорость..... | 152 |
| 8.4.6 | Задатчик интенсивности..... | 153 |
| 8.4.7 | ((Простой задатчик интенсивности))..... | 155 |
| 8.5 | Управление двигателем..... | 158 |
| 8.5.1 | Управление U/f..... | 158 |
| 8.5.1.1 | Технические возможности управления U/f..... | 159 |
| 8.5.1.2 | Выбор характеристики U/f..... | 160 |
| 8.5.1.3 | Оптимизация при высоком начальном пусковом моменте и кратковременной перегрузке..... | 160 |
| 8.5.2 | Управление по скорости..... | 161 |
| 8.5.2.1 | Проверка сигнала датчика..... | 162 |
| 8.5.2.2 | ((Выбор управления двигателем))..... | 163 |
| 8.5.2.3 | Дополнительная оптимизация регулятора скорости..... | 164 |
| 8.5.3 | Использование преобразователя без регулятора положения..... | 166 |
| 8.6 | Простой позиционер..... | 168 |
| 8.6.1 | Процесс ввода в эксплуатацию..... | 169 |
| 8.6.2 | Нормирование сигнала датчика..... | 169 |
| 8.6.2.1 | Выбор разрешения..... | 169 |
| 8.6.2.2 | Настройка диапазона модуля..... | 171 |
| 8.6.2.3 | Контроль текущего фактического значения положения..... | 173 |
| 8.6.2.4 | Настройка обратного люфта..... | 174 |
| 8.6.3 | Ограничение области позиционирования..... | 176 |
| 8.6.4 | Настройка регулятора положения..... | 178 |
| 8.6.4.1 | Предупреждение и усиление..... | 178 |
| 8.6.4.2 | Оптимизация регулятора положения..... | 179 |
| 8.6.4.3 | Ограничение профиля перемещения..... | 182 |
| 8.6.5 | Настройка функций контроля..... | 183 |
| 8.6.5.1 | Контроль состояния покоя и позиционирования..... | 183 |
| 8.6.5.2 | Контроль отклонения, обусловленного запаздыванием..... | 186 |
| 8.6.5.3 | Механизм уставок..... | 188 |
| 8.6.6 | Реферирование..... | 188 |
| 8.6.6.1 | Методы реферирования..... | 188 |
| 8.6.6.2 | Настройка движения к референтной точке..... | 190 |
| 8.6.6.3 | Настройка реферирования на лету..... | 196 |

| | | |
|----------|---|------------|
| 8.6.6.4 | Установка референтной точки..... | 201 |
| 8.6.6.5 | Юстировка абсолютного энкодера..... | 202 |
| 8.6.7 | Толчковый режим..... | 204 |
| 8.6.7.1 | Скорость толчковой подачи..... | 204 |
| 8.6.7.2 | Инкрементальная толчковая подача..... | 205 |
| 8.6.7.3 | Настройка толчкового режима..... | 205 |
| 8.6.8 | Кадры перемещения..... | 207 |
| 8.6.8.1 | Наезд на жесткий упор..... | 213 |
| 8.6.8.2 | Примеры..... | 218 |
| 8.6.9 | Прямая установка заданного значения (MDI)..... | 219 |
| 8.7 | Защитные функции..... | 226 |
| 8.7.1 | Контроль температуры преобразователя..... | 226 |
| 8.7.2 | Контроль температуры двигателя с помощью датчика температуры двигателя..... | 227 |
| 8.7.3 | Защита двигателя через расчет температуры двигателя..... | 230 |
| 8.7.4 | Защита от тока перегрузки..... | 230 |
| 8.7.5 | Ограничение макс. напряжения промежуточного контура..... | 231 |
| 8.8 | Специализированные функции..... | 233 |
| 8.8.1 | Переключение единиц..... | 233 |
| 8.8.1.1 | Переключение единиц измерения..... | 233 |
| 8.8.1.2 | Изменение стандарта двигателя..... | 234 |
| 8.8.1.3 | Переключение системы единиц..... | 235 |
| 8.8.1.4 | Переключение единиц с помощью STARTER..... | 236 |
| 8.8.2 | Индикация энергосбережения..... | 237 |
| 8.8.3 | Функции торможения преобразователя..... | 239 |
| 8.8.3.1 | Методы электрического торможения..... | 239 |
| 8.8.3.2 | Торможение на постоянном токе..... | 239 |
| 8.8.3.3 | Торможение с сетевой рекуперацией..... | 243 |
| 8.8.3.4 | Стояночный тормоз двигателя..... | 244 |
| 8.8.4 | Контроль момента нагрузки (защита установки)..... | 249 |
| 8.8.5 | Контроль скорости через цифровой вход..... | 251 |
| 8.9 | Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)..... | 254 |
| 8.9.1 | Описание функций..... | 254 |
| 8.9.2 | Условие использования STO..... | 255 |
| 8.9.3 | Пусконаладка STO..... | 255 |
| 8.9.3.1 | Инструмент для ввода в эксплуатацию..... | 255 |
| 8.9.3.2 | Защита параметров от несанкционированных изменений..... | 256 |
| 8.9.3.3 | Сброс параметров функций безопасности на заводскую установку..... | 256 |
| 8.9.3.4 | Изменение параметров..... | 257 |
| 8.9.3.5 | Соединение сигнала "STO активна"..... | 258 |
| 8.9.3.6 | Настройка фильтров для входов повышенной безопасности..... | 259 |
| 8.9.3.7 | Настройка процедуры проверки..... | 262 |
| 8.9.3.8 | Активация установок..... | 263 |
| 8.9.3.9 | Проверка функций цифровых входов..... | 265 |
| 8.9.3.10 | Приемочное испытание – после завершения ввода в эксплуатацию..... | 266 |
| 8.10 | Переключение между различными установками..... | 274 |
| 9 | Резервное копирование данных и серийный ввод в эксплуатацию..... | 277 |
| 9.1 | Сохранение и перенос установок с помощью карты памяти..... | 279 |
| 9.1.1 | Сохранение установок параметров на карту памяти..... | 279 |
| 9.1.2 | Перенос параметров с карты памяти..... | 282 |

| | | |
|-----------|--|------------|
| 9.1.3 | Безопасное извлечение карты памяти..... | 284 |
| 9.2 | Сохранение и перенос параметров с помощью STARTER..... | 286 |
| 9.3 | Другие возможности резервного копирования настроек..... | 288 |
| 9.4 | Защита от записи и защита ноу-хау..... | 289 |
| 9.4.1 | Защита от записи..... | 290 |
| 9.4.2 | Защита ноу-хау..... | 292 |
| 9.4.2.1 | Установки для защиты ноу-хау..... | 293 |
| 9.4.2.2 | Список исключений для установки защиты ноу-хау..... | 294 |
| 9.4.2.3 | Замена устройств при активной защите ноу-хау..... | 295 |
| 10 | Ремонт..... | 299 |
| 10.1 | Запасные части - Внешний вентилятор..... | 299 |
| 10.2 | Обзор по замене компонентов преобразователя..... | 302 |
| 10.3 | Замена управляющего модуля с разрешенной функцией безопасности..... | 304 |
| 10.4 | Замена управляющего модуля без разрешенных функций безопасности..... | 307 |
| 10.5 | Замена управляющего модуля без резервного копирования данных..... | 309 |
| 10.6 | Замена силового модуля с разрешенной функцией безопасности..... | 310 |
| 10.7 | Замена силового модуля без разрешенной функции безопасности..... | 311 |
| 10.8 | Обновление микропрограммного обеспечения (апгрейд FW)..... | 312 |
| 10.9 | Установка более ранней версии микропрограммного обеспечения (даунгрейд FW)..... | 314 |
| 10.10 | Исправление неудачного апгрейда или даунгрейда FW..... | 316 |
| 10.11 | Если преобразователь больше не реагирует..... | 317 |
| 11 | Предупреждения, ошибки и системные сообщения..... | 319 |
| 11.1 | Предупреждения..... | 319 |
| 11.2 | Ошибки..... | 323 |
| 11.3 | Обзор светодиодов состояния..... | 328 |
| 11.4 | Время работы системы..... | 331 |
| 11.5 | Список предупреждений и ошибок..... | 332 |
| 12 | Технические параметры..... | 347 |
| 12.1 | Рабочие характеристики управляющего модуля..... | 347 |
| 12.2 | Рабочие характеристики силового модуля..... | 349 |
| 12.3 | SINAMICS G120D - Технические параметры..... | 350 |
| 12.4 | Условия окружающей среды при эксплуатации..... | 351 |
| 12.5 | Снижение номинальных значений параметров в зависимости от высоты места установки..... | 352 |
| 12.6 | Частота импульсов и уменьшение тока..... | 353 |
| A | Приложение..... | 355 |
| A.1 | Новые и расширенные функции..... | 355 |

| | | |
|--------------------|---|------------|
| A.1.1 | Версия микропрограммного обеспечения 4.5..... | 355 |
| A.1.2 | Версия микропрограммного обеспечения 4.6..... | 356 |
| A.2 | Подключение сигналов в преобразователе..... | 357 |
| A.2.1 | Основы..... | 357 |
| A.2.2 | Пример..... | 359 |
| A.3 | Подключение сигналов в преобразователе..... | 361 |
| A.3.1 | Основы..... | 361 |
| A.3.2 | Пример..... | 363 |
| A.4 | Включение двигателя звездой/треугольником и примеры использования..... | 365 |
| A.5 | Использование STARTER..... | 366 |
| A.5.1 | Изменение параметров..... | 366 |
| A.5.2 | Оптимизация привода с помощью функции трассировки..... | 367 |
| A.6 | Параметры нестандартного энкодера HTL..... | 370 |
| A.7 | Настройка нестандартного энкодера SSI..... | 372 |
| A.8 | Примеры для датчиков..... | 375 |
| A.9 | Примеры применения..... | 376 |
| A.9.1 | Конфигурирование коммуникации PROFIBUS с помощью STEP 7..... | 376 |
| A.9.1.1 | Создание проекта STEP 7 и сети..... | 376 |
| A.9.1.2 | Вставка преобразователя в проект..... | 377 |
| A.9.1.3 | Интеграция преобразователя в проект STEP-7..... | 378 |
| A.9.2 | Конфигурирование коммуникации PROFINET с помощью STEP 7..... | 380 |
| A.9.2.1 | Коммуникация через PROFINET - Пример..... | 380 |
| A.9.2.2 | Конфигурирование контроллера и преобразователя в HW-Konfig..... | 380 |
| A.9.2.3 | Создание ссылки для STARTER..... | 383 |
| A.9.2.4 | Вызов STARTER и переход в онлайн..... | 384 |
| A.9.2.5 | Активация диагностических сообщений через STEP 7..... | 385 |
| A.9.3 | Примеры программы STEP 7 | 386 |
| A.9.3.1 | Пример программы STEP 7 для циклической коммуникации..... | 387 |
| A.9.3.2 | Пример программы STEP 7 для ациклической коммуникации..... | 389 |
| A.9.4 | Конфигурирование поперечной трансляции в STEP 7..... | 393 |
| A.9.5 | Подключение цифровых входов повышенной безопасности..... | 395 |
| A.10 | Документация для приемочного испытания функций повышенной безопасности..... | 396 |
| A.10.1 | Документация на оборудование..... | 396 |
| A.10.2 | Протокол настроек для базовых функций, версия FW 4.4 ... 4.6..... | 398 |
| A.11 | Стандарты/нормы (PM250D)..... | 399 |
| A.12 | Электромагнитная совместимость..... | 400 |
| A.13 | Дополнительная информация о преобразователе..... | 403 |
| A.13.1 | Дополнительная информация..... | 403 |
| A.13.2 | Поддержка продукта..... | 404 |
| Индекс..... | | 407 |

Указания по безопасности

Использование по назначению

Описанный в настоящем руководстве преобразователь это устройство для управления низковольтным асинхронным двигателем. Преобразователь предназначен для встраивания в электрические установки или машины.

Преобразователь имеет допуск для промышленного использования и питания от промышленных сетей. Для использования в сетях общего пользования потребуется изменение конфигурации и/или дополнительные действия.

Технические параметры и данные по подключению указаны на шильдике и в руководстве по эксплуатации.



 **ОПАСНОСТЬ**

Опасность для жизни при контакте с находящимися под напряжением деталями

Следствием прикосновения к деталям, находящимся под напряжением, могут стать тяжелые травмы, в том числе, со смертельным исходом.

Учитывать следующее:

- Работа на электрических установках разрешается только при наличии достаточной квалификации.
- Соблюдайте при всех работах правила безопасности, установленные в вашей стране.

Придерживайтесь шести шагов для обеспечения безопасности:

1. Подготовьте отключение и проинформируйте сотрудников, имеющих отношение к процессу.
2. Полностью обесточьте двигатель:
 - Отключите машину.
 - Выждите необходимое для разряда время, указанное на предупреждающих табличках.
 - Убедитесь в отсутствии напряжения между проводниками и между проводником и защитным проводом.
 - Проверьте, обесточены ли имеющиеся цепи вспомогательного напряжения.
 - Убедитесь, что двигатели не могут прийти в движение.
3. Определите все прочие опасные источники энергии, например, пневмо-, гидро- или водопроводы.
4. Изолируйте или отключите все опасные источники энергии, например, путем замыкания переключателей, заземления, короткого замыкания или закрытия клапанов.
5. Заблокируйте источники энергии от повторного включения.
6. Убедитесь, что машина полностью заблокирована ... и что вы заблокировали правильную машину!

По завершении работ восстановите работоспособность в обратном порядке.

**⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ**

В случае повреждения оборудования прикосновение к деталям, находящимся под напряжением, опасно для жизни

В случае повреждения оборудования опасные напряжения могут возникать на корпусе или открытых компонентах.

- При транспортировке, хранении и эксплуатации соблюдайте предельные значения, указанные в технических характеристиках.
- Не используйте поврежденное оборудование.
- Компоненты должны быть защищены от электропроводящего загрязнения, к примеру, посредством монтажа в электрошкаф со степенью защиты IP54В согласно EN 60529.

При условии исключения возможности возникновения электропроводящих загрязнений в месте установки, допускается и более низкая степень защиты электрошкафа.

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

Опасность для жизни из-за неожиданного движения машин при использовании средств мобильной связи или мобильных телефонов

Использование средств мобильной связи или мобильных телефонов с излучаемой мощностью > 1 Вт ближе чем в 2 м от преобразователя может нарушить работоспособность оборудования, отрицательно сказаться на функциональной безопасности устройств и тем самым вызвать повреждение машин или материальный ущерб.

- Отключайте средства мобильной связи или мобильные телефоны в непосредственной близости от преобразователя.



ЗАМЕТКА

Повреждение вследствие воздействия электрических полей или электростатического разряда

Электрические поля или электростатический разряд могут вызывать нарушения функционирования, повреждая отдельные элементы, встроенные схемы, модули или устройства.

- Электронные узлы, модули или устройства нужно упаковывать, хранить и транспортировать только в оригинальной упаковке или в другой подходящей упаковке, например, из проводящих пористых материалов или алюминиевой фольги.
- Прикасайтесь к узлам, модулям и устройствам только после того, как вы заземлите себя одним из следующих способов:
 - Наденьте ЭЧД-браслет или
 - Обуйтесь в зонах ЭЧД с токопроводящим полом в ЭЧД-обувь или используйте ЭЧД-полоски для заземления
- Размещайте электронные блоки, модули или устройства только на электропроводящих поверхностях (например, стол с ЭЧД-покрытием, электропроводящий ЭЧД-пеноматериал, упаковочный пакет ЭЧД, контейнер ЭЧД).



ВНИМАНИЕ

Опасность ожога при прикосновении к горячим поверхностям

При работе и некоторое время после отключения преобразователя, поверхность устройства может оставаться горячей. Существует опасность ожога при прикосновении к горячим поверхностям преобразователя.

- Не прикасайтесь к работающему устройству.
- Перед прикосновением у устройству после отключения дайте ему остыть.

1.1 Остаточные риски приводных систем (Power Drive Systems)

Остаточные риски приводных систем (силовых систем привода)

Компоненты для системы управления и привода приводной системы имеют допуск для промышленного использования в промышленных сетях. Для использования в сетях общего пользования потребуется изменение конфигурации и/или дополнительные действия.

Разрешается использовать эти компоненты только в закрытых корпусах или в электрошкафах верхнего уровня с закрытыми защитными крышками с задействованием всех защитных приспособлений.

Доступ к этим компонентам должен иметь только квалифицированный и проинструктированный обученный персонал, знающий и соблюдающий все указания по безопасности приведенные на компонентах и в прилагаемой технической документации пользователя.

Производитель оборудования при выполнении анализа рисков от своего оборудования согласно соответствующим местным предписаниям (напр. Директиве по машинному оборудованию ЕС) должен учитывать следующие остаточные риски, исходящие от компонентов системы управления и привода приводной системы:

1. Нежелательные движения приводимых в действие деталей машины при вводе в эксплуатацию, обслуживании и ремонте, например, из-за
 - аппаратных или программных ошибок в сенсорике, управлении, исполнительных механизмах и и соединениях
 - времени реакции системы управления и привода
 - режима работы и / или условий окружающей среды, не соответствующих спецификации
 - образования конденсата / токопроводящего загрязнения
 - ошибок при параметрировании, программировании, подключении и монтаже
 - использования средств мобильной связи / мобильных телефонов в непосредственной близости от системы управления
 - посторонних вмешательств / повреждений
2. В случае ошибки возможно возникновение очень высокой температуры внутри и снаружи преобразователя, включая возможность открытого огня, а также эмиссии света, шума, частиц, газов, например:
 - отказ конструктивных элементов
 - программные ошибки
 - режим работы и / или условия окружающей среды, не соответствующие спецификации
 - посторонних вмешательств / повреждений

Преобразователи, имеющие класс защиты Open Type / IP20, должны устанавливаться в металлический электрошкаф (или защищаться при помощи равноценных мероприятий) таким образом, чтобы исключить контакт с огнем внутри и снаружи преобразователя.

1.1 Остаточные риски приводных систем (Power Drive Systems)

3. Опасное контактное напряжение, например, из-за
 - отказа конструктивных элементов
 - индукции от электростатических зарядов
 - индукции от напряжений вращающихся моторов
 - режима работы и / или условий окружающей среды, не соответствующих спецификации
 - образования конденсата / токопроводящего загрязнения
 - посторонних вмешательств / повреждений
4. Эксплуатационные электрические, магнитные и электромагнитные поля, которые могут быть опасны для лиц с кардиостимуляторами или металлическими имплантатами при приближении к ним.
5. Выброс вредных для окружающей среды веществ и эмиссий при ненадлежащей эксплуатации и / или при неправильной утилизации компонентов.

Примечание

Компоненты должны быть защищены от электропроводящего загрязнения, например, посредством монтажа в электрошкаф со степенью защиты IP54 по IEC 60529 или NEMA 12.

При условии исключения возможности возникновения электропроводящих загрязнений в месте установки, допускается и более низкая степень защиты электрошкафа.

Более подробную информацию по остаточным рискам, исходящим от компонентов приводной системы, можно найти в соответствующих главах технической документации пользователя.

Введение

2.1 О настоящем руководстве

Для кого и почему нужно руководство по эксплуатации?

Фокусной группой, для которой в первую очередь предназначено данное руководство по эксплуатации, являются монтажники, пусконаладчики и операторы станков. Руководство по эксплуатации описывает устройства и компоненты устройств и дает фокусной группе необходимую информацию по правильному и безопасному монтажу, подключению, настройке и вводу в эксплуатацию преобразователя.

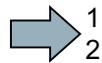
Что описывается в руководстве по эксплуатации?

Руководство по эксплуатации это сжатый обзор всей необходимой информации для правильной и безопасной работы преобразователя.

Информация в руководстве по эксплуатации была подобрана таким образом, что ее вполне достаточно для стандартных решений и обеспечения эффективного ввода в эксплуатацию привода. Там, где это признано полезным, вставлена дополнительная информация для новичков.

Кроме этого, руководство по эксплуатации содержит информацию по специальным случаям использования. Т.к. для проектирования и параметрирования таких приложений требуются солидные базовые знания технологии, то информация представлена в соответствующей сжатой форме. Это относится, к примеру, к работе с системами полевых шин и работе в безопасно-ориентированных приложениях.

Что означают символы в руководстве?



1 Начало инструкции.



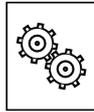
2 Конец инструкции.



Текст ниже относится к базовой панели оператора BOP-2.



Текст ниже относится к использованию ПК со STARTER.



Примеры для символов функций преобразователя.

С одного из этих символов начинается описание соответствующей функции преобразователя.

См. также: Auto-Hotspot.

2.2 Путеводитель по данному руководству

В настоящем руководстве содержится фоновая информация по преобразователю и полное описание ввода в эксплуатацию:



Описание

3.1 Преобразователь SINAMICS G120D CU250D-2

Обзор

SINAMICS G120D это преобразователь для управления приводом по скорости. Преобразователь состоит из двух компонентов: управляющего модуля (CU) и силового модуля (PM).

Таблица 3-1 Управляющие модули CU250D-2

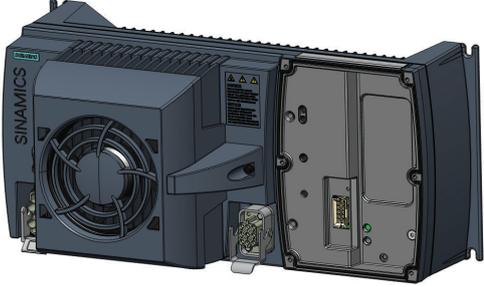
| | Обозначение | Интерфейс | Тип датчика | Заказной номер |
|---|--------------------|---|--|--------------------|
|  | CU250D-2 DP-F | PROFIBUS PROFISAFE | Энкодер HTL Абсолютный энкодер SSI | 6SL3546-0FB21-1PA0 |
| | CU250D-2 PN-F | PROFINET PROFISAFE | Энкодер HTL Абсолютный энкодер SSI | 6SL3546-0FB21-1FA0 |
|  | CU250D-2 PN-F [PP] | PROFINET PROFISAFE Разъемы с фиксатором | Энкодер HTL Абсолютный энкодер SSI | 6SL3546-0FB21-1FB0 |

Таблица 3-2 Силовой модуль PM250D

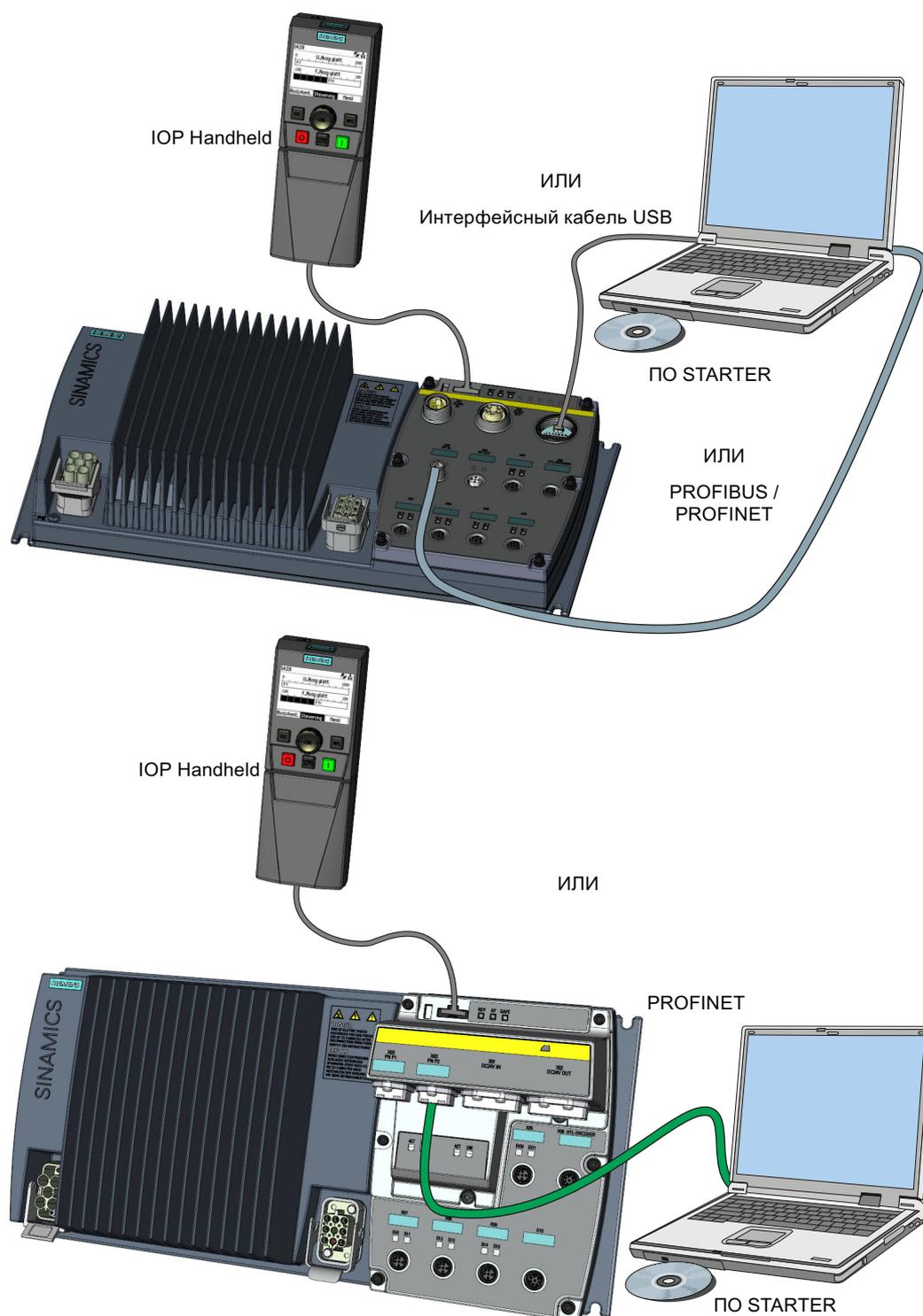
| | Frame size | Ном. выходная мощность | Ном. выходной ток | Заказной номер |
|---|------------|-----------------------------|-------------------|--------------------|
| | | при высокой перегрузке (HO) | | |
|  | FSA | 0,75 кВт | 2,2 А | 6SL3525-0PE17-5AA1 |
| | | 1,5 кВт | 4,1 А | 6SL3525-0PE21-5AA1 |

Описание

3.1 Преобразователь SINAMICS G120D CU250D-2

| | Frame size | Ном. выходная мощность | Ном. выходной ток | Заказной номер |
|--|------------|-----------------------------|-------------------|--------------------|
| | | при высокой перегрузке (НО) | | |
|  | FSB | 3,0 кВт | 7,7 А | 6SL3525-0PE23-0AA1 |
|  | FSC | 4,0 кВт | 10,2 А | 6SL3525-0PE24-0AA1 |
| | | 5,5 кВт | 13,2 А | 6SL3525-0PE25-5AA1 |
| | | 7,5 кВт | 19,0 А | 6SL3525-0PE27-5AA1 |

3.2 Инструменты для ввода в эксплуатацию



Изображены Инструменты для ввода в эксплуатацию – ПК или ручной терминал IOP
е 3-1

Описание

3.2 Инструменты для ввода в эксплуатацию

Таблица 3-3 Компоненты и инструменты для ввода в эксплуатацию и резервного копирования данных

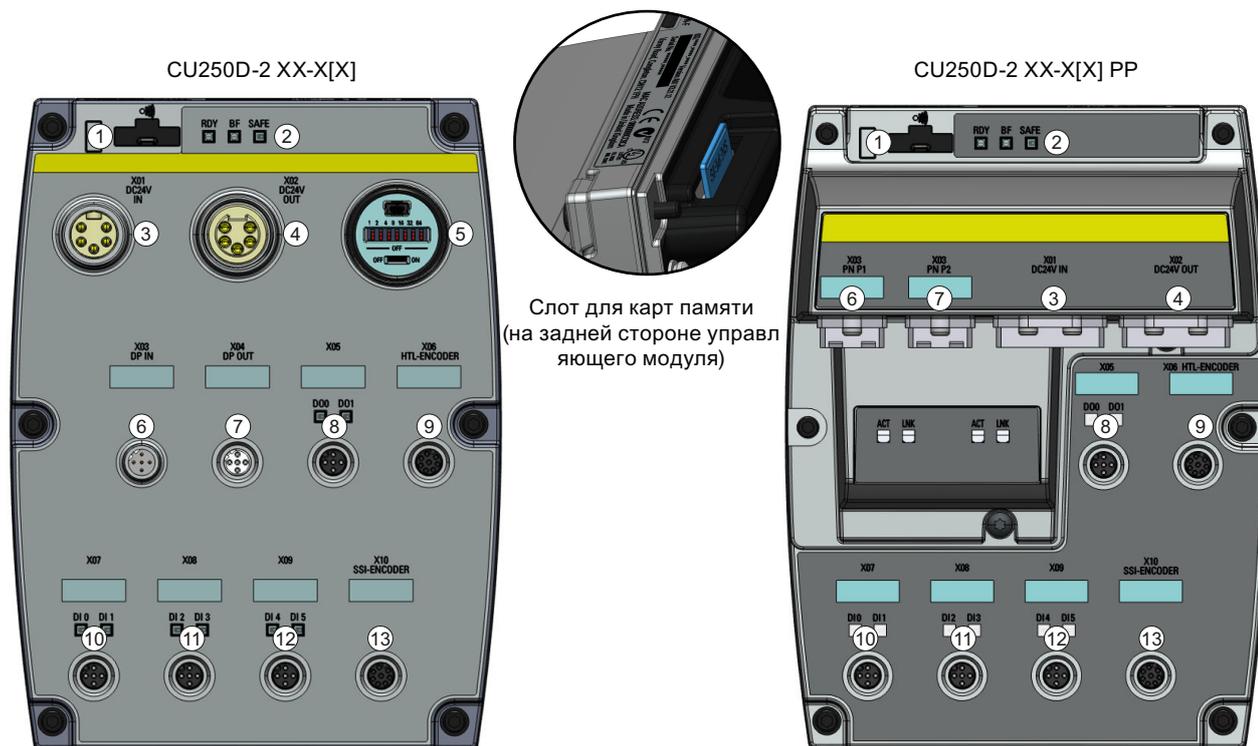
| Компонент или инструмент | | Заказной номер | |
|---|--|--|--------------------|
| Панель оператора | Ручной терминал IOP | 6SL3255-0AA00-4HA0 | |
| STARTER | ПО для ввода в эксплуатацию STARTER (ПО для ПК) | STARTER можно заказать на DVD (заказной номер: 6SL3072-0AA00-0AG0) или загрузить по адресу: Загрузка STARTER (http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/26233208) | |
| Комплект для подключения PC | содержит STARTER DVD и кабель USB | 6SL3255-0AA00-2CA0 | |
|  | Опциональная карта памяти для сохранения и передачи настроек преобразователя | Карта SD | 6ES7954-8LB00-0AA0 |
| | | Карта MMC | 6SL3254-0AM00-0AA0 |

3.3 Общее описание SINAMICS G120D CU250D-2

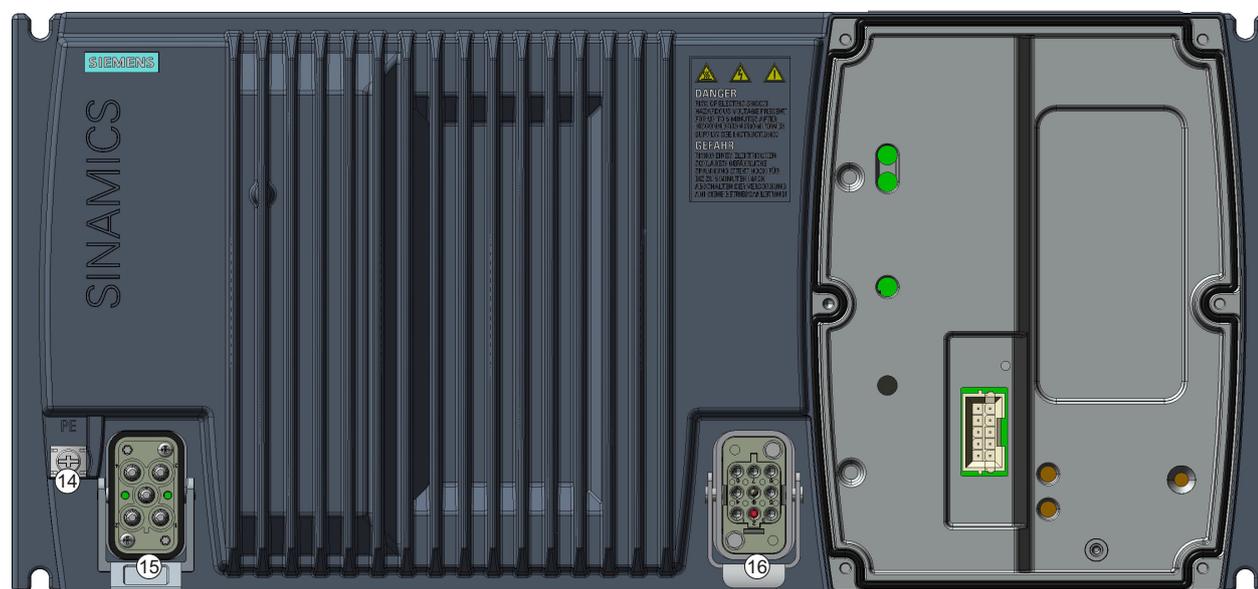
Общее описание SINAMICS G120D CU250D-2

Расположение и назначение различных интерфейсных входов на управляющих модулях (CU) - CU250D-2 и силовом модуле (PM) PM250D можно узнать из диаграммы или таблицы ниже.

3.3 Общее описание SINAMICS G120D CU250D-2



PM250D



Изображены Варианты SINAMICS G120D CU250D-2 и PM250D
е 3-2

Таблица 3-4 Назначение интерфейсов

| № | Описание | № | Описание |
|---|--|---|--|
| ① | Оптическое соединение с ПК | ⑨ | Разъем для HTL-энкодера |
| ② | Светодиоды состояния | ⑩ | Цифровые входы 0 и 1 |
| ③ | Входы питания 24 В DC | ⑪ | Цифровые входы 2 и 3 |
| ④ | Выход питания 24 В DC | ⑫ | Цифровые входы 4 и 5 |
| ⑤ | USB-соединение, DIP-переключатель адресов (PROFIBUS) и выключатель конечного сопротивления | ⑬ | Соединение SSI-датчика |
| ⑥ | PROFIBUS IN или PROFINET P1 | ⑭ | Клемма защитного провода |
| ⑦ | PROFIBUS OUT или PROFINET P2 | ⑮ | Подключение питания от сети |
| ⑧ | Цифровые выходы 0 и 1 | ⑯ | Разъемы для двигателя, тормоза и датчика температуры |

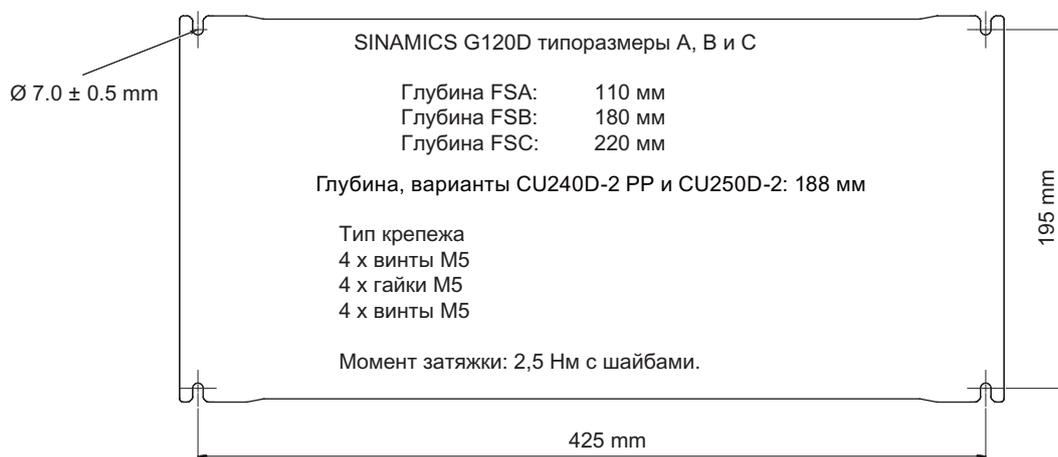
Монтаж

4.1 Механический монтаж

4.1.1 Схема сверления SINAMICS G120D

Размеры и схемы сверления

Используется одна схема сверления для всех типоразмеров преобразователя. Схема и глубина сверления, а также моменты затяжки, представлены на рисунке ниже.



Изображены Схемы сверления SINAMICS G120D
 е 4-1

Расположение

Преобразователь предназначен для установки на стол или бокового монтажа, установка в перевёрнутом положении (вверх дном) не разрешена. Должны быть выдержаны следующие минимальные отступы:

- Рядом с преобразователем – отступ не нужен
- Над и под преобразователем – 150 мм.

Wall mounting

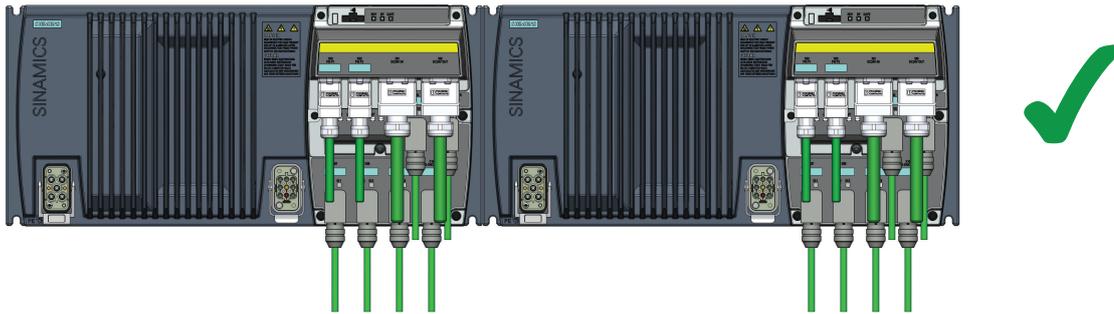
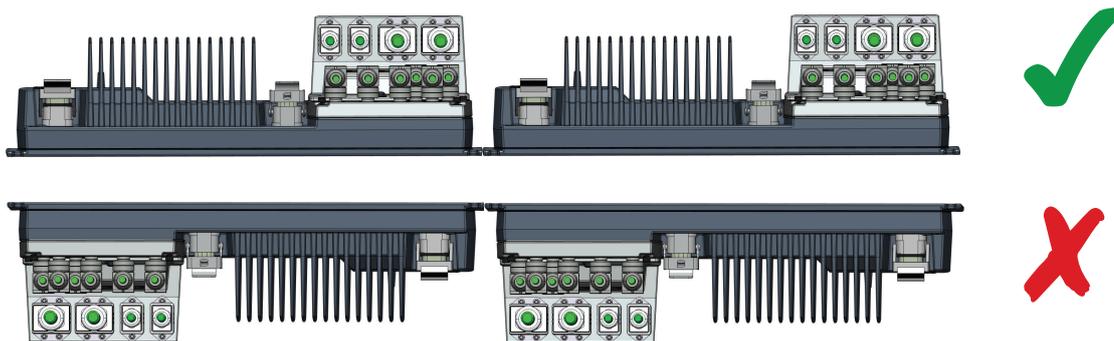
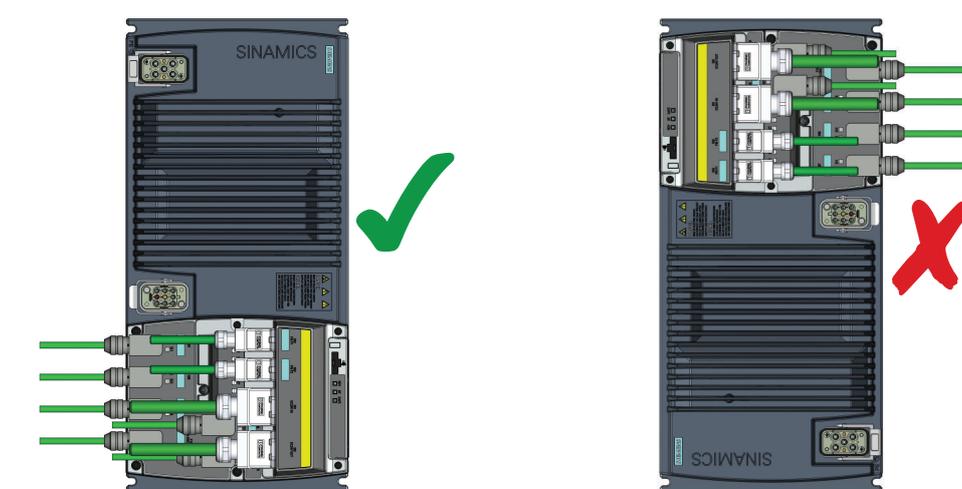


Table mounting



Vertical mounting



Изображены Правильное расположение преобразователя
е 4-2

Вертикальный монтаж

В некоторых случаях предпочтительной является вертикальная установка преобразователя, как показано на рисунке выше. При монтаже в вертикальном положении необходимо уменьшить выходной ток преобразователя для предотвращения его перегрева. Этот процесс называется "снижением номинальных значений параметров преобразователя". Предлагается два способа для предотвращения перегрева преобразователя. Это:

Уменьшение выходного тока

При использовании преобразователя и двигателя одной мощности, т.е. преобразователя 1,5 кВт и двигателя 1,5 кВт, необходимо уменьшить выходной ток преобразователя. Для этого используется параметр P0640. Параметр P0640 устанавливает границу тока перегрузки двигателя в процентах от ном. тока двигателя. Выходной ток должен быть уменьшен на 20 %. При установке P0640 на 80 выходной ток преобразователя уменьшается до 80 % от ном. тока двигателя.

Выбор преобразователя большей мощности

Например, если используется двигатель 3,0 кВт и преобразователь 3,0 кВт, а снижение номинальных значений параметров на 20 % отрицательно скажется на решаемой задаче, то правильным в этом случае будет выбор преобразователя большей мощности. Двигатель остается тем же (3,0 кВт), но берется следующий преобразователь в линейке; в нашем случае преобразователь с ном. мощностью 4,0 кВт.

Для снижения номинальных значений преобразователя установите параметр P0640 = 80. Но использование преобразователя большей мощности позволяет сохранить требуемые характеристики приложения.

Температура окружающей среды

При вертикальном монтаже преобразователя с одновременным снижением номинальных значений параметров запрещено превышать верхнюю границу температуры окружающей среды в 40 °С.

4.2 Электрический монтаж

ЗАМЕТКА

Повреждения при подключении к сети с $u_k > 1\%$

Работа преобразователя от сети с неподходящими характеристиками может привести к повреждению преобразователя и других устройств.

- Подключайте преобразователь только к сетям с $u_k \leq 1\%$

4.2.1 Электрические характеристики SINAMICS G120D

Технические параметры силового модуля – 3 AC 380 В до 500 В $\pm 10\%$

Таблица 4-1 Ном. мощность, входной/выходной ток и предохранители

| Устройство | Типоразмер | Ном. мощность | | НО | | Предохранитель | |
|-------------|------------|---------------|------|-------------------|------------------|----------------|-----|
| | | | | Ном. выходной ток | Ном. входной ток | 3NA3... | |
| | | кВт | л.с. | А | А | А | Тип |
| 6SL3525-... | | | | | | | |
| 0PE17-5AA1 | A | 0,75 | 1 | 2,2 | 2,1 | 10 | 803 |
| | | | | | | | - |
| 0PE21-5AA1 | A | 1,5 | 1,5 | 4,1 | 3,8 | 10 | 803 |
| | | | | | | | - |
| 0PE23-0AA1 | B | 3 | 4 | 7,7 | 7,2 | 16 | 805 |
| | | | | | | | - |
| 0PE24-0AA1 | C | 4 | 5 | 10,2 | 9,5 | 20 | 807 |
| | | | | | | | - |
| 0PE25-5AA1 | C | 5,5 | 7,5 | 13,2 | 12,2 | 20 | 807 |
| | | | | | | | - |
| 0PE27-5AA1 | C | 7,5 | 10 | 19 | 17,7 | 32 | 812 |
| | | | | | | | - |

Ток холостого хода

Силовой модуль PM250D использует специальную характеристику тока холостого хода, которая должна учитываться при расчете требований к электропитанию.

Ток холостого хода это ток, необходимый силовому модулю, когда преобразователь находится в режиме готовности. Т.е. преобразователь включен, но двигатель не вращается. Феномен емкостного реактивного тока в режиме готовности характерен для всех силовых модулей и преобразователей с конденсаторами фильтра со стороны входа.

Для приложений, в которых несколько преобразователей подключено к одному электропитанию и лишь незначительная часть из них работает, токи холостого хода в неработающих преобразователях должны учитываться при расчете параметров кабелей и выборе требуемых защитных устройств для электропитания системы.

Таблица ниже демонстрирует примеры потребляемого различными силовыми модулями тока при различных напряжениях и частотах питания.

Таблица 4-2 Токи холостого хода для силовых модулей PM250D

| Силовой модуль (PM250D) | Ток холостого хода (А) | | | | | |
|-------------------------|------------------------|-------|-------|-------|-------|-------|
| | 50 Гц | | | 60 Гц | | |
| | 380 В | 400 В | 415 В | 380 В | 440 В | 480 В |
| 0,75 – 1,5 кВт | 0,6 | 0,63 | 0,66 | 0,7 | 0,8 | 0,91 |
| 3,0 – 4,0 кВт | 2,2 | 2,32 | 2,40 | 2,7 | 3,2 | 3,33 |
| 5,5 – 7,5 кВт | 2,9 | 3,05 | 3,15 | 3,5 | 4,0 | 4,40 |

Дополнительную информацию по токам холостого хода можно найти в следующих FAQ:

Токи холостого хода для PM250D (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/31764702>)

4.2.2 Соединения и кабели

Соединения и кабели

| |
|---|
| <p> ОПАСНОСТЬ</p> <p>Опасность поражения электрическим током при прикосновении к штырьковым выводам в клеммной коробке двигателя</p> <p>Соединения для датчика температуры и стояночного тормоза двигателя выведены на отрицательный потенциал промежуточного контура. Прикосновение к штырьковым выводам в клеммной коробке двигателя может вызывать остановку сердца вследствие поражения электрическим током.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Клеммная коробка двигателя подключенного к сетевому питанию преобразователя всегда должна оставаться закрытой. • Изолируйте неиспользуемые кабели. • Используйте для этого подходящие изоляционные материалы. |
| <p>ЗАМЕТКА</p> <p>Повреждение преобразователя из-за отключения двигателя при работе</p> <p>Преобразователь может быть поврежден из-за отключения двигателя при работе.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Проследите, чтобы между преобразователем и двигателем не было выключателя или контактора. |

Длины кабелей

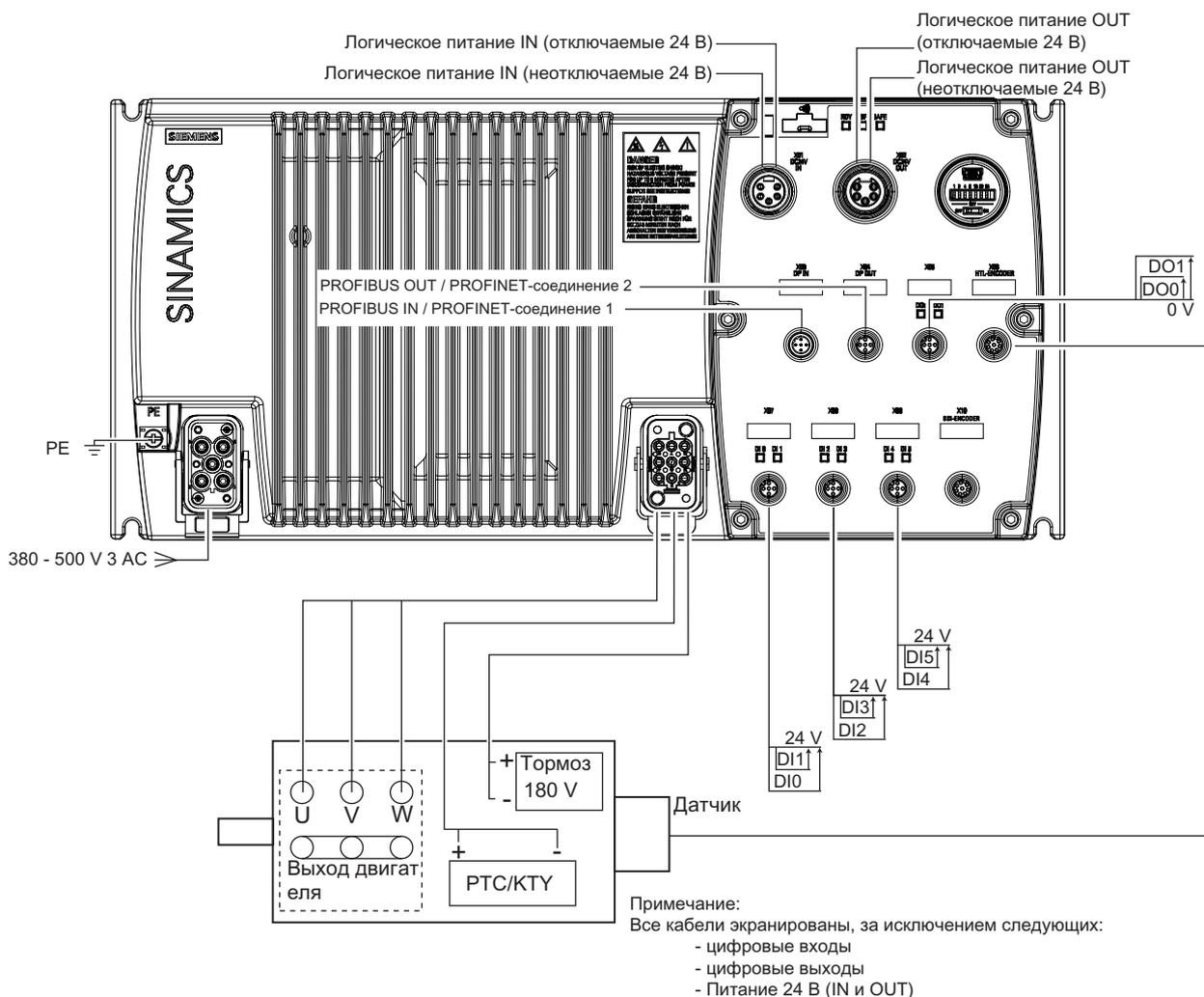
Максимальные длины кабелей для всех преобразователей частоты перечислен в таблице ниже.

Таблица 4-3 Максимальные длины кабелей

| Кабель | Экран | Макс. длина |
|------------------------------|------------------|-------------|
| Двигатель* | экранированный | 15 м |
| | неэкранированный | 30 м |
| Датчик температуры* | экранированный | 15 м |
| | неэкранированный | 30 м |
| Стояночный тормоз двигателя* | экранированный | 15 м |
| | неэкранированный | 30 м |
| Цифровые входы | неэкранированный | 30 м |
| Цифровые выходы | неэкранированный | 30 м |
| Энкодеры (SSI и HTL) | экранированный | 30 м |

*Двигатель, датчик температуры и стояночный тормоз двигателя подключаются по одному кабелю, который соединяется с силовым модулем с помощью разъема фирмы "Хартинг".

Обзорная блок-схема



Изображены Обзорная блок-схема SINAMICS CU250D-2 и PM250D
 е 4-3

Примечание

Напряжение тормоза

Выход тормоза преобразователя частоты соединяется напрямую с катушкой тормоза в двигателе. Поэтому выпрямитель в двигателе не нужен. При работе с напряжением питания 400 В AC на тормозе должно быть доступно ном. напряжение в 180 В DC (400 В AC с выпрямителем). Сертифицированная по UL величина ном. тока для выхода тормоза составляет 600 мА.

Технические характеристики кабелей, разъемов и инструментов

Точные технические характеристики кабелей, разъемов и инструментов, необходимых для монтажа кабелей SINAMICS G120D, приведены в таблицах ниже. Описанные в этом разделе соединения относятся к физическим соединениям на преобразователе. Для подготовки и монтажа отдельных разъемов используйте инструкции, предоставляемые изготовителями этих компонентов. Используйте только медный провод с допуском на 75 °С.

Примечание

Совместимость NFPA (National Fire Protection Association = Национальная ассоциация пожарной безопасности)

Данные устройства могут устанавливаться только в промышленное оборудование, отвечающее требованиям "Electrical Standard for Industrial Machinery" (Электротехнический стандарт для промышленного оборудования) (NFPA79). По своим характеристикам эти устройства не всегда отвечают требованиям "National Electrical Code" (Нормы проектирования, установки и эксплуатации электрического оборудования) (NFPA70) по монтажу.

Таблица 4-4 Инструменты

| | Заказной номер |
|---|---|
| Обжимной инструмент (Q8/0 и Q4/2) | 3RK1902-0AH00 |
| Съемник контактов (Q8/0) | 3RK1902-0AJ00 |
| Съемник контактов (Q4/2) | Фирма "Хартинг", каталожный номер 0999-000-0305 |
| Для разъемов управляющего модуля специальный инструмент не нужен. | |

Таблица 4-5 Разъемы управляющего модуля

| Разъем | Заказной номер | |
|---------------------------------|--|--------------------|
| | Прямой разъем | Угловой разъем |
| Силовой вход (7/8") | 6GK1905-0FB00 | 3RK1902-3DA00 |
| Силовой выход (7/8") | 6GK1905-0FA00 | 3RK1902-3BA00 |
| PROFIBUS In (M12) | 6GK1905-0EB00 | 3RK1902-1DA00 |
| PROFIBUS Out (M12) | 6GK1905-0EA00 | 3RK1902-1BA00 |
| Соединение PROFINET 1 и 2 (M12) | 6GK1901-0DB20-6AA0 | 3RK1902-2DA00 |
| Датчик (M12) | Через фирму "KnorrTec": Фирма Knorrtec (http://www.knorrtec.de/index.php/en/company-profile/siemens-solution-partner) | |
| Цифровой вход и выход (M12) | 3RK1902-4BA00-5AA0 | 3RK1902-4DA00-5AA0 |

Таблица 4-6 Вариант разъема PROFINET и электропитания с фиксатором

| Разъем | Заказной номер |
|-------------------------------|--------------------|
| Штекер электропитания (POWER) | 6GK1907-0AB10-6AA0 |
| RJ45 PROFINET | 6GK1901-1BB10-6AA0 |

Таблица 4-7 Сетевой штекер

| Номинальная мощность | Сечение кабеля | Заказной номер |
|----------------------|-----------------------------------|----------------|
| 0,75 ... 1,50 кВт | 2,5 мм ² (14 AWG) | 3RK1911-2BE50 |
| 3,00 ... 4,00 кВт | 4 мм ² (12 или 10 AWG) | 3RK1911-2BE10 |
| 5,50 ... 7,50 кВт | 6 мм ² (10 AWG) | 3RK1911-2BE30 |

Штекер двигателя, включая датчик температуры и стояночный тормоз двигателя, заказ через Solution Partner: Solution Partner (<https://www.automation.siemens.com/solutionpartner/partnerfinder/Partner-Finder.aspx?lang=ru>)

Схемы расположения выводов и схемы подключений

Схемы расположения выводов в данном руководстве показывают фактические физические соединения на управляющем модуле. Изготовители ответных частей штекерных разъемов могут использовать различное распределение контактных выводов. При компоновке необходимых кабелей и разъемов соединения должны совпадать с изображением на схемах расположения выводов.

Расположение направляющего паза на разъеме управляющего модуля может не совпадать с направляющим выступом на комплектуемой ответной части штекерного разъема. В этом случае следует игнорировать номера штырьковых выводов на комплектуемом разъеме, чтобы обеспечить правильное расположение и подключение разъема и его точное соответствие разъему на управляющем модуле.

4.2 Электрический монтаж

| Управляющие модули CU250D-2 DP | Разъемы на преобразователе | Указания |
|---|----------------------------|---|
| <p>Электропитание 24 В IN</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X1.1 отключаемые 0 В (2M) ○ X1.2 неотключаемые 0 В (1M) ○ X1.3 рабочее заземление ○ X1.4 неотключаемые +24 В (1L+) ○ X1.5 отключаемые +24 В (2L+) | | 7/8" - 16UN-разъем (штекер) Металлические части CU отделены от высоковольтных цепей усиленно и изоляцией, поэтому защитное заземление не нужно. Потребляемый из неотключаемого источника питания 24 В макс. ток составляет для устройств с вентилятором 750 мА, а для устройств без вентилятора 600 мА. Потребляемый из отключаемого источника питания 24 В макс. ток составляет 1 А. |
| <p>Электропитание 24 В OUT</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X2.1 отключаемые 0 В (2M) ○ X2.2 неотключаемые 0 В (1M) ○ X2.3 рабочее заземление ○ X2.4 неотключаемые +24 В (1L+) ○ X2.5 отключаемые +24 В (2L+) | | Тип: 7/8" - 16UN-разъем (розетка) |
| <p>PROFIBUS DP IN</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X3.1 не подключено ○ X3.2 данные A (N) ○ X3.3 не подключено ○ X3.4 данные B (P) ○ X3.5 рабочее заземление | | M12 – 5-полюсный разъем (штекер) |
| <p>PROFIBUS DP OUT</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X4.1 не подключено ○ X4.2 данные A (N) ○ X4.3 не подключено ○ X4.4 данные B (P) ○ X4.5 рабочее заземление | | M12 – 5-полюсный разъем (розетка) |
| <p>24 В (макс. 500 мА)</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X5.1 не подключено ○ X5.2 цифровой выход 1 ○ X5.3 отключаемые 0 В (2M) ○ X5.4 цифровой выход 0 ○ X5.5 рабочее заземление | | M12 – 5-полюсный разъем (розетка) Спецификация: PNP, совместимость с SIMATIC, низкий < 5 В, высокий > 10 В макс., входное напряжение 30 В. |
| <p>HTL-энкодер</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X6.1 неотключаемые +24 В ○ X6.2 канал A ○ X6.3 канал A' ○ X6.4 канал B ○ X6.5 канал B' ○ X6.6 канал Z ○ X6.7 канал Z' ○ X6.8 неотключаемые 0 В | | M12 – 8-полюсный разъем (розетка) Спецификация: HTL, двухпол., до 2048 импульсов, макс. 100 мА |
| <p>X7.2 DI1</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X7.1 неотключаемые 24 В (1L+) ○ X7.2 цифровой вход 1 ○ X7.3 неотключаемые 0 В (1M) ○ X7.4 цифровой вход 0 ○ X7.5 рабочее заземление | | M12 – 5-полюсный разъем (розетка) Спецификация: PNP, совместимость с SIMATIC, низкий < 5 В, высокий > 10 В макс., входное напряжение 30 В. |
| <p>X8.2 DI3</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X8.1 неотключаемые 24 В (1L+) ○ X8.2 цифровой вход 3 ○ X8.3 неотключаемые 0 В (1M) ○ X8.4 цифровой вход 2 ○ X8.5 рабочее заземление | | M12 – 5-полюсный разъем (розетка) Спецификация: PNP, совместимость с SIMATIC, низкий < 5 В, высокий > 10 В макс., входное напряжение 30 В. |
| <p>X9.2 DI5</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X9.1 неотключаемые 24 В (1L+) ○ X9.2 цифровой вход 5 ○ X9.3 неотключаемые 0 В (1M) ○ X9.4 цифровой вход 4 ○ X9.5 рабочее заземление | | M12 – 5-полюсный разъем (розетка) Спецификация: PNP, совместимость с SIMATIC, низкий < 5 В, высокий > 10 В макс., входное напряжение 30 В. |
| <p>SSI-энкодер</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X10.1 не подключено ○ X10.2 неотключаемые +24 В ○ X10.3 SSI данные + ○ X10.4 SSI данные - ○ X10.5 SSI CLK + ○ X10.6 SSI CLK - ○ X10.7 неотключаемые 0 В ○ X10.8 не подключено | | M12 – 8-полюсный разъем (розетка) |

Важно:

1. Разводка соединительного штекера относится к фактическим разъемам на управляющем модуле.
2. Источник питания 24 В DC должен соответствовать классу 2 или иметь ограничение по напряжению/току, чтобы обезопасить CU от чрезмерного потребления и напряжения/тока.

Изображены Схема подключений G120D CU250D-2 PROFIBUS е 4-4

| Управляющие модули CU250D-2 PN | Разъемы на преобразователе | Указания |
|---|----------------------------|---|
| <p>Электропитание 24 В IN</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X1.1 отключаемые 0 В (2M) ○ X1.2 неотключаемые 0 В (1M) ○ X1.3 рабочее заземление ○ X1.4 неотключаемые +24 В (1L+) ○ X1.5 отключаемые +24 В (2L+) | | <p>7/8" - 16UN-разъем (штекер) Металлические части CU отделены от высоковольтных цепей усиленной изоляцией, поэтому защитное заземление не нужно. Потребляемый из неотключаемого источника питания 24 В макс. ток составляет для устройств с вентилятором 850 мА, а для устройств без вентилятора 700 мА. Потребляемый из отключаемого источника питания 24 В макс. ток составляет 1 А.</p> |
| <p>Электропитание 24 В OUT</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X2.1 отключаемые 0 В (2M) ○ X2.2 неотключаемые 0 В (1M) ○ X2.3 рабочее заземление ○ X2.4 неотключаемые +24 В (1L+) ○ X2.5 отключаемые +24 В (2L+) | | <p>Тип: 7/8" - 16UN-разъем (розетка)</p> |
| <p>PROFINET-соединение 1</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X3.1 передаваемые данные + ○ X3.2 принимаемые данные + ○ X3.3 передаваемые данные - ○ X3.4 принимаемые данные - | | <p>M12 – 4-полюсный разъем (розетка)</p> |
| <p>PROFINET-соединение 2</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X4.1 передаваемые данные + ○ X4.2 принимаемые данные + ○ X4.3 передаваемые данные - ○ X4.4 принимаемые данные - | | <p>M12 – 4-полюсный разъем (розетка)</p> |
| <p>24 В (макс. 500 мА)</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X5.1 не подключено ○ X5.2 цифровой выход 1 ○ X5.3 отключаемые 0 В (2M) ○ X5.4 цифровой выход 0 ○ X5.5 рабочее заземление | | <p>M12 – 5-полюсный разъем (розетка) Спецификация: PNP, совместимость с SIMATIC, низкий < 5 В, высокий > 10 В макс., входное напряжение 30 В.</p> |
| <p>HTL-энкодер</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X6.1 неотключаемые +24 В ○ X6.2 канал А ○ X6.3 канал А' ○ X6.4 канал В ○ X6.5 канал В' ○ X6.6 канал Z ○ X6.7 канал Z' ○ X6.8 неотключаемые 0 В | | <p>M12 – 8-полюсный разъем (розетка) Спецификация: HTL, двухпол., до 2048 импульсов, макс. 100 мА</p> |
| <p>X7.2</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X7.1 неотключаемые 24 В (1L+) ○ X7.2 цифровой вход 1 ○ X7.3 неотключаемые 0 В (1M) ○ X7.4 цифровой вход 0 ○ X7.5 рабочее заземление | | <p>M12 – 5-полюсный разъем (розетка) Спецификация: PNP, совместимость с SIMATIC, низкий < 5 В, высокий > 10 В макс., входное напряжение 30 В.</p> |
| <p>X8.2</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X8.1 неотключаемые 24 В (1L+) ○ X8.2 цифровой вход 3 ○ X8.3 неотключаемые 0 В (1M) ○ X8.4 цифровой вход 2 ○ X8.5 рабочее заземление | | <p>M12 – 5-полюсный разъем (розетка) Спецификация: PNP, совместимость с SIMATIC, низкий < 5 В, высокий > 10 В макс., входное напряжение 30 В.</p> |
| <p>X9.2</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X9.1 неотключаемые 24 В (1L+) ○ X9.2 цифровой вход 5 ○ X9.3 неотключаемые 0 В (1M) ○ X9.4 цифровой вход 4 ○ X9.5 рабочее заземление | | <p>M12 – 5-полюсный разъем (розетка) Спецификация: PNP, совместимость с SIMATIC, низкий < 5 В, высокий > 10 В макс., входное напряжение 30 В.</p> |
| <p>SSI-энкодер</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ X10.1 не подключено ○ X10.2 неотключаемые +24 В ○ X10.3 SSI данные + ○ X10.4 SSI данные - ○ X10.5 SSI CLK + ○ X10.6 SSI CLK - ○ X10.7 неотключаемые 0 В ○ X10.8 не подключено | | <p>M12 – 8-полюсный разъем (розетка)</p> |

Важно:

1. Разводка соединительного штекера относится к фактическим разъемам на управляющем модуле.
2. Источник питания 24 В DC должен соответствовать классу 2 или иметь ограничение по напряжению/току, чтобы обезопасить CU от чрезмерного потребления напряжения/тока.

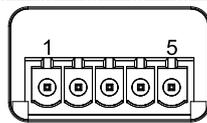
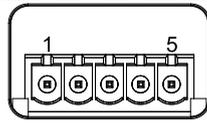
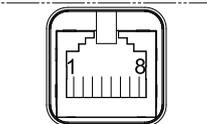
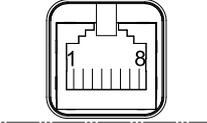
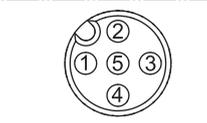
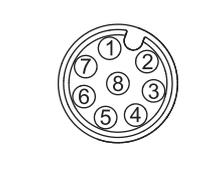
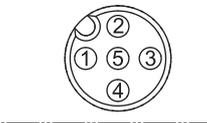
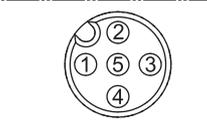
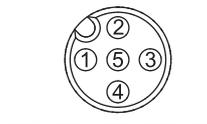
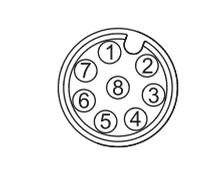
Изображены Схема подключений G120D CU250D-2 PROFINET е 4-5

4.2 Электрический монтаж

Управляющие модули CU250D-2 PN со специальным блоком разъемов типа Push-Pull

Разъемы на преобразователе

Указания

| | | | |
|-------------------------|--|---|--|
| Электропитание 24 В IN | <ul style="list-style-type: none"> ○ X1.1 неотключаемые +24 В (1L+) ○ X1.2 неотключаемые 0 В (1M) ○ X1.3 отключаемые +24 В (2L+) ○ X1.4 отключаемые 0 В (2M) ○ X1.5 рабочее заземление |  | <p>Разъем с фиксатором MSTB IP67 (розетка) Металлические части CU отделены от высоковольтных цепей усиленно и изоляцией, поэтому защитное заземление не нужно. Потребляемый из неотключаемого источника питания 24 В макс. ток составляет для устройств с вентилятором 850 мА, а для устройств без вентилятора 700 мА. Потребляемый из отключаемого источника питания 24 В макс. ток составляет 1 А.</p> |
| Электропитание 24 В OUT | <ul style="list-style-type: none"> ○ X2.1 неотключаемые +24 В (1L+) ○ X2.2 неотключаемые 0 В (1M) ○ X2.3 отключаемые +24 В (2L+) ○ X2.4 отключаемые 0 В (2M) ○ X2.5 рабочее заземление |  | <p>Разъем с фиксатором MSTB IP67 (розетка)</p> |
| PROFINET-соединение 1 | <ul style="list-style-type: none"> ○ X3.1 передача + (желтый) ○ X3.2 передача - (оранжевый) ○ X3.3 прием + (белый) ○ X3.4 не подключено ○ X3.5 не подключено ○ X3.6 прием - (голубой) |  | <p>Разъем с фиксатором RJ45 IP67 (розетка)</p> |
| PROFINET-соединение 2 | <ul style="list-style-type: none"> ○ X4.1 передача + (желтый) ○ X4.2 передача - (оранжевый) ○ X4.3 прием + (белый) ○ X4.4 не подключено ○ X4.5 не подключено ○ X4.6 прием - (голубой) |  | <p>Разъем с фиксатором RJ45 IP67 (розетка)</p> |
| 24 В (макс. 500 мА) | <ul style="list-style-type: none"> ○ X5.1 не подключено ○ X5.2 цифровой выход 1 ○ X5.3 отключаемые 0 В (2M) ○ X5.4 цифровой выход 0 ○ X5.5 рабочее заземление |  | <p>M12 – 5-полюсный разъем (розетка) Спецификация: PNP, совместимость с SIMATIC, низкий < 5 В, высокий > 10 В макс., входное напряжение 30 В.</p> |
| HTL-энкодер | <ul style="list-style-type: none"> ○ X6.1 неотключаемые +24 В ○ X6.2 канал А ○ X6.3 канал А' ○ X6.4 канал В ○ X6.5 канал В' ○ X6.6 канал Z ○ X6.7 канал Z' ○ X6.8 неотключаемые 0 В |  | <p>M12 – 8-полюсный разъем (розетка) Спецификация: HTL, двухпол., до 2048 импульсов, макс. 100 мА</p> |
| X7.2, X7.4, X7.3, X7.4 | <ul style="list-style-type: none"> ○ X7.1 неотключаемые 24 В (1L+) ○ X7.2 цифровой вход 1 ○ X7.3 неотключаемые 0 В (1M) ○ X7.4 цифровой вход 0 ○ X7.5 рабочее заземление |  | <p>M12 – 5-полюсный разъем (розетка) Спецификация: PNP, совместимость с SIMATIC, низкий < 5 В, высокий > 10 В макс., входное напряжение 30 В.</p> |
| X8.2, X8.4, X8.3, X8.4 | <ul style="list-style-type: none"> ○ X8.1 неотключаемые 24 В (1L+) ○ X8.2 цифровой вход 3 ○ X8.3 неотключаемые 0 В (1M) ○ X8.4 цифровой вход 2 ○ X8.5 рабочее заземление |  | <p>M12 – 5-полюсный разъем (розетка) Спецификация: PNP, совместимость с SIMATIC, низкий < 5 В, высокий > 10 В макс., входное напряжение 30 В.</p> |
| X9.2, X9.4, X9.3, X9.4 | <ul style="list-style-type: none"> ○ X9.1 неотключаемые 24 В (1L+) ○ X9.2 цифровой вход 5 ○ X9.3 неотключаемые 0 В (1M) ○ X9.4 цифровой вход 4 ○ X9.5 рабочее заземление |  | <p>M12 – 5-полюсный разъем (розетка) Спецификация: PNP, совместимость с SIMATIC, низкий < 5 В, высокий > 10 В макс., входное напряжение 30 В.</p> |
| SSI-энкодер | <ul style="list-style-type: none"> ○ X10.1 не подключено ○ X10.2 неотключаемые +24 В ○ X10.3 SSI данные + ○ X10.4 SSI данные - ○ X10.5 SSI CLK + ○ X10.6 SSI CLK - ○ X10.7 неотключаемые 0 В ○ X10.8 не подключено |  | <p>M12 – 8-полюсный разъем (розетка)</p> |

Важно:

1. Разводка соединительного штекера относится к фактическим разъемам на управляющем модуле.

2. Источник питания 24 В DC должен соответствовать классу 2 или иметь ограничение по напряжению/току, чтобы обезопасить CU от чрезмерного потребления напряжения/тока.

Изображены Схема подключений G120D CU250D-2 PROFINET со специальным блоком разъемов типа Push-Pull е 4-6

Соединения PM250D

| | Разъем | Указания |
|---|--------|---|
| <p>Сетевое питание</p> <p>Контакт 1: L1 Контакт 2: L2 Контакт 3: L3 Контакт 4: Не подключено Контакт 11: Не подключено Контакт 12: Не подключено PE: Защитное заземление</p> | | <p>Тип: HAN Q4/2 (штекер) Спец.: 3 AC 380 ... 500 В ± 10 %</p> |
| <p>Выход двигателя</p> <p>Контакт 1:U Контакт 2:Не подключено Контакт 3:W Контакт 4:Э.м. тормоз (-) Контакт 5:Датчик температуры (+) Контакт 6:Э.м. тормоз (+) Контакт 7:V Контакт 8:Датчик температуры (-) PE: Защитное заземление</p> | | <p>Тип: HAN Q8 (розетка) Спец.: -</p> |

Важно: Разводка соединительного штекера относится к фактическим разъемам на силовом модуле

Изображены Схема расположения выводов PM250D
 е 4-7

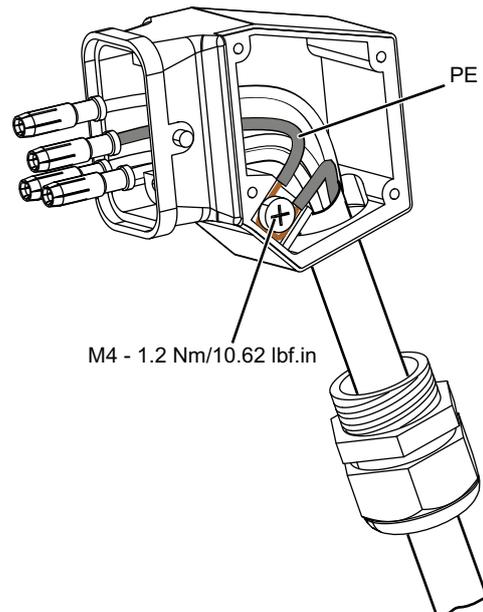
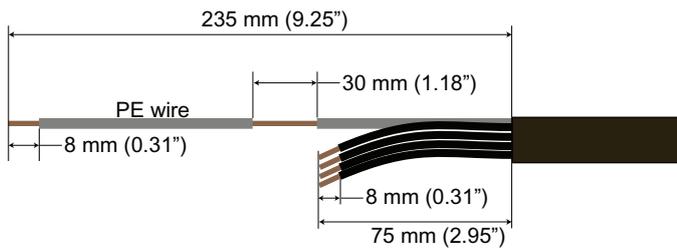
4.2.3 Заземление преобразователя

Для предотвращения случайных отключений и непредсказуемых проблем с ЭМС при работе преобразователя, он должен быть правильно заземлен.

Заземление

Заземление преобразователя и разъемов

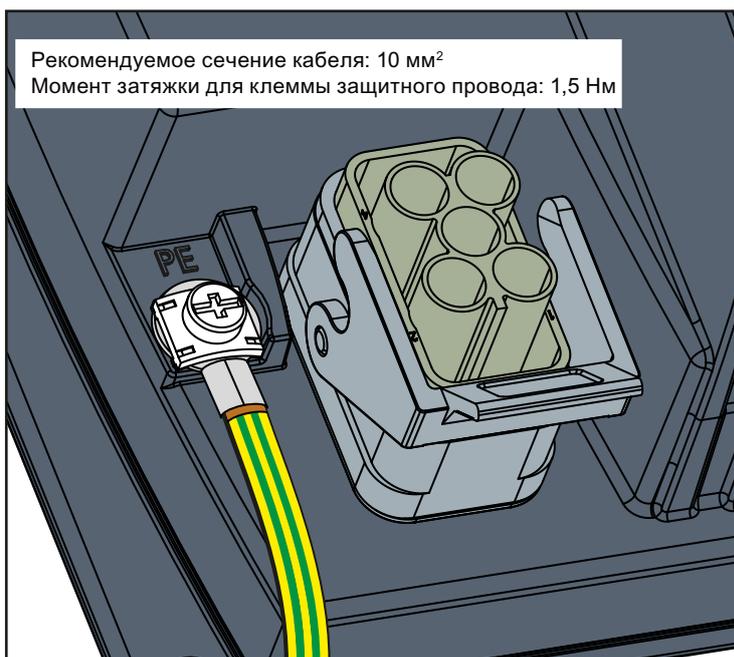
- Заземлите преобразователь через PE-соединение в штекере питания от сети.
- Заземлите разъемы согласно рисунку ниже.
Хотя конструкции штекера кабеля сетевого питания и кабеля двигателя различаются, они заземляются по одному принципу.



Изображены Заземление кабеля сетевого питания и соединений двигателя
е 4-8

Заземление корпуса преобразователя

- Соедините PE-клемму на левой стороне преобразователя с металлическим каркасом, на котором он смонтирован. Рекомендуется использовать короткий провод.
- При необходимости зачистить место соединения на стальной конструкции от лака и загрязнений.
- Использовать провод с кольцевой скобой на конце, чтобы обеспечить хорошее физическое соединение и исключить возможность непреднамеренного разъединения.



Изображены Заземление корпуса преобразователя
е 4-9

ЭМС-кабельные вводы

Если при монтаже установки используются кабельные вводы, то рекомендуется выбрать ЭМС-кабельные вводы.

Рисунок ниже показывает пример ЭМС-кабельного вывода. При правильной установке кабельного ввода гарантируется защита IP68.



Изображены Пример ЭМС-кабельного ввода (Blueglobe)
е 4-10

ЭМС-кабельный ввод из никелированной латуни с метрической резьбой по EN50262. Степень защиты IP68 до давления в 15 бар.

| Соединительная резьба/длина резьбы: | | | Область зажима без вставки макс/мин [мм] | Поле экрана макс/мин [мм] | Размер под ключ SW * E | Заказной № |
|-------------------------------------|--------|--------|--|---------------------------|------------------------|------------|
| A | D [мм] | C [мм] | | | | |
| M16 x 1,5 | 6,0 | 29 | 11 ... 7 | 9 ... 7 | 20 x 22,2 | bg216mstri |
| M20 x 1,5 | 6,5 | 29 | 14 ... 9 | 12 ... 7 | 24 x 26,5 | bg220mstri |
| M25 x 1,5 | 7,5 | 29 | 20 ... 13 | 16... 10 | 30 x 33 | bg255mstri |
| M32 x 1,5 | 8,0 | 32 | 25 ... 20 | 20 ... 13 | 36 x 39,5 | bg232mstri |

4.2.4 Соединения и устранение помех

Все соединения должны быть выполнены стационарными. В винтовых соединениях на окрашенных или анодированных металлических деталях должны использоваться специальные шайбы, прорезающие изолирующее покрытие и обеспечивающие электропроводящий контакт через металл. В качестве альтернативы можно удалить изолирующее покрытие в точках контакта.

Катушки контакторов, реле, магнитные клапана и стояночные тормоза двигателей должны быть оснащены помехоподавляющими устройствами, снижающими при размыкании контактов высокочастотные помехи (RC-звенья или варисторы для приводимых в действие переменным током катушек и обратные диоды для приводимых в действие постоянным током катушек). Помехоподавляющие устройства должны подключаться напрямую к соответствующей катушке.

4.2.5 Основные правила ЭМС

Меры по ограничению электромагнитных помех (EMI)

Ниже перечислены необходимые действия, которые должны быть выполнены для правильной интеграции преобразователя в систему и минимизации влияния электромагнитных помех.

Кабели и проводка

- Все кабели по возможности должны быть короткими; избегать использования длинных кабелей, если в этом нет необходимости.
- Сигнальные и информационные кабели и соответствующие кабели уравнивания потенциалов всегда должны быть проложены параллельно и с минимально возможным отступом друг от друга.
- Не прокладывайте сигнальные и информационные кабели, а также кабель сетевого питания, параллельно с кабелями двигателя.

- Сигнальные и информационные кабели, а также кабель сетевого питания, не должны пересекаться с кабелями двигателя; если такое пересечение необходимо, то оно должно быть выполнено под углом 90°.
- Сигнальные и информационные кабели должны быть экранированы.
- Особо чувствительные сигнальные кабели, например кабели заданных или фактических значений, должны прокладываться таким образом, чтобы с обеих сторон экран был бы подключен правильно и без прерываний.
- Заземлите запасные жилы сигнальных и информационных кабелей с обеих сторон.
- Прокладывайте все силовые кабели (кабель сетевого питания и кабели двигателя) отдельно от сигнальных и информационных кабелей. При этом соблюдать мин. отступ приблизительно в 25 см.
Исключение: Разрешается использовать гибридные кабели двигателя с интегрированными экранированными жилами датчика температуры и цепи управления тормозом.
- Силовой кабель между преобразователем и двигателем должен быть экранирован. Рекомендуется использовать экранированные кабели с симметрично расположенными трехфазными проводами L1, L2, L3 и одним интегрированным, 3-жильным, также симметрично расположенным PE-проводом.

Экраны кабелей

- Используйте экранированные кабели с тонкопроволочной экранирующей оплёткой. Экранирующее действие пленочных экранов значительно хуже и поэтому они не подходят.
- Экраны должны быть соединены с обеих сторон, с большим поверхностным контактом и хорошей проводимостью с заземленными корпусами.
- Соедините экраны кабелей с разъемами преобразователя.
- Не прерывайте экраны кабелей промежуточными зажимами.
- Экраны как у силовых, так и у сигнальных и информационных кабелей, должны соединяться с помощью подходящих экранных хомутов (ЭМС) или электропроводящих кабельных муфт PG. С их помощью экраны должны подключаться с сохранением оптимальной электропроводности и по возможности с большим поверхностным контактом в предусмотренных для этого местах на кабелях и корпусе устройства.
- На штекерных разъемах экранированных информационных кабелей (например, кабелей PROFIBUS) должны использоваться только металлические или металлизированные корпуса штекеров.

4.2.6 Выравнивание потенциалов

Мероприятия по заземлению и высокочастотному выравниванию потенциалов

Выравнивание потенциалов в рамках приводной системы реализуется через подключение всех электрических и механических компонентов привода

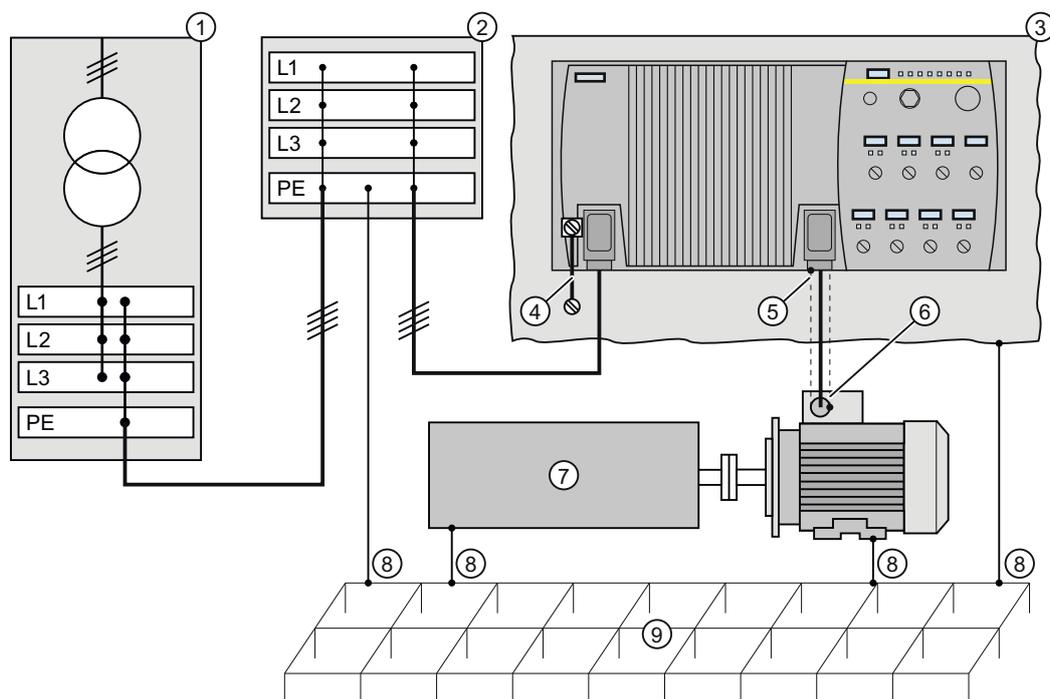
4.2 Электрический монтаж

(трансформатор, двигатель и приводимый в действие механизм) к системе заземления. Для такого подключения используются обычные энерготехнические РЕ-кабели, не обладающие особыми высокочастотными характеристиками.

Наряду с этими соединениями, преобразователь (как причина высокочастотных помех) и двигатель должны соединяться с учетом аспектов высокой частоты:

1. Используйте экранированный кабель двигателя.
2. Подключите экран кабеля к соединению двигателя на преобразователе и к клеммной коробке двигателя.
3. Используйте короткое заземляющее соединение от РЕ-клеммы на преобразователе к металлическому каркасу.

На рисунке ниже на примере представлены все меры по заземлению и высокочастотному выравниванию потенциалов.



- ① Трансформатор
- ② Второй уровень распределения с выравниванием потенциалов PE
- ③ Металлический каркас
- ④ Короткое соединение от PE-клеммы к металлическому каркасу
- ⑤ Электрическое соединение экрана кабеля двигателя и корпуса штекера.
- ⑥ Электрическое соединение экрана кабеля двигателя и клеммной коробки двигателя через электропроводящую кабельную муфту PG
- ⑦ Приводимый в действие механизм
- ⑧ Обычная система заземления.
 - Стандартные силовые PE-клеммы без особых высокочастотных характеристик.
 - Обеспечивает низкочастотное выравнивание потенциалов, а также защиту от травм.
- ⑨ Заземление фундамента

Изображены Мероприятия по заземлению и высокочастотному выравниванию потенциалов в е 4-11 приводной системе и на установке

Общие правила монтажа согласно требованиям ЭМС см. также: Директивы по конструированию ЭМС (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/60612658/0/en>)

4.2.7 Защита кабеля

Защита кабеля на отдельных преобразователях

Для защиты отдельного преобразователя необходимо использовать предохранитель в фидере преобразователя.

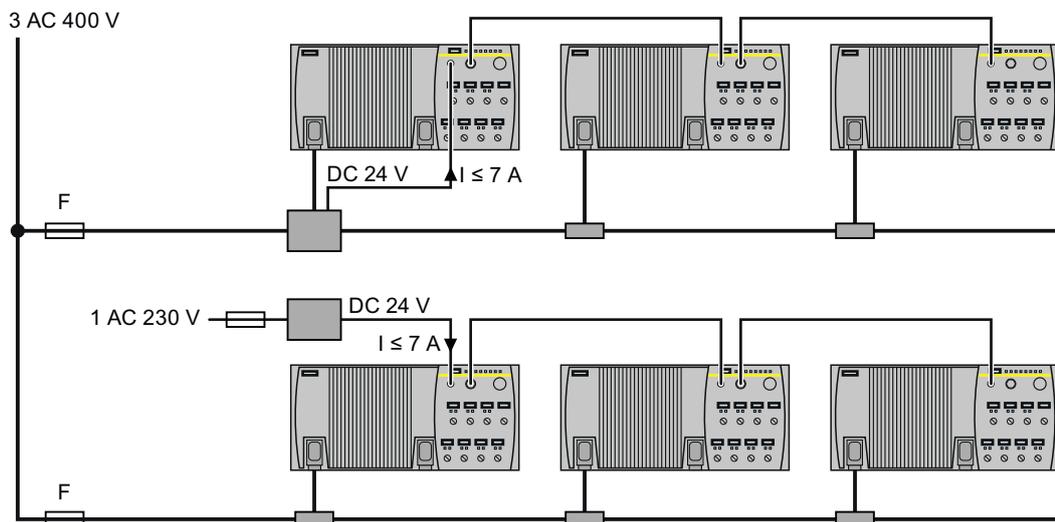
Таблица 4-8 Индивидуальная защита с помощью предохранителей

| Ном. мощность | Силовой модуль | Типоразмер | Предохранитель | | Силовой выключатель |
|---------------|--------------------|------------|----------------|---------|---------------------|
| 0,75 кВт | 6SL3525-0PE17-5AA1 | FSA | 10 A | 3NA3803 | 3RV1021-1JA10 |
| 1,5 кВт | 6SL3525-0PE17-5AA1 | FSA | 10 A | 3NA3803 | 3RV1021-1JA10 |
| 3 кВт | 6SL3525-0PE17-5AA1 | FSB | 16 A | 3NA3805 | 3RV1021-4AA10 |
| 4 кВт | 6SL3525-0PE17-5AA1 | FSC | 20 A | 3NA3807 | 3RV1021-4BA10 |
| 5,5 кВт | 6SL3525-0PE17-5AA1 | FSC | 20 A | 3NA3807 | 3RV1021-4BA10 |
| 7,5 кВт | 6SL3525-0PE17-5AA1 | FSC | 32 A | 3NA3812 | 3RV2021-4PA10 |

Для использования в США/Канаде потребуются предохранители с допуском по UL и сертифицированные по UL силовые выключатели. Дополнительную информацию можно найти в каталоге D31.

Монтаж с шиной питания

В системах с несколькими преобразователями для их питания обычно используется шина питания 400 В с Т-распределителями.



Изображены Питание преобразователей через шину питания с 4-12

Для питания преобразователей 24 В существуют следующие возможности:

1. 24 В от Т-распределителя со встроенным блоком питания.
Преимущество: Простой монтаж.
2. 24 В от внешнего блока питания.
Преимущество: Можно отключить 400 В, не прерывая при этом питания 24 В и тем самым коммуникации по полевой шине преобразователей.

Штекер 24 В преобразователя выдерживает макс. ток в 7 А.

Защита кабеля

Защита кабеля зависит от следующих условий:

- Тип проводки кабеля.
- Предельные значения кабелей и компонентов системы, например, Т-распределителей.
- Действующие в конкретной стране директивы.

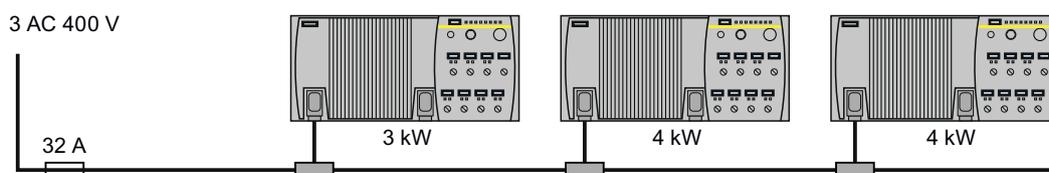
При отсутствии иных ограничений, выберите защиту шины питания согласно таблице ниже.

Таблица 4-9 Предельное значение предохранителя шины питания

| Ном. мощность самого слабого преобразователя на шине питания | Макс. допустимый предохранитель ¹⁾ | Силовой выключатель |
|--|---|---------------------|
| 0,75 кВт | 32 А | 3NA3812 |
| 1,5 кВт | 32 А | 3NA3812 |
| 3 кВт | 32 А | 3NA3812 |
| 4 кВт | 35 А | 3NA3814 |
| 5,5 кВт | 45 А | 3NA3820 |
| 7,5 кВт | 63 А | 3NA3822 |

¹⁾ Значения не относятся к системам, сертифицированным по UL.

Пример



Изображены Защита нескольких преобразователей на шине питания
е 4-13

Макс. допустимый предохранитель в 32 А относится к преобразователю с мин. мощностью в 3 кВт.

Если преобразователи никогда не работают все вместе, то можно использовать кабели меньшего сечения и предохранители с меньшими ном. значениями.

4.2.8 Подключение интерфейса PROFINET

Кабель Ethernet и его длина

В таблице ниже представлены рекомендуемые кабели Ethernet.

Таблица 4-10 Рекомендуемые кабели PROFINET

| | Макс. длина кабеля | Заказной номер |
|---|--------------------|----------------|
| Industrial Ethernet FC TP стандартный кабель GP 2 x 2 | 100 м | 6XV1840-2AH10 |
| Industrial Ethernet FC TP гибкий кабель GP 2 x 2 | 85 м | 6XV1870-2B |
| Industrial Ethernet FC подвижный кабель GP 2 x 2 | 85 м | 6XV1870-2D |
| Industrial Ethernet FC подвижный кабель 2 x 2 | 85 м | 6XV1840-3AH10 |
| Industrial Ethernet FC судовой кабель 2 x 2 | 85 м | 6XV1840-4AH10 |

Экран кабеля

Экран кабеля PROFINET должен быть соединен с защитным заземлением. При удалении изоляции с концов жил не должны оставаться насечки на массивном медном проводе.

4.2.9 Выбор правильной установки интерфейсов

Входам и выходам преобразователя и интерфейсу полевой шины на заводе назначены определенные функции.

При вводе преобразователя в эксплуатацию функции каждого входа и выхода преобразователя и установка интерфейса полевой шины могут быть изменены.

Для упрощения установки в преобразователе имеются различные предопределенные макросы.

На следующих страницах представлены только входы и выходы, функциях которых изменяется при выборе определенного макроса.

Порядок действий

Для выбора предустановки преобразователя действовать следующим образом:

1. Решите, какие функции входов и выходов необходимы для поставленной задачи.
2. Выберите конфигурацию IO (макрос), наиболее полно соответствующую решаемой задаче.
3. Запомните номер макроса подходящей предустановки.
Макрос с эти номером необходимо установить при вводе преобразователя в эксплуатацию.





Подходящая предустановка преобразователя была выбрана.

| Макрос 26: Простой позиционер через входы и выходы; заводская установка | Макрос 27: Простой позиционер через полевую шину | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--|----------------------------|-----------|------|------|-----|------|------|-------------|------|------|------------------------|------|------|------------------------|------|------|----------------------------|-------|------|-----|------|------|--------|------|------|----------------|---|------|------|-----|------|------|-----|------|------|-----|------|------|-----|------|------|-----|------|------|-----|-------|------|-----|------|------|--------|------|------|----------------|
| <table border="1"> <tr><td>X7.4</td><td>DI 0</td><td>ВКЛ/ВЫКЛ1</td></tr> <tr><td>X7.2</td><td>DI 1</td><td>---</td></tr> <tr><td>X8.4</td><td>DI 2</td><td>Квитировать</td></tr> <tr><td>X8.2</td><td>DI 3</td><td>EPos толчковый режим 1</td></tr> <tr><td>X9.4</td><td>DI 4</td><td>EPos толчковый режим 2</td></tr> <tr><td>X9.2</td><td>DI 5</td><td>EPos тип толчкового режима</td></tr> <tr><td>X10.3</td><td>AI 0</td><td>---</td></tr> <tr><td>X5.4</td><td>DO 0</td><td>Ошибка</td></tr> <tr><td>X5.2</td><td>DO 1</td><td>Предупреждение</td></tr> </table> <p>DI 5 = НИЗКИЙ: Инкрементальная толчковая подача DI 5 = ВЫСОКИЙ: Скорость толчковой подачи</p> | X7.4 | DI 0 | ВКЛ/ВЫКЛ1 | X7.2 | DI 1 | --- | X8.4 | DI 2 | Квитировать | X8.2 | DI 3 | EPos толчковый режим 1 | X9.4 | DI 4 | EPos толчковый режим 2 | X9.2 | DI 5 | EPos тип толчкового режима | X10.3 | AI 0 | --- | X5.4 | DO 0 | Ошибка | X5.2 | DO 1 | Предупреждение | <p>PROFIdrive-телеграмма 111</p> <table border="1"> <tr><td>X7.4</td><td>DI 0</td><td>---</td></tr> <tr><td>X7.2</td><td>DI 1</td><td>---</td></tr> <tr><td>X8.4</td><td>DI 2</td><td>---</td></tr> <tr><td>X8.2</td><td>DI 3</td><td>---</td></tr> <tr><td>X9.4</td><td>DI 4</td><td>---</td></tr> <tr><td>X9.2</td><td>DI 5</td><td>---</td></tr> <tr><td>X10.3</td><td>AI 0</td><td>---</td></tr> <tr><td>X5.4</td><td>DO 0</td><td>Ошибка</td></tr> <tr><td>X5.2</td><td>DO 1</td><td>Предупреждение</td></tr> </table> | X7.4 | DI 0 | --- | X7.2 | DI 1 | --- | X8.4 | DI 2 | --- | X8.2 | DI 3 | --- | X9.4 | DI 4 | --- | X9.2 | DI 5 | --- | X10.3 | AI 0 | --- | X5.4 | DO 0 | Ошибка | X5.2 | DO 1 | Предупреждение |
| X7.4 | DI 0 | ВКЛ/ВЫКЛ1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X7.2 | DI 1 | --- | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X8.4 | DI 2 | Квитировать | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X8.2 | DI 3 | EPos толчковый режим 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X9.4 | DI 4 | EPos толчковый режим 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X9.2 | DI 5 | EPos тип толчкового режима | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X10.3 | AI 0 | --- | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X5.4 | DO 0 | Ошибка | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X5.2 | DO 1 | Предупреждение | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X7.4 | DI 0 | --- | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X7.2 | DI 1 | --- | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X8.4 | DI 2 | --- | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X8.2 | DI 3 | --- | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X9.4 | DI 4 | --- | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X9.2 | DI 5 | --- | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X10.3 | AI 0 | --- | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X5.4 | DO 0 | Ошибка | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| X5.2 | DO 1 | Предупреждение | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

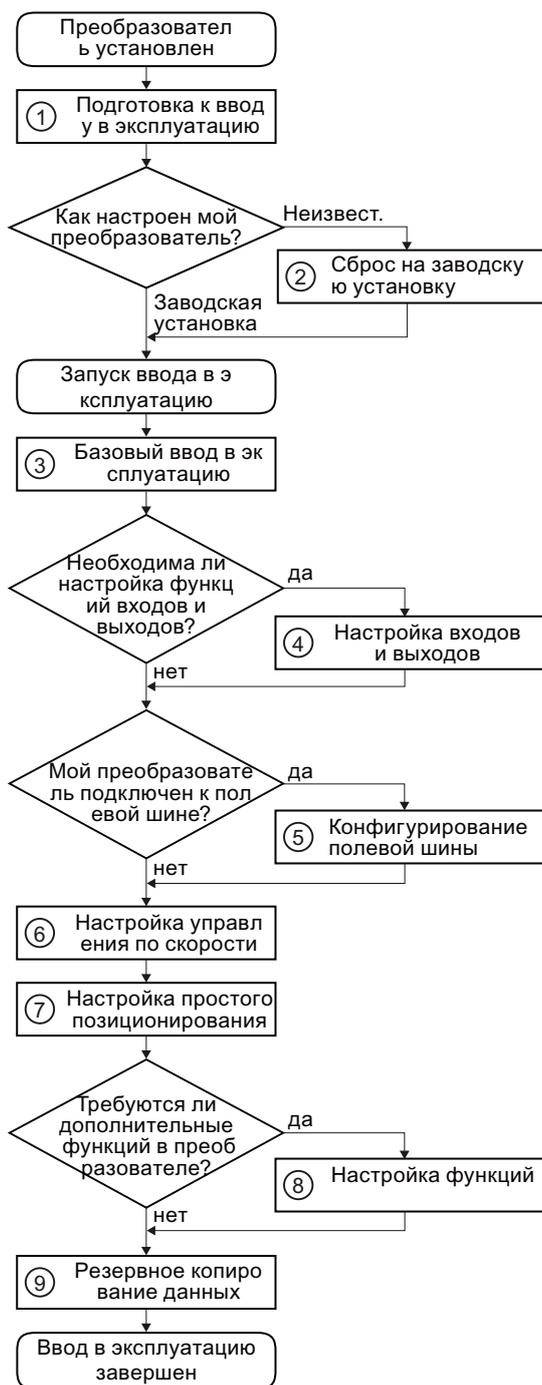
Ввод в эксплуатацию

5.1 Руководство по вводу в эксплуатацию

Настройка преобразователя на задачу привода

Для оптимальной работы и защиты двигателя преобразователь должен соответствовать своему двигателю и задаче привода. Рекомендуется придерживаться определенного порядка действий по вводу преобразователя в эксплуатацию:

5.1 Руководство по вводу в эксплуатацию



Объяснение шагов ввода в эксплуатацию:

- ① Подготовка к вводу в эксплуатацию (Страница 55)
- ② Сброс на заводскую установку (Страница 63)
- ③ Базовый ввод в эксплуатацию со STARTER (Страница 65) или панелью оператора
- ④ Настройка входов и выходов (Страница 81)
- ⑤ Конфигурирование полевой шины (Страница 87)
- ⑥ Управление двигателем (Страница 158)
- ⑦ Простой позиционер (Страница 168) установить
- ⑧ Настройка функций (Страница 133)
- ⑨ Резервное копирование данных и серийный ввод в эксплуатацию (Страница 277)

5.2 Подготовка к вводу в эксплуатацию

Обзор

Перед началом ввода в эксплуатацию необходимо прояснить следующие вопросы:

- Каковы параметры преобразователя?
→ Преобразователь SINAMICS G120D CU250D-2 (Страница 21).
- Каковы параметры подключенного двигателя?
→ Сбор параметров двигателя (Страница 55).
- Какие интерфейсы преобразователя активны?
→ Пример подключения для заводских установок (Страница 56).
- Через какие интерфейсы преобразователя система управления верхнего уровня управляет приводом?
- Как настроен преобразователь?
→ Заводская установка управления через преобразователь (Страница 59).
- Какие технологические требования предъявляются к приводу?
→ Управление U/f или векторное управление? (Страница 60).
→ Определение других требований приложения (Страница 61).

5.2.1 Сбор параметров двигателя

Какой двигатель подключен к преобразователю?

При использовании ПО для ввода в эксплуатацию STARTER и двигателя SIEMENS потребуется только заказной номер двигателя. В ином случае берутся данные с шильдика двигателя.

В каком регионе мира будет использоваться двигатель?

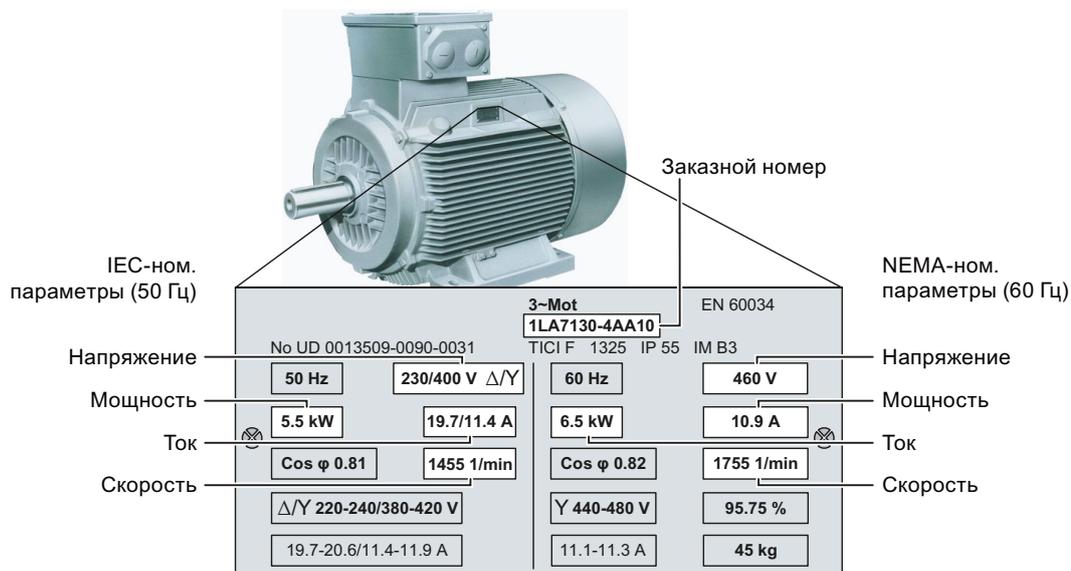
- Европа ICE: 50 Гц [кВт]
- Северная Америка NEMA: 60 Гц [л.с.] или 60 Гц [кВт]

Как подключен двигатель?

Обратите внимание на подключение двигателя (соединение звездой [Y] или соединение треугольником [Δ]). Запомните соответствующие подключению параметры двигателя.

Какова температура окружающей среды в месте работы двигателя?

Для ввода в эксплуатацию необходимо указать температуру окружающей среды двигателя, если она отличается от 20°C.

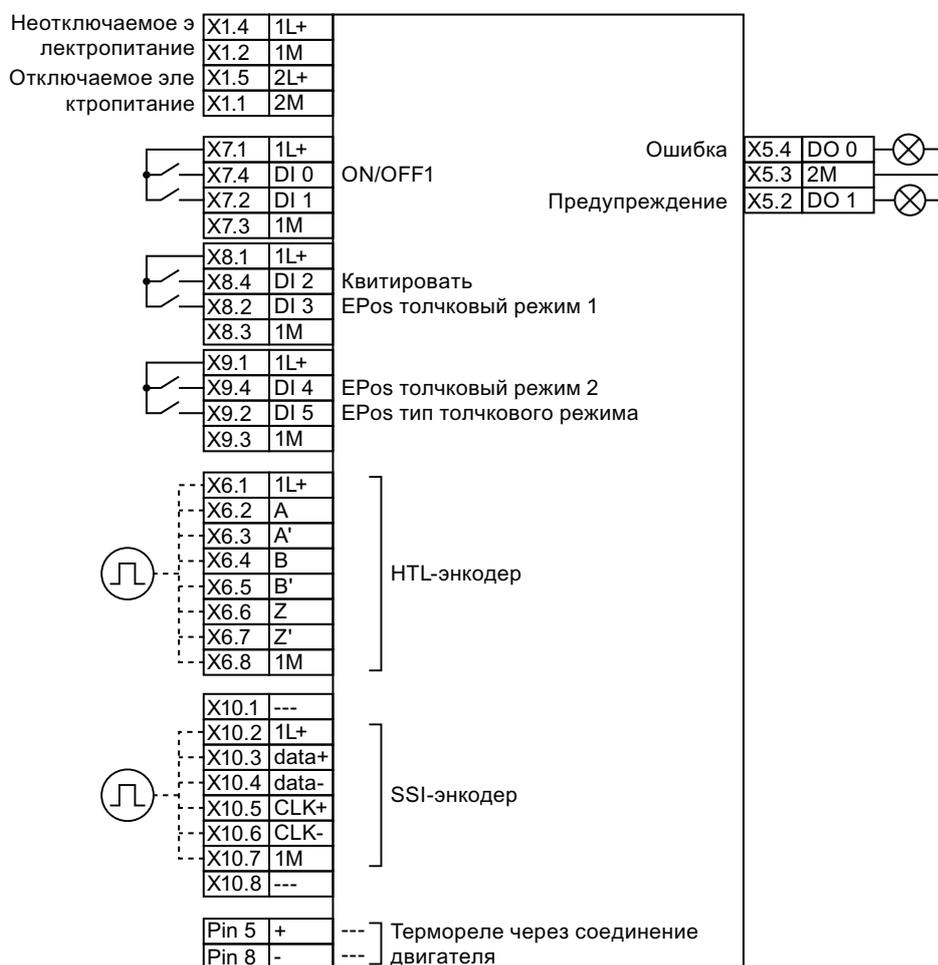


Изображены Параметры двигателя на шильдике
е 5-1

5.2.2 Пример подключения для заводских установок

Для использования заводских установок, необходимо подключить привод согласно примеру ниже.

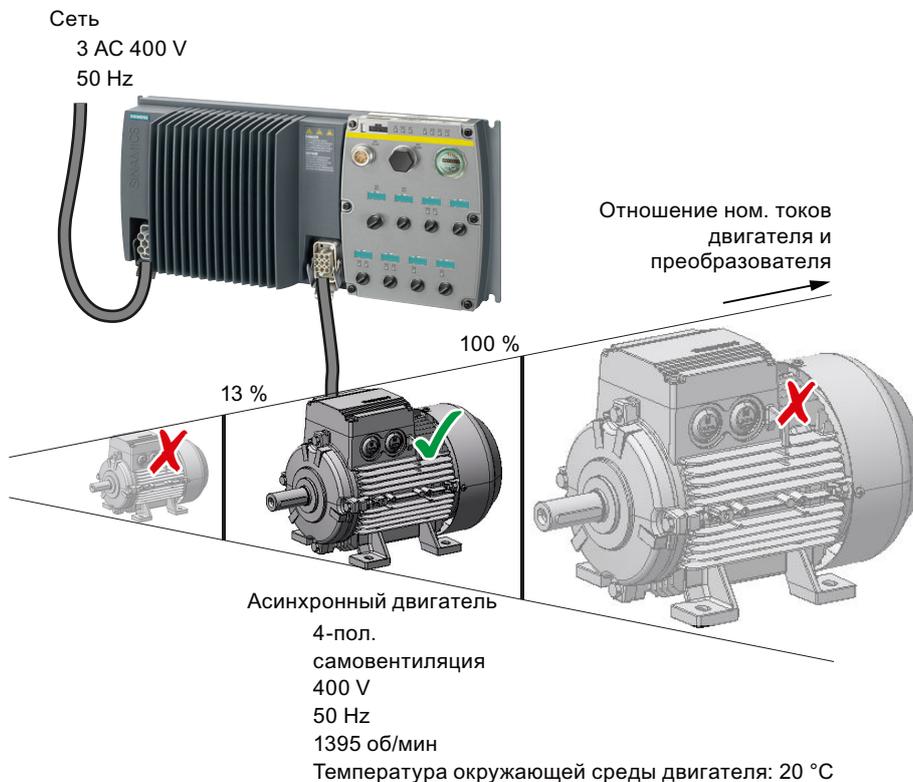
Заводская предустановка интерфейсов на приводе



Изображены Подключение согласно заводской установке привода
е 5-2

5.2.3 Какой двигатель может использоваться с преобразователем?

С завода преобразователь предустановлен на двигатель согласно рисунку ниже.



Изображены Параметры двигателя в заводской установке
е 5-3

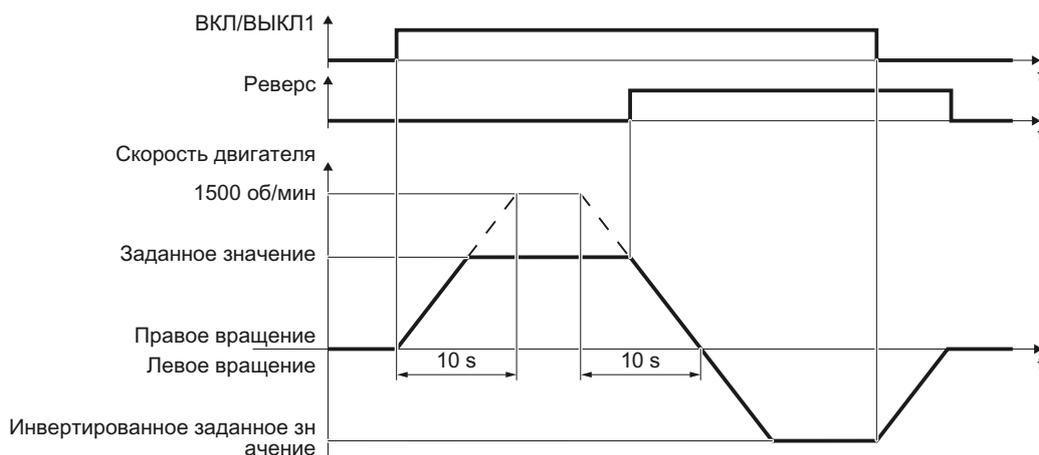
Ном. ток двигателя должен лежать в диапазоне от 13 до 100 % ном. тока преобразователя.

Пример: с преобразователем с ном. током 10,2 А могут работать асинхронные двигатели, ном. токи которых лежат в диапазоне от 1,3 до 10,2 А.

5.2.4 Заводская установка управления через преобразователь

Включение и выключение двигателя

Преобразователи настроены на заводе таким образом, что двигатель через 10 секунд после включения (относительно 1500 об/мин) разгоняется до своего заданного значения скорости. После отключения время торможения двигателя также составляет 10 секунд.

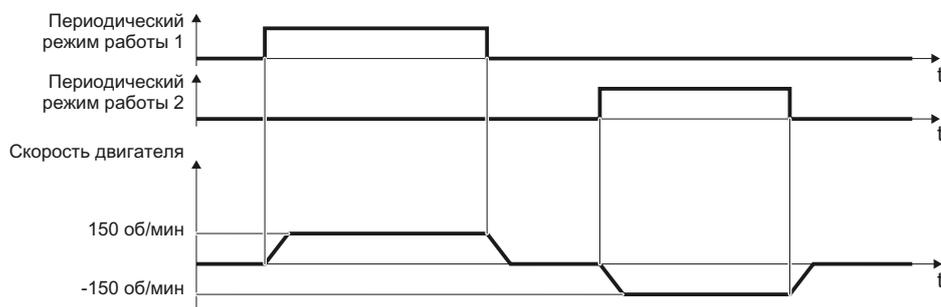


Изображены Включение, выключение и реверсирование двигателя в заводской установке е 5-4

Включение и выключение двигателя в толчковом режиме

У преобразователей с интерфейсом PROFIBUS управление можно переключать через цифровой вход DI 3. Двигатель либо включается и выключается через PROFIBUS, либо вращается через свои цифровые входы в толчковом режиме.

При управляющей команде на соответствующем цифровом входе двигатель вращается с ± 150 об/мин. Время разгона и торможения относительно 1500 об/мин составляет 10 секунд соответственно.



Изображены Толчковый режим двигателя в заводской установке е 5-5

5.2.5 Управление U/f или векторное управление?

Выбор типа управления

Преобразователь предлагает три типа управления и регулирования для асинхронных двигателей:

- Управление с характеристикой U/f (управление U/f)
- Управление по ориентации поля (векторное управление без датчика)
- Управление по скорости (векторное управление с датчиком)

Каждый тип имеет свои преимущества для управляемой по положению оси:

| Векторное управление с датчиком | Векторное управление без датчика | Управление U/f |
|--|---|---|
| <p>Регулятор скорости</p> <p>Заданное значение скорости</p> <p>Заданное значение момента</p> <p>Датчик 1 HTL-энкодер</p> | <p>Регулятор скорости</p> <p>Заданное значение скорости</p> <p>Заданное значение момента</p> <p>Вычисленная скорость</p> | <p>Характеристика U/f</p> <p>Выходное напряжение</p> |
| <p>Обеспечивает наилучшие результаты в случае управления по положению</p> | <p>Ограниченная функциональность управления по положению.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Низкая точность • Наезд на жесткий упор невозможен | <p>Не рекомендуется в комбинации с управлением по положению.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Низкая точность • Низкая динамика • Наезд на жесткий упор невозможен |

Нельзя использовать векторное управление в следующих случаях:

- Если двигатель по сравнению с преобразователем является очень маленьким (ном. мощность двигателя не может быть ниже четверти ном. мощности преобразователя)
- Если несколько двигателей работает от одного преобразователя
- Если между преобразователем и двигателем используется силовой контактор, размыкающийся при включенном двигателе
- Если макс. скорость двигателя превышает следующие значения:

| Частота импульсов преобразователя | 2 кГц | | | 4 кГц или выше | | |
|-----------------------------------|--------|--------|--------|----------------|--------|--------|
| | 2-пол. | 4-пол. | 6-пол. | 2-пол. | 4-пол. | 6-пол. |
| Число полюсов двигателя | 2-пол. | 4-пол. | 6-пол. | 2-пол. | 4-пол. | 6-пол. |
| Макс. скорость двигателя [об/мин] | 9960 | 4980 | 3320 | 14400 | 7200 | 4800 |

5.2.6 Определение других требований приложения

Какие границы скорости должны быть установлены? (мин. и макс. скорость)

- Мин. скорость - заводская установка 0 [об/мин]
Мин. скорость это наименьшая скорость двигателя независимо от заданного значения скорости. Мин. скорость имеет смысл, например, для вентиляторов или насосов.
- Макс. скорость - заводская установка 1500 [об/мин]
Преобразователь ограничивает скорость двигателя до этого значения.

Какое время разгона и торможения двигателя необходимо для поставленной задачи?

Время разгона и торможения определяют макс. ускорение двигателя при изменениях заданного значения скорости. Время разгона и торможения относятся к времени от состояния покоя двигателя до установленной макс. скорости или от макс. скорости до состояния покоя двигателя.

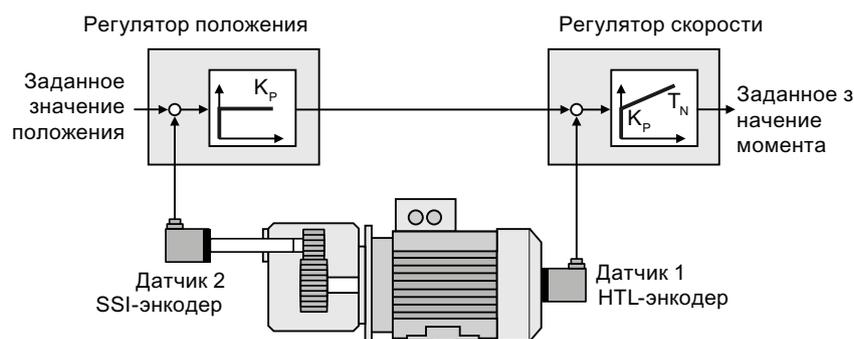
- Время разгона - заводская установка 10 с
- Время торможения - заводская установка 10 с

5.2.7 Согласование датчика

Описание

Преобразователь предлагает три возможности согласования датчиков на стороне двигателя и нагрузки регулятора.

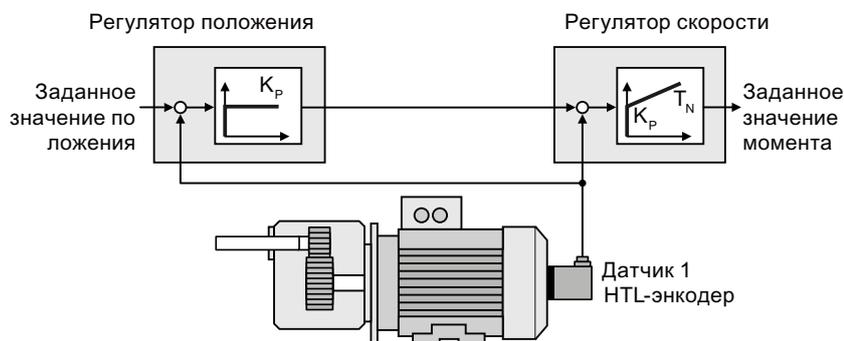
Регулятор положения работает с SSI-энкодером, регулятор скорости с HTL-энкодером



Изображены SSI-энкодер на стороне нагрузки для регулятора положения, HTL-энкодер на оси e 5-6 двигателя для регулятора скорости

По сравнению с другими конфигурациями согласования датчиков эта конфигурация обеспечивает наилучшие результаты регулирования.

Регулятор положения и регулятор скорости работают с НТЛ-энкодером



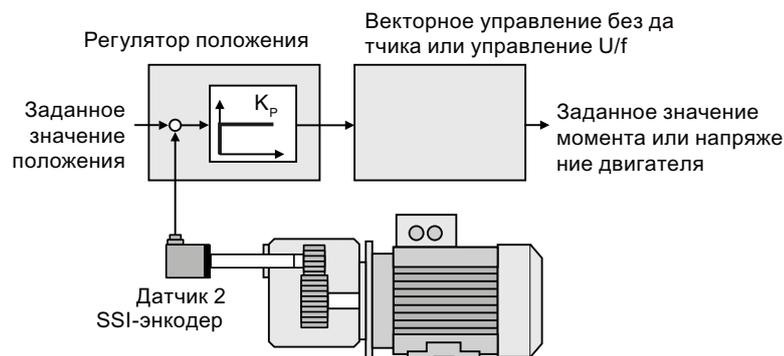
Изображены НТЛ-энкодер на оси двигателя для регулятора положения и регулятора скорости е 5-7

Преимущество Недорогое решение.

:

Недостаток: Ограничения по точности управления по положению в зависимости от передаточного числа редуктора.

Регулятор положения работает с SSI-энкодером, регулятор скорости без энкодера



Изображены SSI-энкодер на стороне нагрузки для регулятора положения, регулятор скорости без энкодера е 5-8

Преимущество Недорогое решение.

:

Недостатки:

- Ограничения по точности и динамике управления по положению
- Наезд на жесткий упор невозможен.

5.3 Сброс на заводскую установку

Существуют ситуации, когда не все получается при вводе в эксплуатацию, к примеру:

- При вводе в эксплуатацию сетевое питание было прервано и не удается завершить ввод в эксплуатацию.
- При вводе в эксплуатацию были допущены ошибки и отдельные настройки более не могут быть восстановлены.
- Неизвестно, использовался ли преобразователь ранее.

В таких ситуациях сбросьте преобразователь на заводские установки.

Сброс функций безопасности на заводские установки

Если в преобразователе разрешены функции безопасности, то установки функций безопасности защищены паролем. Для сброса установок функций безопасности пароль должен быть известен.

Порядок действий

Для сброса функций безопасности преобразователя на заводские установки действовать следующим образом:



|  |  |
|--|--|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. Перейдите в онлайн 2. Вызовите маску функций безопасности 3. Выберите в маске "Safety Integrated" экранную кнопку для восстановления заводской установки. | <ol style="list-style-type: none"> 1. Установите r0010 = 30 Активировать сброс установок. 2. r9761 = ... Введите пароль для функций безопасности 3. Запустите сброс через r970 = 5 После сброса преобразователем установок r0970 = 0. |
| 4. Выключите напряжение питания преобразователя. | |
| 5. Подождите, пока все светодиоды на преобразователе погаснут. | |
| 6. Снова включите напряжение питания преобразователя. | |



Функции безопасности преобразователя были сброшены на заводские установки.

Восстановление заводских установок



Примечание

Установки коммуникации и установки стандарта двигателя (IEC/NEMA) сохраняются и после сброса на заводскую установку.

5.3 Сброс на заводскую установку



1. Перейдите в онлайн
2. Нажмите на кнопку 



1. Выберите в меню "Параметры" соответствующий элемент.
2. Подтвердите сброс кнопкой ОК.

5.4 Базовый ввод в эксплуатацию со STARTER

STARTER и маски STARTER

STARTER это программный инструмент для ввода преобразователей Siemens в эксплуатацию. Графический интерфейс пользователя STARTER содействует пользователю при вводе в эксплуатацию преобразователя. Большинство функций преобразователя объединены в STARTER в "маски".

Представленные в данном руководстве маски STARTER являются универсальными примерами. Поэтому в каждом конкретном случае маска может содержать больше или меньше возможностей настройки по сравнению с описанием в настоящем руководстве. Также нельзя исключить, что описание шага ввода в эксплуатацию на основе другого преобразователя будет отличаться от используемого.

Обзор: Ввод преобразователя в эксплуатацию в режиме "онлайн".

Рекомендуется вводить преобразователь в эксплуатацию в режиме "онлайн" с помощью STARTER. STARTER предлагает две возможности перевода преобразователя в онлайн-режим:

- Через USB-интерфейс
- Через PROFIBUS или PROFINET

Условие

Для ввода преобразователя в эксплуатацию со STARTER понадобятся:

- Полностью установленный привод (двигатель и преобразователь)
- Компьютер с Windows XP или Windows 7 с установленным STARTER версии 4.3 или выше.

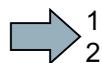
Обновления для STARTER можно найти в Интернете по адресу: Загрузка STARTER (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/10804985/133100>)

Порядок действий

Для выполнения базового ввода в эксплуатацию в режиме "онлайн" с помощью STARTER действовать следующим образом:

1. Настройте интерфейсы преобразователя и ПК:
 - Переход в режим "онлайн" через USB:Auto-Hotspot
 - Переход в режим "онлайн" через PROFINET:
Auto-Hotspot
Сконфигурируйте коммуникацию между преобразователем и ПК:
Конфигурирование коммуникации PROFINET с помощью STEP 7 (Страница 380).
2. Создайте проект STARTER (Страница 68).
3. Перейдите в онлайн и введите преобразователь в эксплуатацию с помощью мастера (Страница 69).

Тем самым базовый ввод в эксплуатацию выполнен.



5.4.1 Настройка интерфейсов

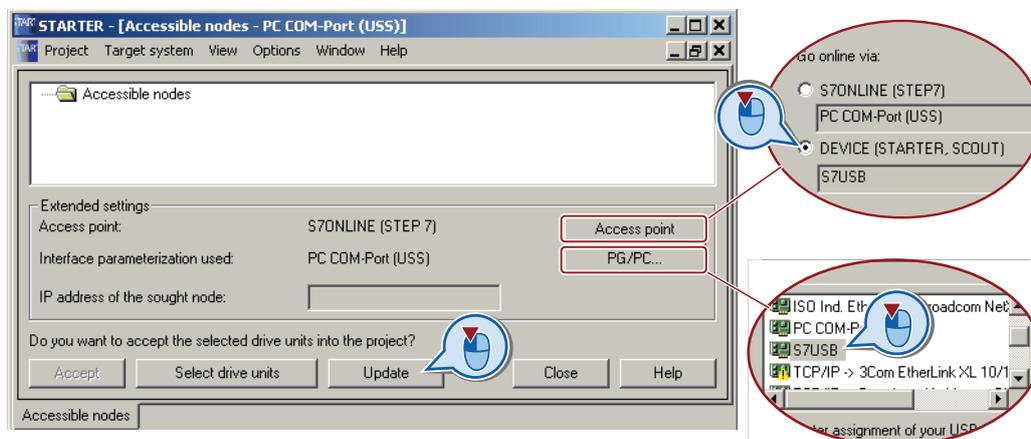
5.4.1.1 Настройка интерфейса USB

Порядок действий



Для настройки интерфейса USB действовать следующим образом:

1. Включите напряжение питания преобразователя и соедините преобразователь и ПК через USB.
2. При первом подключении преобразователя к ПК необходимо установить драйвер USB. Windows 7 устанавливает драйверы автоматически. В более старых версиях Windows требуется подтверждение (ОК) в масках.
3. Запустите ПО для ввода в эксплуатацию STARTER.
4. Если STARTER используется в первый раз, то необходимо проверить, правильно ли настроен интерфейс USB. Для этого щелкнуть в STARTER на ("Доступные участники").
При правильной установке в маске "Доступные участники" отображаются преобразователи, подключенные через интерфейс USB. В этом случае продолжить с пункта 7.
Если установка неправильная, то появляется сообщение "Другие участники не найдены".
5. Квитируйте это сообщение и установите "Точку доступа" на "DEVICE (STARTER, Scout)" и "ПГ/ПК-интерфейс" на "S7USB".



6. После щелкнуть на "Обновить". В маске "Доступные участники" теперь отображаются подключенные преобразователи.



7. Закройте маску без выбора найденного преобразователя.
8. Создайте свой проект STARTER (Страница 68).



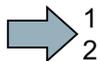
Интерфейс USB был настроен.

5.4.1.2 Настройка интерфейса PROFINET

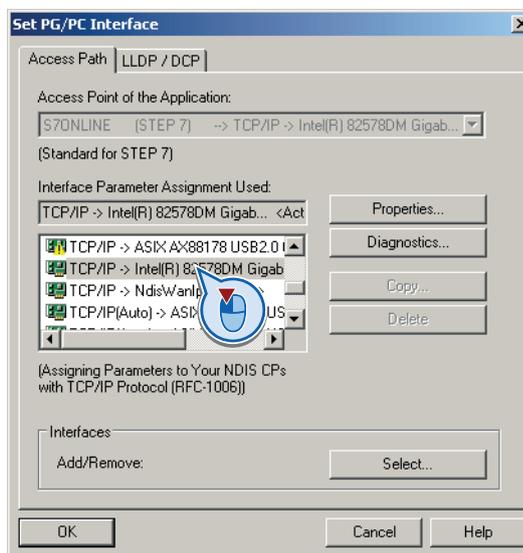
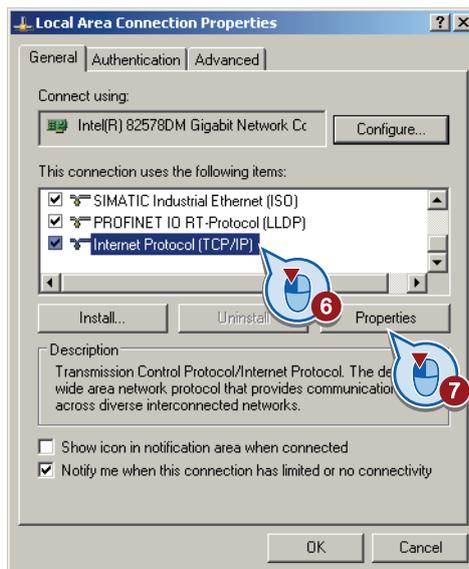
Если для ввода преобразователя в эксплуатацию будет использоваться STARTER через PROFINET, то необходимо выбрать правильную адресацию ПК и назначить для STARTER интерфейс, через который он должен перейти в онлайн с преобразователем.

Порядок действий

Для адресации преобразователя действовать следующим образом:



1. Установите соединение по шине.
См. раздел Коммуникация через PROFINET (Страница 87))
2. Через панель управления присвойте своему компьютеру IP-адрес и адрес маски подсети:
3. Перейдите в "Пуск / Параметры / Панель управления".
4. Выберите "Сетевые соединения".
5. Откройте правой кнопкой мыши окно свойств соединения LAN.
6. Выберите в этом окне "Протокол Интернета (TCP/IP)"
7. Выберите "Свойства".
8. Установите в качестве IP-адреса супервизора 192.168.0.100 и 255.255.255.0 в качестве маски подсети. Значения для IP-адреса и маски подсети в корпоративной сети могут отличаться от указанных. Они могут быть получены у сетевого администратора.
9. Откройте SIMATIC-Manager.
10. Присвойте через "Опции / ПГ / Интерфейс ПК" интерфейсу TCP/IP "Intel(R) PRO/100 VE Network Connection".



5.4 Базовый ввод в эксплуатацию со STARTER

- Компьютеру был присвоен IP-адрес и маска подсети, а также определен интерфейс ПК, через который STARTER переходит в онлайн с преобразователем.

Ввод в эксплуатацию с помощью STARTER

Предлагаются следующие, зависящие от CU интерфейсы:

Таблица 5-1 Возможности подключения для STARTER

| Тип | USB | PROFIBUS | PROFINET |
|-------------------------|------------|-------------------------|-------------------------|
| ПК подключен к CU через | кабель USB | интерфейс PROFIBUS | интерфейс PROFINET |
| Интерфейс | Mini-USB | M12 – 5-полюсный штекер | M12 – 4-полюсный штекер |
| Ограничения | - | до 125 Slave | Нет |

Ниже описывается ввод в эксплуатацию через USB.

5.4.2 Создание проекта STARTER

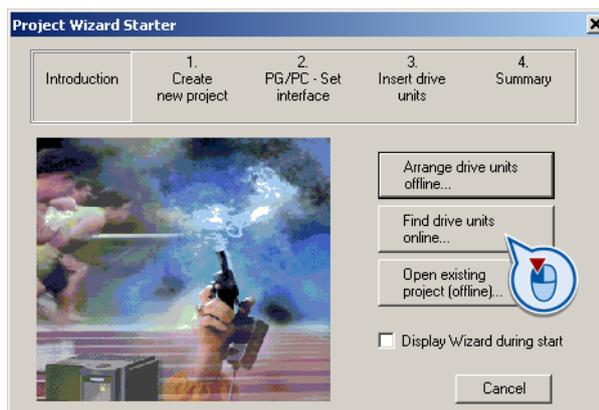
Создание проекта с помощью мастера проектов STARTER

Порядок действий



Для создания проекта с помощью мастера проектов STARTER действовать следующим образом:

1. Создайте через "Проект / Новый с мастером" новый проект.
2. Для начала работы с мастером щелкните на "Поиск приводных устройств онлайн...".
3. Следуйте инструкциям мастера и установите все необходимое для проекта.



- Проект STARTER был создан.

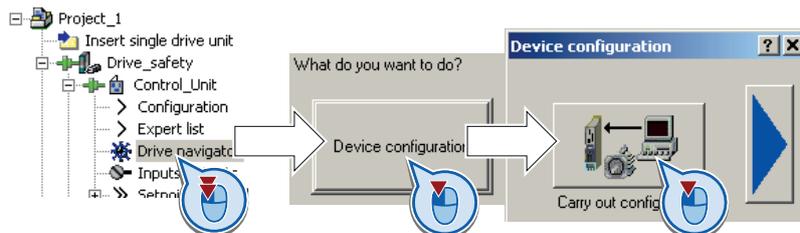
5.4.3 Переход в Online и запуск мастера базового ввода в эксплуатацию

Порядок действий



Для запуска базового ввода в эксплуатацию в режиме "онлайн" с преобразователем действовать следующим образом:

1. Выделите проект и перейдите в онлайн: .
2. Выберите устройство или устройства, с которыми необходимо перейти в онлайн.
3. Загрузите найденную онлайн аппаратную конфигурацию в проект (ПГ или ПК). STARTER показывает, к каким преобразователям он обращается онлайн и какие находятся офлайн:
 - ② Преобразователь онлайн
 - ③ Преобразователь офлайн
4. В онлайн выполните двойной щелчок на "Управляющий модуль".
5. Запустите мастера для базового ввода в эксплуатацию.



Режим "онлайн" и запущен базовый ввод в эксплуатацию.

5.4.4 Выполнение базового ввода в эксплуатацию

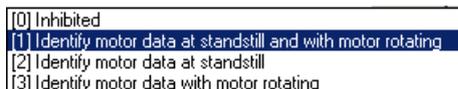
Порядок действий



Для выполнения базового ввода в эксплуатацию действовать следующим образом:

1. Control structure Выберите тип управления.
См. также раздел: Управление U/f или управление по скорости?

- 2. Defaults of the setpoint Выберите предустановку интерфейсов преобразователя. См. также раздел: Выбор правильной установки интерфейсов (Страница 50).
- 3. Drive setting Выберите задачу для преобразователя:
Небольшая перегрузка для приложений с низкой динамикой, например: насосы или вентиляторы.
Высокая перегрузка для динамичных приложений, например, подъемно-транспортного оборудования.
- 4. Motor Выберите свой двигатель.
- 5. Motor data Введите параметры двигателя согласно шильдику двигателя. Если двигатель был выбран по его заказному номеру, то параметры уже введены.
- 6. Drive functions Если был установлен тип управления "Управление по скорости", то рекомендуется установка " [1] Идентификация параметров двигателя в состоянии покоя и при вращающемся двигателе".

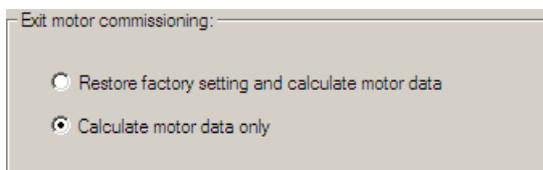


При такой установке преобразователь оптимизирует свой регулятор скорости.

В одном и следующих случаев выберите установку "[2] Идентификация параметров двигателя в состоянии покоя":

- В качестве типа управления было установлено "Управление по скорости", но свободное вращение двигателя невозможно, к примеру, из-за ограничения участков перемещения.
- В качестве типа управления было установлено "Управление U/f".

- 7. Important parameters Установите важнейшие параметры согласно решаемой задаче.
- 8. Calculation of the motc Рекомендуемая установка "Только вычислить параметры двигателя".



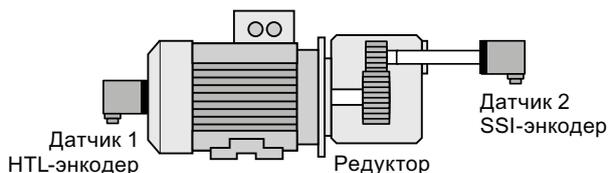
См. также

Управление U/f или векторное управление? (Страница 60)

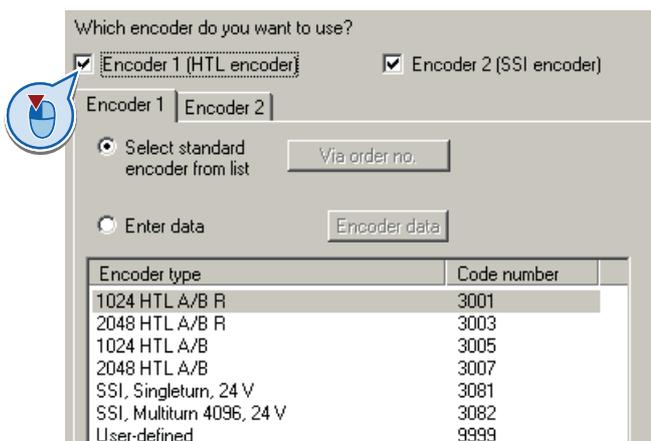
9. Encoder

Преобразователь может обрабатывать до двух датчиков (см. также раздел: Согласование датчика (Страница 61)):

1. Один НТЛ-энкодер на валу двигателя.
НТЛ-энкодер можно использовать как для регистрации положения, так и для регистрации скорости для регулятора скорости.
2. Один энкодер с интерфейсом SSI на стороне нагрузки.
SSI-энкодер можно использовать только для регистрации положения.

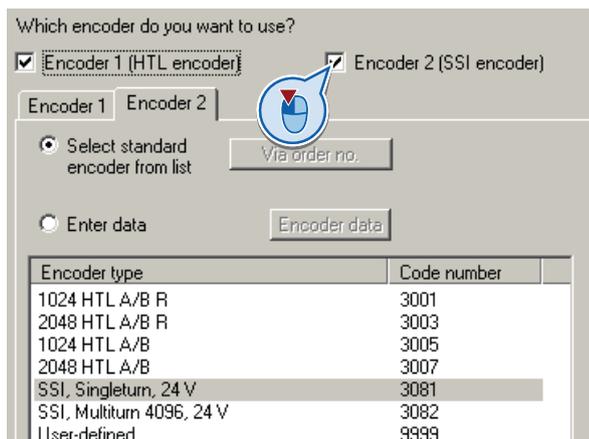


Если используется HTL-энкодер, то либо выберите один из стандартных энкодеров, либо введите параметры энкодера, см. также раздел: Параметры нестандартного энкодера HTL (Страница 370).



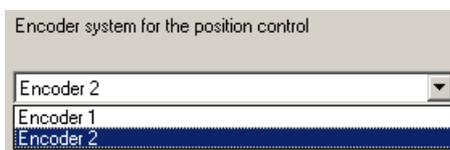
...R: Датчик с нулевой меткой

Если используется SSI-энкодер, то либо выберите один из стандартных энкодеров, либо введите параметры энкодера, см. также раздел: Настройка нестандартного энкодера SSI (Страница 372).



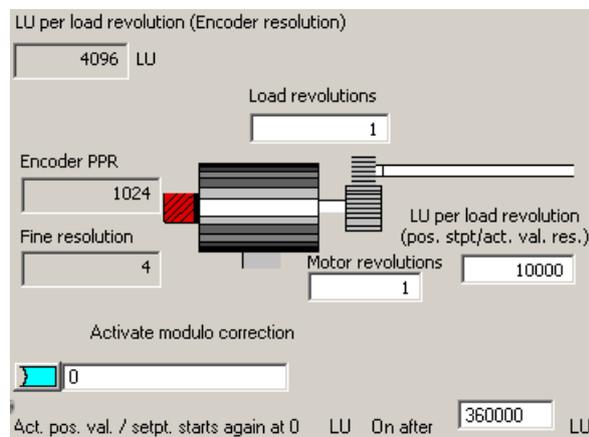
10. Measurement system

Выберите энкодер, который используется для регистрации положения.



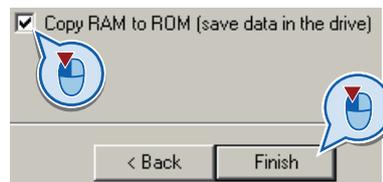
11. Mechanics

Сначала эта маска может быть пропущена. Параметры объясняются в рамках ввода в эксплуатацию простого позиционера в разделе: Простой позиционер (Страница 168).



12.

Установите галочку для "RAM в ROM (сохранение данных в привод)", чтобы энергонезависимо сохранить данные в преобразователе ①.



13.

Завершите базовый ввод в эксплуатацию ②.



Были введены все данные, необходимые для базового ввода преобразователя в эксплуатацию.

5.4.5 Идентификация параметров двигателя

Условия

- При базовом вводе в эксплуатацию была выбрана идентификация параметров двигателя (MOT ID). В этом случае по завершении базового ввода в эксплуатацию преобразователь выводит предупреждение A07991.
- Двигатель остыл до температуры окружающей среды. Если двигатель слишком горячий, то результаты идентификации параметров двигателя являются недостоверными и управления по скорости становится нестабильным.



ОПАСНОСТЬ

Опасность материального ущерба или травм из-за движений машины при включении двигателя

Включение двигателя при идентификации параметров двигателя может вызывать опасные движения машины.

Обезопасить опасные части установки перед началом идентификации параметров двигателя:

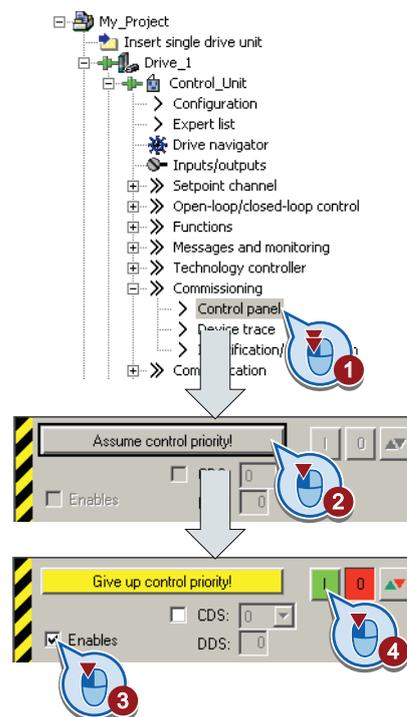
- Перед включением убедитесь, что никакие детали машины не могут отсоединиться или быть выброшены из машины.
- Перед включением убедитесь, что никто не работает на машине или не находится в рабочей зоне машины.
- Обезопасить рабочую зону машины от несанкционированного проникновения.
- Опустите подвешенные грузы на землю.

Порядок действий



Для запуска идентификации параметров двигателя и оптимизации регулятора двигателя действовать следующим образом:

1. Откройте двойным щелчком панель управления в STARTER.
2. Получите приоритет управления для преобразователя.
3. Установите "Разрешения"
4. Включите двигатель.
Преобразователь запускает идентификацию параметров двигателя. Это измерение может занять несколько минут. После измерения преобразователь выключает двигатель.
5. Восстановите прежний приоритет управления после идентификации параметров двигателя.
6. Нажать кнопку  (Сохранить RAM в ROM).



Идентификация параметров двигателя завершена.

Автоматическая оптимизация регулятора

Если наряду с идентификацией параметров двигателя было выбрано и измерение при вращении с автоматической оптимизация управления по скорости, то необходимо повторно включить преобразователь согласно описанию выше и дождаться завершения процесса оптимизации.

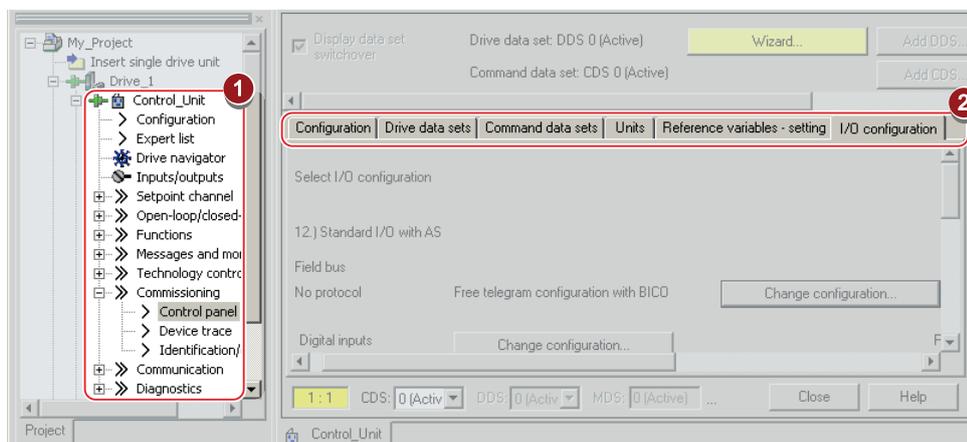
5.4.6 Изменение параметров

После базового ввода в эксплуатацию можно настроить преобразователь на решение конкретной задачи согласно описанию в Руководство по вводу в эксплуатацию (Страница 53).

Для этого STARTER предлагает две возможности:

- Изменение параметров через маски - **наша рекомендация.**
 - ① Панель навигации: Выберите для каждой функции преобразователя соответствующую маску.
 - ② Вкладки: Переключайтесь между масками.

Знания номеров параметров при изменении установок через маски не требуется.



- Установки изменяются через параметры в экспертном списке. При изменении установок через экспертный список необходимо знать соответствующие номера параметров и их значение.

Энергонезависимое сохранение настроек

Сначала преобразователь сохраняет изменения только на временной основе. Для сохранения настроек преобразователя в энергонезависимом режиме необходимо выполнить следующее:

Порядок действий



Для сохранения параметров энергонезависимо в преобразователе действовать следующим образом:

1. Отметьте соответствующий привод в навигаторе по проекту.
2. Нажмите кнопку  (Сохранить RAM в ROM).



Параметры сохранены энергонезависимо в преобразователе.

Переход в офлайн

После сохранения данных (RAM в ROM), можно завершить соединение онлайн с помощью  "Отключиться от целевой системы".

5.4.7 Оптимизация привода с помощью функции трассировки

Описание

Функция трассировки служит для диагностики преобразователя и помогает оптимизировать поведение привода. Функция запускается на панели навигации через "...Управляющий модуль/Ввод в эксплуатацию/Трассировка устройств".

В двух независимых друг от друга параметрах через  можно подключить по восемь сигналов. Каждый подключаемый сигнал по умолчанию активен.

Измерение может быть запущено любое число раз, результаты временно (до завершения работы STARTER) сохраняются во вкладке "Измерения" с датой и временем. При завершении работы STARTER или во вкладке "Измерения" можно сохранить результаты измерений в формате *.trc.

Если для измерений требуется более двух параметров, то можно либо сохранить отдельные трассировки в проекте, либо экспортировать в формате *.clg и при необходимости загрузить или импортировать.

Запись

Запись осуществляется с зависящим от CU базовым тактом. Макс. длительность записи зависит от числа записанных сигналов и от такта трассировки.

Можно увеличить длительность записи, увеличив такт трассировки умножением на целочисленный коэффициент, и после применив отображенную макс. продолжительность через . В качестве альтернативы можно также задать длительность измерения и через  передать STARTER расчет такта.

Запись отдельных битов для битовых параметров

Для записи отдельных битов параметра (например, r0722) согласовать через "битовую дорожку" () соответствующий бит.

Математическая функция

Через математическую функцию () можно самостоятельно определить кривую, к примеру, разницу между заданным и фактическим значением скорости.

Примечание

При использовании возможности "Запись отдельных битов" или "Математические функции", это отображается под сигналом № 9.

Запускающий элемент

Для трассировки можно задать собственное условие запуска (запускающий элемент). По умолчанию трассировка запускается при нажатии кнопки  (запуск трассировки). Кнопкой  можно определить другие запускающие элементы для начала измерения.

Через запуск с опережением устанавливается время, на которое должна быть назначена запись, до установки запускающего элемента. Тем самым условие запуска также записывается.

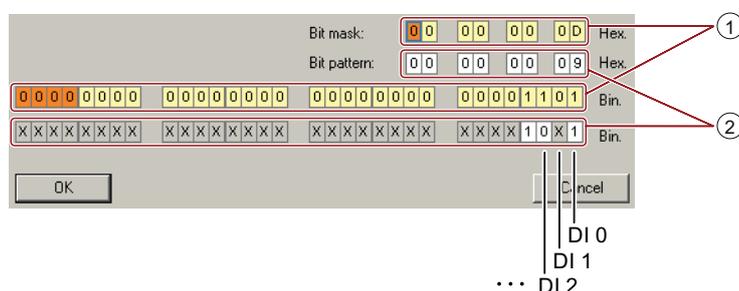
Пример битовой комбинации как запускающего элемента:

Для запускающего элемента необходимо определить образец и значение битового параметра. Для этого действовать следующим образом:

Выберите через "Запускающий элемент на переменную битовую комбинацию"

Выберите через битовый параметр

Откройте через маску, в которой устанавливаются биты и их значения для условия запуска



- ① Выберите биты для запускающего элемента трассировки, верхняя строка - шестнадцатеричный формат, нижняя строка - двоичный формат
- ② Выберите биты для запускающего элемента трассировки, верхняя строка - шестнадцатеричный формат, нижняя строка - двоичный формат.

Изображены Битовая комбинация
е 5-9

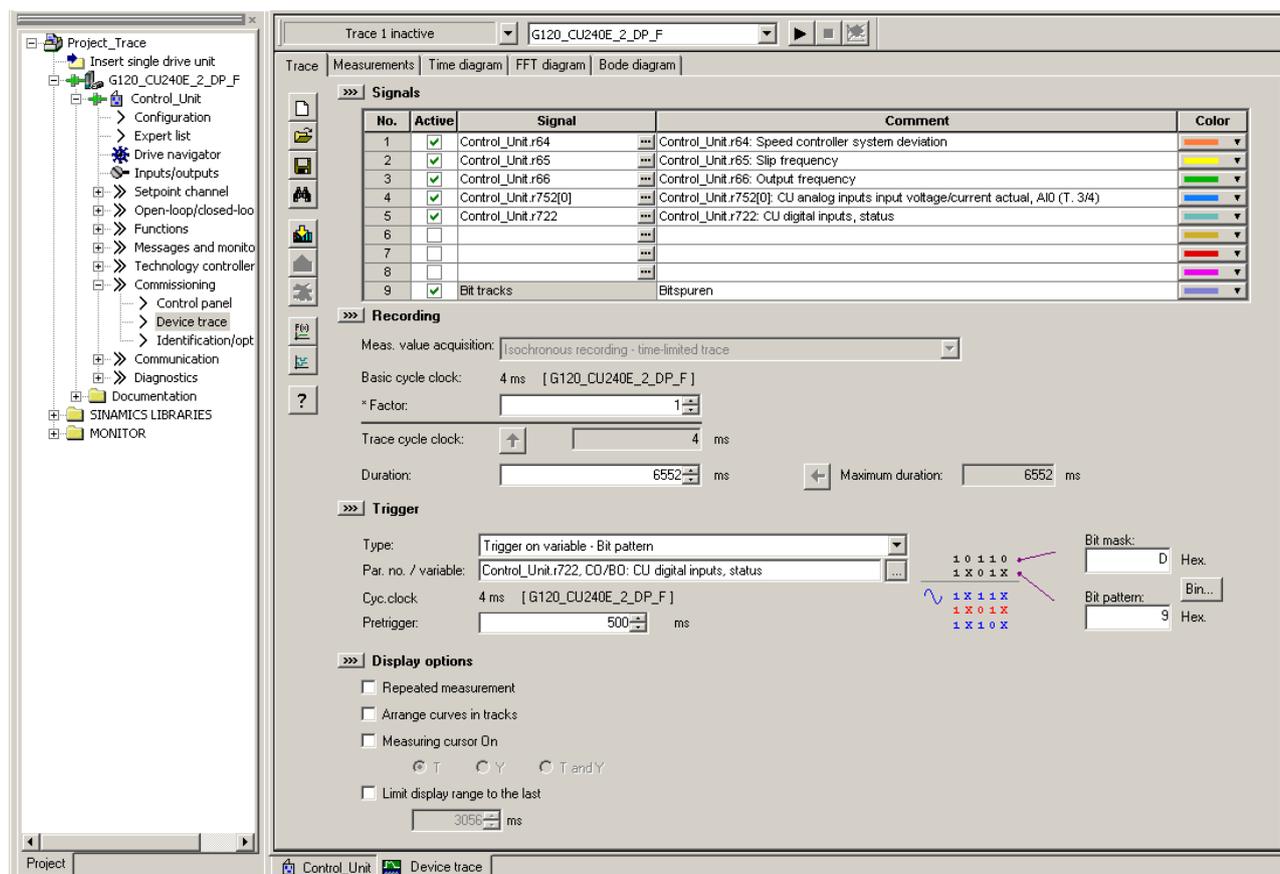
В примере трассировка запускается, если DI0 и DI3 высокие, а DI2 низкий. Состояние других цифровых входов не релевантно для типа трассировки.

Кроме этого, можно установить предупреждение или ошибку как условие пуска.

Опции индикации

В этой области устанавливается тип отображения результатов измерения.

- Повторение измерения
Здесь устанавливается временная последовательность измерений.
- Расположение кривых в дорожках
Здесь определяется, будут ли все измеренные значения представлены на общей нулевой линии или каждое измеренное значение будет представлено собственной нулевой линией.
- Измерительный курсор вкл
Тем самым можно в подробностях рассматривать интервалы измерения.

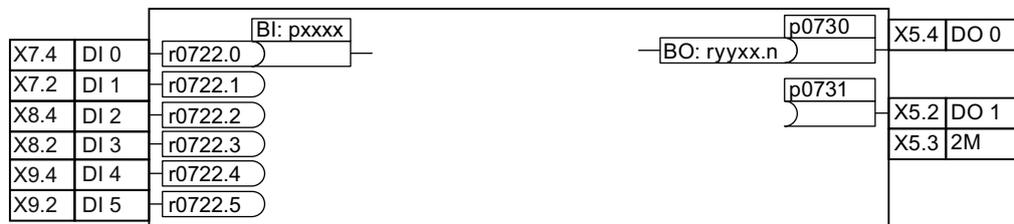


Изображены Диалоговое окно трассировки
е 5-10

Настройка входов и выходов

В данной главе описывается настройка отдельных входов и выходов преобразователя. При настройке входа или выхода установки базового ввода в эксплуатацию заменяются. См. также следующую главу:

- Ввод в эксплуатацию (Страница 53)
- Выбор правильной установки интерфейсов (Страница 50)
- Подключение сигналов в преобразователе (Страница 357)



Изображены Внутреннее соединение входов и выходов
е 6-1

6.1 Цифровые входы

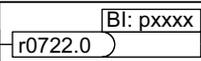
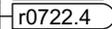
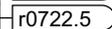
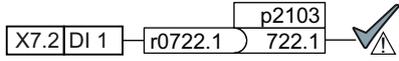
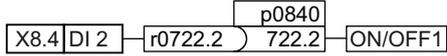
| Цифровые входы | | Изменение функции цифрового входа | |
|----------------|------|---|---|
| X7.4 | DI 0 |  | <p>Соедините параметр состояния цифрового входа с любым входным бинектором.</p> <p>Входные бинекторы обозначены в списке параметров "Справочника по параметрированию" как "BI".</p> |
| X7.2 | DI 1 |  | |
| X8.4 | DI 2 |  | |
| X8.2 | DI 3 |  | |
| X9.4 | DI 4 |  | |
| X9.2 | DI 5 |  | |

Таблица 6-1 Входные бинекторы (BI) преобразователя (выбор)

| BI | Объяснение | BI | Объяснение |
|-------|---|-------|---|
| p0810 | Выбор командного блока данных CDS Бит 0 | p1036 | Потенциометр двигателя, уменьшить заданное значение |
| p0840 | ВКЛ/ВЫКЛ1 | p1055 | Толчковая подача Бит 0 |
| p0844 | ВЫКЛ2 | p1056 | Толчковая подача Бит 1 |
| p0848 | ВЫКЛ3 | p1113 | Инверсия заданного значения |
| p0852 | Разрешить работу | p1201 | Рестарт на лету, разрешение источника сигналов |
| p0855 | Обязательно отпустить стояночный тормоз | p2103 | 1. квитирование ошибок |
| p0856 | Разрешить регулятор скорости | p2106 | Внешняя ошибка 1 |
| p0858 | Обязательно включить стояночный тормоз | p2112 | Внешнее предупреждение 1 |
| p1020 | Выбор постоянного заданного значения скорости Бит 0 | p2200 | Разрешение технологического регулятора |
| p1021 | Выбор постоянного заданного значения скорости Бит 1 | p3330 | 2-3-проводная команда управления 1 () |
| p1022 | Выбор постоянного заданного значения скорости Бит 2 | p3331 | 2-3-проводная команда управления 2 () |
| p1023 | Выбор постоянного заданного значения скорости Бит 3 | p3332 | 2-3-проводная команда управления 3 () |
| p1035 | Моторпотенциометр, увеличить заданное значение | | |

Полный список выходных бинекторов можно найти в "Справочнике по параметрированию".

Таблица 6-2 Примеры:

| | С панелью оператора | В STARTER |
|---|-----------------------------|---|
| Квитировать ошибку с цифровым входом 1  | Установить p2103 = 722.1 | Перейти со STARTER в онлайн и выбрать "Входы/выходы". Изменить функцию входа через соответствующую маску. |
| Включить двигатель с цифровым входом 2  | Установить p0840 = 722.1 | |

Расширенные настройки

С помощью параметра p0724 можно стабилизировать сигнал цифрового входа.

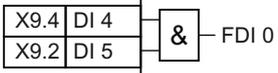
Дополнительную информацию можно найти в списке параметров и в функциональных схемах 2210 ff "Справочника по параметрированию".

6.2 Цифровой вход повышенной безопасности

Настоящее руководство описывает функцию безопасности STO с управлением через вход повышенной безопасности. Дополнительные функции безопасности, другие цифровые входы повышенной безопасности, выход повышенной безопасности преобразователя, а также управление функциями безопасности через PROFIsafe, представлены в "Описании функций Safety Integrated".

Определение цифрового входа повышенной безопасности

Преобразователь объединяет цифровые входы DI 4 и DI 5 в один цифровой вход повышенной безопасности.

| Штырьковые выводы цифрового входа повышенной безопасности | Функция |
|---|--|
|  | <p>Необходимо активировать STO, чтобы выбрать функцию безопасности STO (Basic Safety) через FDI 0.</p> <p>Дополнительную информацию можно найти в разделе Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO) (Страница 254).</p> |

Какие устройства могут быть подключены?

Вход повышенной безопасности предназначен для следующих устройств:

- Подключение предохранительных элементов, например, кнопок/индикаторов аварийного останова или световых завес.
- Подключение предварительных устройств аварийной защиты, например, контроллеров повышенной безопасности.

Состояние сигналов на входе повышенной безопасности

Преобразователь ожидает на своем входе повышенной безопасности сигналы с одним состоянием:

- Сигнал H-уровня: Выбор функции безопасности отмен.
- Сигнал L-уровня: Функция безопасности выбрана.

Специальные мероприятия при подключении входа повышенной безопасности

Преобразователь проверяет отклонения обоих сигналов цифрового входа повышенной безопасности. Таким образом, преобразователь может распознать, например, следующие ошибки:

- Обрыв кабеля
- Неисправность датчика

Преобразователь не может распознать следующие ошибки:

- Перекрёстное замыкание обоих кабелей
- Короткое замыкание между сигнальным кабелем и напряжением питания 24 В

Для снижения рисков от поврежденных кабелей при работе машины или установки существуют следующие возможности:

- Используйте экранированные кабели с заземленным экраном.
- Размещайте сигнальные кабели в стальных трубах.

Такие особые меры при прокладке кабелей обычно необходимы только в случае больших расстояний, например, между расположенными на удалении друг от друга электрошкафами.

Примеры подключения входа повышенной безопасности можно найти в разделе: Подключение цифровых входов повышенной безопасности (Страница 395).

6.3 Цифровые выходы

| Цифровой выход | Изменение функции цифрового выхода |
|----------------|---|
| | <p>Соедините цифровой выход с любым выходным бинектором.</p> <p>Выходные бинекторы обозначены в списке параметров "Справочника по параметрированию" как "BO".</p> |

Таблица 6-3 Выходные бинекторы преобразователя (выбор)

| | | | |
|---------|---|----------|---|
| 0 | Деактивировать цифровой выход | r0052.9 | Управление PZD |
| r0052.0 | Привод готов | r0052.10 | f_фкт >= p1082 (f_макс) |
| r0052.1 | Привод готов к работе | r0052.11 | Предупреждение: Ограничение тока двигателя/момента вращения |
| r0052.2 | Привод работает | r0052.12 | Тормоз активен |
| r0052.3 | Активная ошибка привода | r0052.13 | Перегрузка двигателя |
| r0052.4 | ВЫКЛ2 активен | r0052.14 | Правое вращение двигателя |
| r0052.5 | ВЫКЛ3 активен | r0052.15 | Перегрузка преобразователя |
| r0052.6 | Блокировка включения активна | r0053.0 | Торможение постоянным током активно |
| r0052.7 | Активное предупреждение привода | r0053.2 | f_фкт > p1080 (f_мин) |
| r0052.8 | Отклонение м/у заданным и фактическим значением | r0053.6 | f_фкт ≥ заданное значение (f_зад) |

Полный список выходных бинекторов можно найти в "Справочнике по параметрированию".

Таблица 6-4 Пример:

| | С панелью оператора | В STARTER |
|---|--------------------------------|---|
| <p>Отказ сигнала через цифровой вход 1.</p> | <p>Установить p0731 = 52.3</p> | <p>Перейти со STARTER в онлайн и выбрать "Входы/выходы". Изменить функцию выхода через соответствующую маску.</p> |

Расширенные настройки

С помощью параметра p0748 можно инвертировать сигнал цифрового выхода.

Дополнительную информацию можно найти в списке параметров и в функциональной схеме 2241 "Справочника по параметрированию".

Конфигурирование полевой шины

7.1 Коммуникация через PROFINET

Управляющий модуль предлагает следующие функции

- IRT без тактовой синхронизации
- MRP Резервирование среды, с импульсами по 200 мс
Условие: Кольцевая топология
- MRPD Резервирование среды, без импульсов
Условие: IRT и созданная в системе управления
кольцевая топология
- Аварийные диагностические сообщения Согласно определенным в профиле PROFIdrive
классам ошибок. См. Активация диагностических
сообщений через STEP 7 (Страница 385).
- Замена устройств без сменного носителя Условие: Созданная в системе управления
топология
- Shared Device Только для управляющих модулей с функциями
повышенной безопасности (см. "Описание функций
Safety")

У управляющих модулей есть две розетки RJ45, через которые может быть реализована линейная топология. Посредством использования коммутаторов могут быть реализованы любые топологии.

Дополнительная информация по PROFINET в Интернете

Общую информацию по PROFINET можно найти в Industrial Communication (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/19292127>).

Конфигурирование функций описано в справочнике PROFINET - Описание системы (<http://www.automation.siemens.com/mcms/automation/en/industrial-communications/profinet/Pages/Default.aspx>).

7.1.1 Какие параметры для коммуникации через PROFINET необходимы?

Проверьте с помощью следующей таблицы установки коммуникации. Если можно ответить на вопросы с «Да», то установки коммуникации выполнены правильно и можно управлять преобразователем через полевую шину.

| Вопросы | Ответ/описание | Пример |
|---|---|--|
| Преобразователь подключен на PROFINET правильно? | См.: Подключение преобразователя к PROFINET (Страница 88) | |
| IP-адрес и имя устройства в преобразователе и системе управления совпадают? | См. Конфигурирование коммуникации с системой управления (Страница 88) | См. Конфигурирование контроллера и преобразователя в HW-Konfig (Страница 380) |
| В преобразователе установлена такая же телеграмма, что и в системе управления верхнего уровня? | Установка телеграммы в преобразователе см.: Выбор телеграммы - порядок действий (Страница 89) | См.: Конфигурирование контроллера и преобразователя в HW-Konfig (Страница 380) |
| Сигналы, которыми преобразователь и система управления обмениваются через PROFINET, подсоединены правильно? | Совместимое с PROFIdrive соединение в преобразователе см.: PROFIdrive-профиль для PROFIBUS и PROFINET (Страница 94) | См.: Примеры программы STEP 7 (Страница 386) |

7.1.2 Подключение преобразователя к PROFINET

Подключение

Подключите преобразователь и свой ПГ/ПК через розетки X03 и X04 к системе управления.

Расположение розеток, их назначение и информацию по необходимым штекерам и инструментам можно найти в разделе: Соединения и кабели (Страница 33).

7.1.3 Конфигурирование коммуникации с системой управления

Загрузка GSDML

Для установки коммуникации между преобразователем и системой управления через PROFINET, необходимо загрузить файл устройств преобразователя "GSDML" в свою систему управления. После можно конфигурировать коммуникацию.

Порядок действий

Загрузка GSDML преобразователя выполняется следующим образом:



Загрузите GSDML преобразователя в PROFINET-Controller, т.е. в свою систему управления.

Для загрузки GSDML преобразователя существует две возможности:

- GSDML преобразователей SINAMICS можно найти в Интернете (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/22339653/133100>).
- GSDML сохранен в преобразователе. Если вставить карту памяти в преобразователь и установить $r0804 = 12$, то GSDML записывается в виде сжатого файла (PNGSD.ZIP) на карту памяти в директорию /SIEMENS/SINAMICS/DATA/CFG. Перед использованием файла устройств распакуйте GSDML.



GSDML преобразователя был загружен.

7.1.4 Выбор телеграммы - порядок действий

Условие

При базовом вводе в эксплуатацию выбрана настройка при помощи полевой шины.

См. также раздел: Выбор правильной установки интерфейсов (Страница 50).

Порядок действий



Установка в преобразователе определенной телеграммы выполняется следующим образом:

Установите с помощью STARTER или панели оператора параметр $r0922$ на соответствующее значение.



В преобразователе была установлена определенная телеграмма.

Таблица 7-1 Параметры для настройки телеграммы

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| r0015 | Макрос приводного устройства Конфигурирование интерфейса при базовом вводе в эксплуатацию и выбор телеграммы. См. также раздел: Выбор правильной установки интерфейсов (Страница 50). |
| r0922 | PROFIdrive Выбор телеграммы (заводская установка: свободное проектирование телеграммы с VICO) Настройка передаваемой и принимаемой телеграммы, см. Циклическая коммуникация (Страница 94) |
| | 7: стандартная телеграмма 7, PZD-2/2 9: стандартная телеграмма 9, PZD-10/5 110: телеграмма SIEMENS 110, PZD-12/7 111: телеграмма SIEMENS 111, PZD-12/12 999: См. Расширение телеграмм и изменение подключения сигналов (Страница 109). |

7.1.5 Активация диагностики через систему управления

Преобразователь обеспечивает возможность передачи сообщений об ошибках и предупреждений (диагностических сообщений) согласно классам ошибок PROFIdrive в систему управления верхнего уровня.

Функциональность должна быть выбрана в системе управления верхнего уровня (см. пример для STEP 7) и активирована через загрузку.

7.2 Коммуникация через PROFIBUS

7.2.1 Что необходимо для коммуникации через PROFIBUS?

Проверьте с помощью следующей таблицы установки коммуникации. Если можно ответить на вопросы с «Да», то установки коммуникации выполнены правильно и можно управлять преобразователем через полевую шину.

| Вопросы | Описание | Примеры |
|---|---|---|
| Преобразователь подключен на PROFIBUS правильно? | См. раздел: Подключение преобразователя к PROFIBUS (Страница 91). | --- |
| Коммуникация между преобразователем и системой управления верхнего уровня сконфигурирована? | См. раздел: Конфигурирование коммуникации с системой управления (Страница 91) | См. также раздел: Конфигурирование коммуникации PROFIBUS с помощью STEP 7 (Страница 376). |
| Адреса в преобразователе и системе управления верхнего уровня совпадают? | См. раздел: Auto-Hotspot. | |
| В преобразователе установлена такая же телеграмма, что и в системе управления верхнего уровня? | Согласуйте телеграмму в преобразователе. См. раздел: Выбор телеграммы - порядок действий (Страница 93). | |
| Сигналы, которыми преобразователь и система управления обмениваются через PROFIBUS, подсоединены правильно? | Согласуйте соединение сигналов в системе управления с преобразователем. Совместимое с PROFIdrive соединение в преобразователе см. раздел: PROFIdrive-профиль для PROFIBUS и PROFINET (Страница 94). | См. также раздел: Примеры программы STEP 7 (Страница 386). |

7.2.2 Подключение преобразователя к PROFIBUS

Подключение

Подключите преобразователь и свой ПГ/ПК через розетки X03 и X04 к системе управления.

Расположение розеток, их назначение и информацию по необходимым штекерам и инструментам можно найти в разделе: Соединения и кабели (Страница 33).

7.2.3 Конфигурирование коммуникации с системой управления

Для конфигурирования коммуникации между преобразователем и системой управления, потребуется файл описания GSD преобразователя.

Если установлены STEP 7 и STARTER, то GSD не нужен.

Порядок действий



Конфигурирование коммуникации с системой управления при помощи GSD выполняется следующим образом:

1. Получите файл описания GSD преобразователя.
 Это можно сделать двумя способами:
 - GSD преобразователей SINAMICS можно найти в Интернете (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/22339653/133100>).
 - GSD сохранен в преобразователе. Если вставить карту памяти в преобразователь и установить $r0804 = 12$, то преобразователь записывает GSD на карту памяти в директорию /SIEMENS/SINAMICS/DATA/CFG .
2. Импортировать GSD в программу проектирования своей системы управления.
3. Сконфигурируйте коммуникацию между системой управления и преобразователем в своей системе управления.
 См. также раздел: Auto-Hotspot.



Конфигурирование коммуникации с системой управления завершено.

7.2.4 Установка адреса

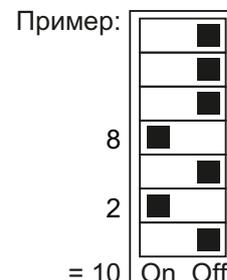
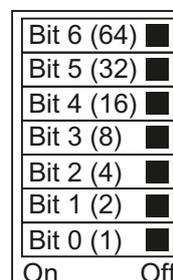
Адрес PROFIBUS преобразователя устанавливается при помощи переключателей адресов на управляющем модуле, через параметр r0918 или в STARTER.

Через параметр r0918 (заводская настройка: 126) или через STARTER адрес можно установить только тогда, когда все переключатели адреса стоят на «OFF» (0) или «ON» (1).

Если действительный адрес задается через переключатели адресов, то всегда действует этот адрес и параметр r0918 не может быть изменен.

Действительный диапазон адресов: 1 ... 125

Описание расположения переключателей адресов содержится в разделе: Auto-Hotspot.



Порядок действий



Изменение адреса шины выполняется следующим образом:

1. Установите адрес одним из указанных ниже способов:
 - через переключатели адресов
 - с помощью панели оператора через r0918
 - в STARTER через маски "Управляющий модуль/Коммуникация/Полевая шина" или через экспертный список с r0918
2. Выключите напряжение питания преобразователя и, при наличии, питание 24 В управляющего модуля.
3. После того, как погаснут все светодиоды на преобразователе, снова включите питание.



Тем самым адрес шины изменен.

7.2.5 Выбор телеграммы - порядок действий

Условие

При базовом вводе в эксплуатацию выбрана настройка при помощи полевой шины.
См. также раздел: Выбор правильной установки интерфейсов (Страница 50).

Порядок действий



Установка в преобразователе определенной телеграммы выполняется следующим образом:

Установите с помощью STARTER или панели оператора параметр r0922 на соответствующее значение.



В преобразователе была установлена определенная телеграмма.

Таблица 7-2 Параметры для настройки телеграммы

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| r0015 | Макрос приводного устройства Конфигурирование интерфейса при базовом вводе в эксплуатацию и выбор телеграммы. См. также раздел: Выбор правильной установки интерфейсов (Страница 50). |
| r0922 | PROFIdrive Выбор телеграммы (заводская установка: свободное проектирование телеграммы с BICO) Настройка передаваемой и принимаемой телеграммы, см. Циклическая коммуникация (Страница 94) |
| | 7: стандартная телеграмма 7, PZD-2/2 9: стандартная телеграмма 9, PZD-10/5 110: телеграмма SIEMENS 110, PZD-12/7 111: телеграмма SIEMENS 111, PZD-12/12 999: См. Расширение телеграмм и изменение подключения сигналов (Страница 109). |

7.3 PROFIdrive-профиль для PROFIBUS и PROFINET

7.3.1 Циклическая коммуникация

Передаваемые и принимаемые телеграммы преобразователя для циклической коммуникации имеют следующую структуру:

| | | | | | | | | | | | | |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| PZD01 | PZD02 | PZD03 | PZD04 | PZD05 | PZD06 | PZD07 | PZD08 | PZD09 | PZD10 | PZD11 | PZD12 | |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|

Телеграмма 7, режим позиционирования с выбором кадра

| | |
|------|-------------|
| STW1 | SATZ ANW |
| ZSW1 | AKT SATZ |

Телеграмма 9, режим позиционирования с прямой установкой

| | | | | | | | |
|------|-------------|------|------------|--------------|-------------|-------------|-------------|
| STW1 | SATZ ANW | STW2 | MDI_TARPOS | MDI_VELOCITY | MDI_ ACC | MDI_ DEC | MDI_ MOD |
| ZSW1 | AKT SATZ | ZSW2 | XIST_A | | | | |

Телеграмма 110, режим позиционирования с расширенными функциями управления и состояния

| | | | | | | | | | |
|------|-------------|-------------|------|--------------|------------|--------------|-------------|-------------|-------------|
| STW1 | SATZ ANW | POS_ STW | STW2 | OVER RIDE | MDI_TARPOS | MDI_VELOCITY | MDI_ ACC | MDI_ DEC | MDI_ MOD |
| ZSW1 | AKT SATZ | POS_ ZSW | ZSW2 | MELDW | XIST_A | | | | |

Телеграмма 111, режим позиционирования с расширенными функциями

| | | | | | | | | | |
|------|--------------|--------------|------|--------------|------------|--------------|---------------|----------------|----------|
| STW1 | POS_ STW1 | POS_ STW2 | STW2 | OVER RIDE | MDI_TARPOS | MDI_VELOCITY | MDI_ ACC | MDI_ DEC | свободно |
| ZSW1 | POS_ ZSW1 | POS_ ZSW2 | ZSW2 | MELDW | XIST_A | NIST_B | WARN_ CODE | FAULT_ CODE | свободно |

Телеграмма 999, свободное соединение

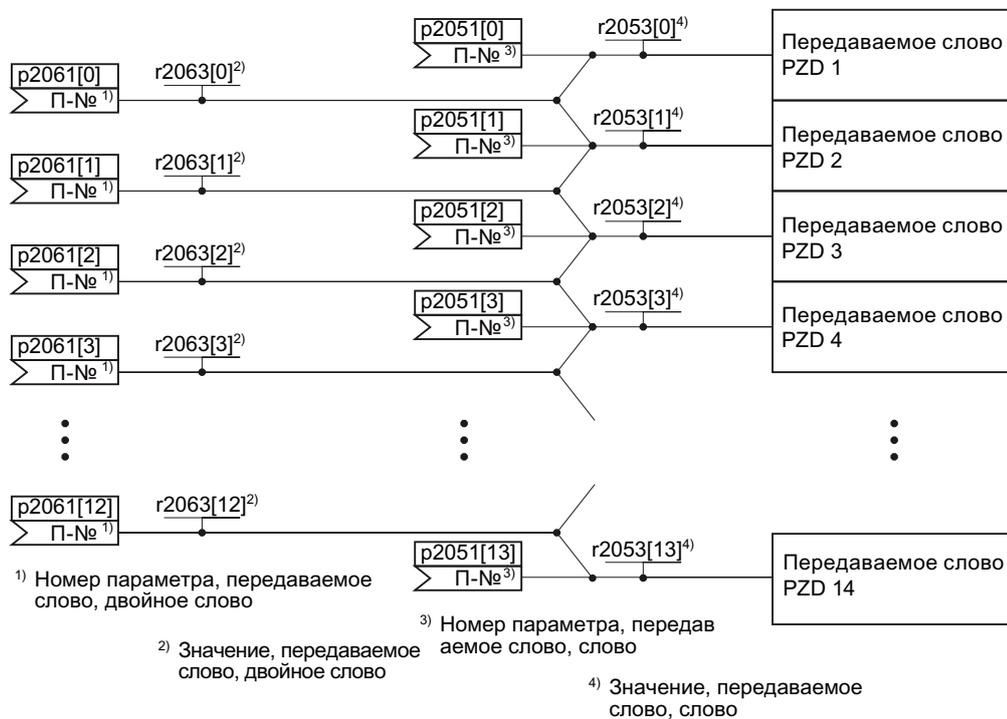
| | | | | | | | | | | | |
|------|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|
| STW1 | Длина телеграммы для принимаемых данных может быть сконфигурирована | | | | | | | | | | |
| ZSW1 | Длина телеграммы для передаваемых данных может быть сконфигурирована | | | | | | | | | | |

Изображены Телеграммы для циклической коммуникации - управление по положению
е 7-1

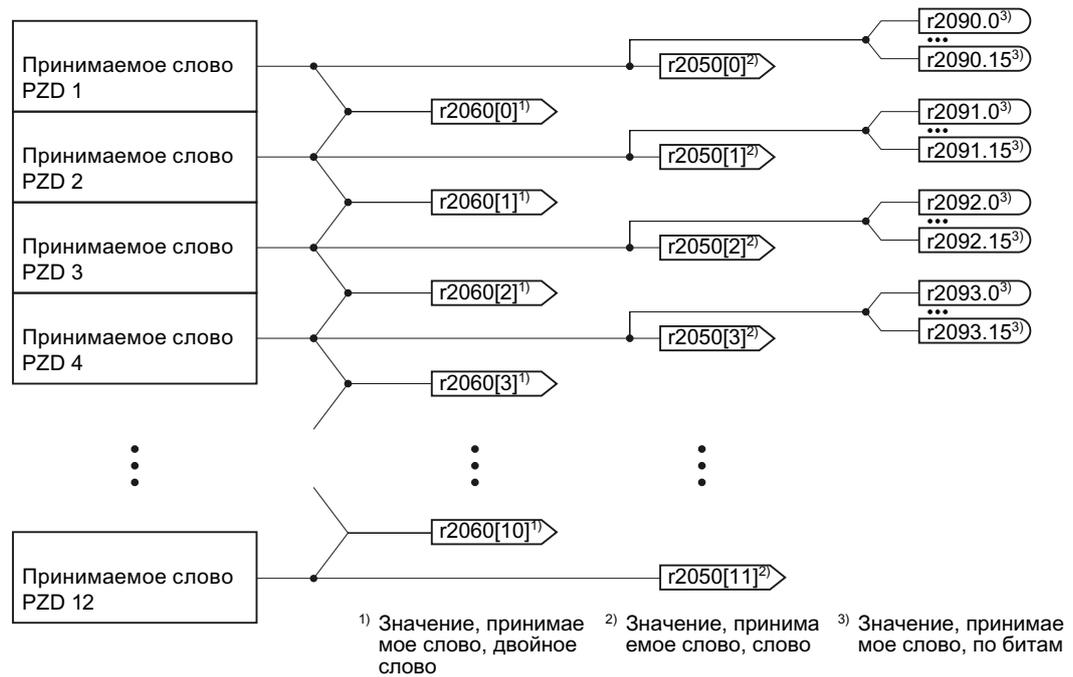
Таблица 7-3 Объяснение сокращений

| Сокращение | Объяснение |
|--------------|---|
| STW1 | Управляющее слово 1 |
| ZSW1 | Слово состояния 1 см. Управляющее слово и слово состояния 1 (Страница 97) |
| STW2 | Управляющее слово 2 |
| ZSW2 | Слово состояния 2 см. Управляющее слово и слово состояния 2 (Страница 100) |
| SATZANW | Выбор кадра перемещения см. Управляющее слово выбора кадра (Страница 106) |
| AKTSATZ | Текущий выбранный кадр перемещения |
| MDI_TARPOS | Заданное значение положения при прямой установке заданного значения (MDI) |
| XIST_A | Фактическое значение положения (32 бит) |
| OVERRIDE | Заданное значение скорости |
| MELDW | Слово состояния для сообщений см. Слово состояния сообщений (Страница 108) |
| NIST_B | Фактическое значение скорости (32 бит) |
| frei | Свободное соединение |
| MDI_VELOCITY | MDI скорость |
| MDI_ACC | MDI ускорение |
| MDI_DEC | MDI торможение |
| MDI_MOD | Выбор режима позиционирования при прямой установке заданного значения (MDI) см. |
| POS_STW | Управляющее слово режима MDI (Страница 107) |
| POS_ZSW | Управляющее слово для простого позиционера |
| POS_STW1 | Слово состояния для простого позиционера см. Auto-Hotspot |
| POS_ZSW1 | Управляющее слово 1 для простого позиционера |
| POS_STW2 | Слово состояния 1 для простого позиционера см. Управляющее слово и слово состояния 1 для позиционера (Страница 102) |
| POS_ZSW2 | Управляющее слово 2 для простого позиционера |
| WARN_CODE | Слово состояния 2 для простого позиционера см. Управляющее слово и слово состояния 2 для позиционера (Страница 104) |
| FAULT_CODE | Номер текущего предупреждения |
| | Номер текущего предупреждения |

Подключение данных процесса



Изображены Подключение передаваемых слов
е 7-2



Изображены Подключение принимаемых слов
 е 7-3

Если для решаемой задачи требуется индивидуальная телеграмма, то можно настроить одну из predetermined телеграмм через параметры r0922 и r2079. Подробности можно найти в "Справочнике по параметрированию" в функциональных схемах 2420 и 2472.

7.3.1.1 Управляющее слово и слово состояния 1

Управляющее слово 1 (STW1)

Таблица 7-4 Управляющее слово 1 для активного простого позиционера

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|-----|-----------------------------|--|--------------------|
| 0 | 0 = ВЫКЛ1 | Двигатель выполняет торможение с временем торможения r1121 задатчика интенсивности. В состоянии покоя преобразователь выключает двигатель. | p0840[0] = r2090.0 |
| | 0 → 1 = ВКЛ | Преобразователь переходит в состояние "Готовность к работе". Если дополнительно Бит 3 = 1, преобразователь включает двигатель. | |
| 1 | 0 = ВЫКЛ2 | Сразу же отключить двигатель, после двигатель прекращает вращение. | p0844[0] = r2090.1 |
| | 1 = нет ВЫКЛ2 | Включение двигателя (команда ВКЛ) возможно. | |
| 2 | 0 = быстрый останов (ВЫКЛ3) | Быстрая остановка: двигатель выполняет торможение с временем торможения ВЫКЛ3 r1135 до состояния покоя. | p0848[0] = r2090.2 |

7.3 PROFIdrive-профиль для PROFIBUS и PROFINET

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|--------|--|--|---------------------|
| | 1 = нет быстрого останова (ВЫКЛЗ) | Включение двигателя (команда ВКЛ) возможно. | |
| 3 | 0 = блокировать работу | Сразу же отключить двигатель (погасить импульсы). | p0852[0] = r2090.3 |
| | 1 = разрешить работу | Включить двигатель (возможно разрешение импульсов). | |
| 4 | 0 = отклонить задание перемещения | Ось останавливается с макс. замедлением до состояния покоя. Преобразователь отклоняет текущее задание перемещения. | p2641 = r2090.4 |
| | 1 = не отклонять задание перемещения | Запуск оси возможен или движение в заданное положение. | |
| 5 | 0 = промежуточный останов | Ось останавливается с заданной проценткой торможения до состояния покоя. Преобразователь выполняет текущее задание перемещения. | p2640 = r2090.5 |
| | 1 = нет промежуточного останова | Запуск оси возможен или продолжение движения в заданное положение. | |
| 6 | 0 → 1: Активировать задание перемещения | Преобразователь запускает движение оси в заданное положение. | p2631 = r2090.6 |
| | 0 → 1: Применение заданного значения MDI | | p2650 = r2090.6 |
| 7 | 0 → 1: = квитировать ошибки | Квитировать ошибку в преобразователе. Если команда ВКЛ еще сохраняется, то преобразователь переходит в состояние "Блокировка включения". | p2103[0] = r2090.7 |
| 8 | 1 = толчковый режим работы Бит 0 | Толчковый режим работы 1 | p2589 = r2090.7 |
| 9 | 1 = толчковый режим работы Бит 1 | Толчковый режим работы 2 | p2590 = r2090.7 |
| 10 | 0 = нет управления через ПЛК | Преобразователь игнорирует данные процесса от полевой шины. | p0854[0] = r2090.10 |
| | 1 = управление через ПЛК | Управление по полевой шине, преобразователь получает данные процесса по полевой шине. | |
| 11 | 0 = стоп реферирования | --- | p2595 = r2090.11 |
| | 1 = старт реферирования | Преобразователь запускает процесс реферирования. | |
| 12 | Зарезервировано | | |
| 13 | 0 → 1: Внешняя смена кадров | Ось переходит на следующий кадр перемещения. | p2633 = r2090.13 |
| 14, 15 | Зарезервировано | | |

Слово состояния 1 (ZSW1)

Таблица 7-5 Слово состояния 1 для активного простого позиционера

| Бит | Значение | | Примечания | П-№ |
|-----|--|------------------------------|---|----------------------|
| | Телеграмма 110 | Телеграмма 111 | | |
| 0 | 1 = готовность к включению | | Блок питания включен, электроника инициализирована, импульсы заблокированы. | p2080[0] = r0899.0 |
| 1 | 1 = готовность к работе | | Двигатель включен (команда ВКЛ = 1), нет активных ошибок. С помощью команды "Разрешить работу" (STW1.3) преобразователь включает двигатель. | p2080[1] = r0899.1 |
| 2 | 1 = разрешена работа | | Двигатель движется по заданному значению. См. управляющее слово 1, бит 3. | p2080[2] = r0899.2 |
| 3 | 1 = активная ошибка | | Имеет место ошибка в преобразователе. Квитируйте ошибку через STW1.7. | p2080[3] = r2139.3 |
| 4 | 1 = ВЫКЛ2 не активна | | «Выбег до состояния покоя» не активен. | p2080[4] = r0899.4 |
| 5 | 1 = ВЫКЛ3 не активна | | Быстрый останов не активен. | p2080[5] = r0899.5 |
| 6 | 1 = блокировка включения активна | | Включение двигателя возможно только после команды ВЫКЛ1 и повторной команды ВКЛ. | p2080[6] = r0899.6 |
| 7 | 1 = предупреждение активно | | Двигатель остается включенным; квитирования не требуется. | p2080[7] = r2139.7 |
| 8 | 1 = допустимое отклонение, обусловленное запаздыванием | | Текущее расхождение между фактическим и заданным значением положения находится в разрешенном допуске p2546. | p2080[8] = r2684.8 |
| 9 | 1 = запрос управления | | Запрос в систему автоматизации на передачу ей управления преобразователем. | p2080[9] = r0899.9 |
| 10 | 1 = заданное положение достигнуто | | Ось достигла заданного положения. | p2080[10] = r2684.10 |
| 11 | 1 = референтная точка установлена | | Ось реферирована. | p2080[11] = r2684.11 |
| 12 | 0 → 1 = квитирование, кадр перемещения активен | | --- | p2080[12] = r2684.12 |
| 13 | 1 = ось остановлена | | Величина скорости меньше, чем p2161. | p2080[13] = r2199.0 |
| 14 | Зарезервировано | 1 = ось разгоняется | --- | p2080[14] = r2684.4 |
| 15 | Зарезервировано | 1 = ось выполняет торможение | --- | p2080[15] = r2684.5 |

7.3.1.2 Управляющее слово и слово состояния 2

Управляющее слово 2 (STW2)

Таблица 7-6 Управляющее слово 2 и подключение в преобразователе

| Бит | Значение | Примечания | Соединение | |
|--------|---|------------|-----------------------|-----------------------|
| | | | Телеграмма 9 | Телеграммы 110, 111 |
| 0 | Выбор блока данных привода DDS Бит 0 | | p0820[0] = r2092.0 | p0820[0] = r2093.0 |
| 1 | Выбор блока данных привода DDS Бит 1 | | p0821[0] = r2092.1 | p0821[0] = r2093.1 |
| 1...6 | Зарезервировано | | | |
| 7 | 1 = выбор оси в режиме парковки | | p0897 = r2092.7 | p0897 = r2093.7 |
| 8 | 1 = наезд на жесткий упор | | p1545[0] = r2092.8 | p1545[0] = r2093.8 |
| 9...15 | Зарезервировано | | | |

Слово состояния 2 (ZSW2)

Таблица 7-7 Слово состояния 2 и соединение в преобразователе

| Бит | Значение | Описание | Соединение |
|---------|---|---|-------------------------|
| 0 | 1 = блок данных привода DDS активен Бит 0 | | p2081[0] = r0051.0 |
| 1 | 1 = блок данных привода DDS активен Бит 1 | | p2081[1] = r0051.1 |
| 2...4 | Зарезервировано | | |
| 5 | 1 = класс предупреждения Бит 0 | Только для диагностики при использовании системы управления SIMOTION. | p2081[5] = r2139.11 |
| 6 | 1 = класс предупреждения Бит 1 | | p2081[6] = r2139.12 |
| 7 | 1 = ось в режиме парковки активна | --- | p2081[7] = r0896.0 |
| 8 | 1 = наезд на жесткий упор | --- | p2081[8] = r1406.8 |
| 9 | Зарезервировано | | |
| 10 | 1 = импульсы разрешены | Двигатель включен. | p2081[10] = r0899.11 |
| 11...15 | Зарезервировано | | |
| | | | p2081[11] = r0835.0 |

7.3.1.3 Управляющие слова и слова состояния для позиционера

Управляющее слово позиционера (POS_STW)

Таблица 7-8 POS_STW и соединение с параметрами в преобразователе

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|--------|--|---|--------------------|
| 0 | 1 = режим слежения | Преобразователь непрерывно корректирует заданное значение положения по фактическому значению положения. | p2655[0] = r2092.0 |
| 1 | 1 = установить референтную точку | Преобразователь берет координату референтной точки в свое фактическое и заданное значение положения. | p2596 = r2092.1 |
| 2 | 1 = референтный кулачок активен | Нагрузка в настоящее время находится на референтном кулачке. | p2612 = r2092.2 |
| 3 | Зарезервировано | --- | --- |
| 4 | | | |
| 5 | 1 = инкрементальная толчковая подача активна | Если команда толчкового движения активна, то преобразователь перемещает нагрузку на установленный участок пути в положительном или отрицательном направлении. | p2591 = r2092.5 |
| | 0 = скорость толчкового режима активна | Если команда толчкового движения активна, то преобразователь перемещает нагрузку со скоростью толчкового режима в направлении начала или конца области перемещения. | |
| 6...15 | Зарезервировано | --- | --- |

Слово состояния позиционера (POS_ZSW)

Таблица 7-9 POS_ZSW и соединение с параметрами в преобразователе

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|-----|---|--|--------------------|
| 0 | 1 = режим слежения активен | Преобразователь находится в режиме слежения. | p2084[0] = r2683.0 |
| 1 | 1 = ограничение скорости активно | Преобразователь ограничивает скорость оси. | p2084[1] = r2683.1 |
| 2 | 1 = заданное значение установлено | Заданное значение более не изменяется в процессе позиционирования. | p2084[2] = r2683.2 |
| 3 | 1 = заданное положение достигнуто | Ось в окне позиционирования. | p2084[3] = r2684.3 |
| 4 | 1 = ось движется вперед | Ось движется в положительном направлении. | p2084[4] = r2683.4 |
| | 0 = ось в состоянии покоя или движется назад | --- | |
| 5 | 1 = ось движется назад | Ось движется в отрицательном направлении. | p2084[5] = r2683.5 |
| | 0 = ось в состоянии покоя или движется вперед | --- | |
| 6 | 1 = наезд на программный конечный выключатель минус | Нагрузка находится вне разрешенной области перемещения. | p2084[6] = r2683.6 |

7.3 PROFIdrive-профиль для PROFIBUS и PROFINET

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|-----|---|--|----------------------|
| 7 | 1 = наезд на программный конечный выключатель плюс | | p2084[7] = r2683.7 |
| 8 | 1 = фактическое значение положения ≤ позиция переключения профилей кулачков 1 | Подтверждение программного кулачка в преобразователе. | p2084[8] = r2683.8 |
| | 0 = переход через позицию переключения профилей кулачков 1 | | |
| 9 | 1 = фактическое значение положения ≤ позиция переключения профилей кулачков 2 | | p2084[9] = r2683.9 |
| | 0 = переход через позицию переключения профилей кулачков 2 | | |
| 10 | 1 = прямой вывод 1 активен | Преобразователь устанавливает эти сигналы в текущем кадре перемещения. | p2084[10] = r2683.10 |
| 11 | 1 = прямой вывод 2 активен | См. также раздел: Auto-Hotspot | p2084[11] = r2683.11 |
| 12 | 1 = жесткий упор достигнут | Ось находится на жестком упоре | p2084[12] = r2683.12 |
| 13 | 1 = зажимной момент жесткого упора достигнут | Ось находится на жестком упоре и зажимной момент достигнут | p2084[13] = r2683.13 |
| 14 | 1 = наезд на жесткий упор активен | Преобразователь перемещает ось на жесткий упор. | p2084[14] = r2683.14 |
| 15 | Зарезервировано | --- | --- |

7.3.1.4 Управляющее слово и слово состояния 1 для позиционера

Управляющее слово позиционера 1 (POS_STW1)

Таблица 7-10 POS_STW1 и соединение с параметрами в преобразователе

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|---------|---|---|-----------------|
| 0 | Выбор кадра перемещения Бит 0 | Выбор кадра перемещения. | p2625 = r2091.0 |
| 1 | Выбор кадра перемещения Бит 1 | | p2626 = r2091.1 |
| 2 | Выбор кадра перемещения Бит 2 | | p2627 = r2091.2 |
| 3 | Выбор кадра перемещения Бит 3 | | p2628 = r2091.3 |
| 4 ... 7 | Зарезервировано | --- | --- |
| 8 | 0 = относительное позиционирование выбрано | Преобразователь интерпретирует заданное значение положения как заданную позицию относительно начальной позиции. | p2648 = r2091.8 |
| | 1 = абсолютное позиционирование выбрано | Преобразователь интерпретирует заданное значение положения как абсолютную заданную позицию относительно нулевой точки станка. | |
| 9 | 01 = абсолютное позиционирование для круговой оси в положительном направлении | Выбор типа позиционирования для круговой оси. | p2651 = r2091.9 |

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|-----|---|--|------------------|
| 10 | 10 = абсолютное позиционирование для круговой оси в отрицательном направлении | | p2652 = r2091.10 |
| | 00, 11 = абсолютное позиционирование для круговой оси по кратчайшему пути | | |
| 11 | Зарезервировано | --- | --- |
| 12 | 1 = постоянное применение | Преобразователь применяет изменения заданного значения положения немедленно. | p2649 = r2091.12 |
| | 0 = смена кадра MDI с управляющим словом 1, бит 6 | Преобразователь применяет измененное заданное значение положения при смене сигнала 0 → 1 управляющего слова 1, бит 6. См. также раздел: Управляющее слово и слово состояния 1 (Страница 97). | |
| 13 | Зарезервировано | --- | --- |
| 14 | 1 = выбор настройки | Переключение режима работы оси между "Настройкой" и "Позиционированием", см. также раздел: Прямая установка заданного значения (MDI) (Страница 219). | p2653 = r2091.14 |
| | 0 = выбор позиционирования | | |
| 15 | 1 = активировать MDI | Преобразователь получает свое заданное значение положения от внешней системы управления. | p2647 = r2091.15 |
| | 0 = деактивировать MDI | | |

Слово состояния позиционера 1 (POS_ZSW1)

Таблица 7-11 POS_ZSW1 и соединение с параметрами в преобразователе

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|-----|---|--|-----------------------|
| 0 | Активный кадр перемещения Бит 0 (2 ⁰) | Номер текущего выбранного кадра перемещения. | p2083[0] = r2670[0] |
| 1 | Активный кадр перемещения Бит 1 (2 ¹) | | p2083[1] = r2670[1] |
| 2 | Активный кадр перемещения Бит 2 (2 ²) | | p2083[2] = r2670[2] |
| 3 | Активный кадр перемещения Бит 3 (2 ³) | | p2083[3] = r2670[3] |
| 4 | Активный кадр перемещения Бит 4 (2 ⁴) | | p2083[4] = r2670[4] |
| 5 | Активный кадр перемещения Бит 5 (2 ⁵) | | p2083[5] = r2670[5] |
| 6 | Зарезервировано | --- | --- |
| 7 | | | |
| 8 | 1 = СТОП-кулачок минус активен | Ось в настоящее время находится на СТОП-кулачке. | p2083[08] = r2684[13] |
| 9 | 1 = СТОП-кулачок плюс активен | | p2083[09] = r2684[14] |

7.3 PROFIdrive-профиль для PROFIBUS и PROFINET

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|-----|-----------------------------------|--|-----------------------|
| 10 | 1 = толчковый режим активен | Преобразователь находится в толчковом режиме. | p2083[10] = r2094[0] |
| 11 | 1 = реферирование активно | В настоящий момент преобразователь выполняет реферирование. | p2083[11] = r2094[1] |
| 12 | 1 = реферирование на лету активно | Реферирование преобразователя происходит при переходе через референтный кулачок. | p2083[12] = r2684[1] |
| 13 | 1 = кадр перемещения активен | Преобразователь получает свое заданное значение положения из кадра перемещения. | p2083[13] = r2094[2] |
| 14 | 1 = настройка активна | Ось находится в режиме работ "Настройка". | p2083[14] = r2094[4] |
| 15 | 1 = MDI активна | Преобразователь получает свое заданное значение положения от внешней системы управления. | p2083[15] = r2670[15] |
| | 0 = MDI не активна | | |

7.3.1.5 Управляющее слово и слово состояния 2 для позиционера

Управляющее слово позиционера 2 (POS_STW2)

Таблица 7-12 POS_STW2 и соединение с параметрами в преобразователе

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|-----|---|--|--------------------|
| 0 | 1 = активировать режим слежения | Преобразователь непрерывно корректирует заданное значение положения по фактическому значению положения. | p2655[0] = r2092.0 |
| 1 | 1 = установить референтную точку | Преобразователь берет координату референтной точки в свое фактическое и заданное значение положения. | p2596 = r2092.1 |
| 2 | 1 = референтный кулачок активен | Ось в настоящее время находится на референтном кулачке. | p2612 = r2092.2 |
| 3 | Зарезервировано | --- | --- |
| 4 | | | |
| 5 | 1 = инкрементальная толчковая подача активна | Если команда толчкового движения активна, то преобразователь перемещает ось на установленный участок пути в положительном или отрицательном направлении. | p2591 = r2092.5 |
| | 0 = скорость толчкового режима активна | | |
| 6 | Зарезервировано | --- | --- |
| 7 | | | |
| 8 | 1 = выбор реферирования на лету | Выбор типа реферирования. | p2597 = r2092.8 |
| | 0 = выбор реферирования через движение к референтной точке | | |
| 9 | 1 = запуск движения к референтной точке в отрицательном направлении | Выбор направления запуска автоматического реферирования. | p2604 = r2092.9 |

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|-----|--|--|---------------------|
| | 0 = запуск движения к референтной точке в положительном направлении | | |
| 10 | 1 = выбор измерительного щупа 2 0 = выбор измерительного щупа 1 | Фронт входа измерительного щупа, с которым преобразователь реферерирует свое фактическое значение положения. | p2510[0] = r2092.10 |
| 11 | 1 = измерительный щуп, задний фронт 0 = измерительный щуп, передний фронт | Фронт входа измерительного щупа, с которым преобразователь реферерирует свое фактическое значение положения. | p2511[0] = r2092.11 |
| 12 | Зарезервировано | --- | --- |
| 13 | | | |
| 14 | 1 = программный конечный выключатель активен | Преобразователь обрабатывает свои программные конечные выключатели. | p2582 = r2092.14 |
| 15 | 1 = СТОП-кулачок активен | Преобразователь обрабатывает СТОП-кулачки. | p2568 = r2092.15 |

Слово состояния позиционера 2 (POS_ZSW2)

Таблица 7-13 POS_ZSW2 и соединение с параметрами в преобразователе

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|-----|---|---|--------------------|
| 0 | 1 = режим слежения активен | Преобразователь находится в режиме слежения. | p2084[0] = r2683.0 |
| 1 | 1 = ограничение скорости активно | Преобразователь ограничивает скорость оси. | p2084[1] = r2683.1 |
| 2 | 1 = заданное значение установлено | Заданное значение более не изменяется в процессе позиционирования. | p2084[2] = r2683.2 |
| 3 | 1 = печатная метка вне внешнего окна | При реферировании на лету отклонение от фактического значения положения и референтной точки было больше разрешенного. | p2084[3] = r2684.3 |
| 4 | 1 = ось движется вперед | Ось движется в положительном направлении. | p2084[4] = r2683.4 |
| | 0 = ось в состоянии покоя или движется назад | --- | |
| 5 | 1 = ось движется назад | Ось движется в отрицательном направлении. | p2084[5] = r2683.5 |
| | 0 = ось в состоянии покоя или движется вперед | --- | |
| 6 | 1 = наезд на программный конечный выключатель минус | Ось находится вне разрешенной области перемещения. | p2084[6] = r2683.6 |
| 7 | 1 = наезд на программный конечный выключатель плюс | | p2084[7] = r2683.7 |
| 8 | 1 = фактическое значение положения ≤ позиция переключения профилей кулачков 1 | Подтверждение механизма уставок в преобразователе. | p2084[8] = r2683.8 |
| | 0 = переход через позицию переключения профилей кулачков 1 | | |

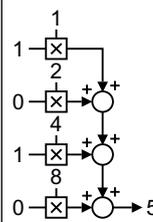
| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|-----|---|--|----------------------|
| 9 | 1 = фактическое значение положения ≤ позиция переключения профилей кулачков 2 | | p2084[9] = r2683.9 |
| | 0 = переход через позицию переключения профилей кулачков 2 | | |
| 10 | 1 = прямой вывод 1 активен | Преобразователь устанавливает эти сигналы в текущем кадре перемещения. | p2084[10] = r2683.10 |
| 11 | 1 = прямой вывод 2 активен | См. также раздел: Кадры перемещения (Страница 207) | p2084[11] = r2683.11 |
| 12 | 1 = жесткий упор достигнут | Ось находится на жестком упоре | p2084[12] = r2683.12 |
| 13 | 1 = зажимной момент жесткого упора достигнут | Ось находится на жестком упоре и зажимной момент достигнут | p2084[13] = r2683.13 |
| 14 | 1 = наезд на жесткий упор активен | Преобразователь перемещает ось на жесткий упор. | p2084[14] = r2683.14 |
| 15 | 1 = команда перемещения активна | Сообщение, перемещает ли преобразователь ось в настоящий момент. | p2084[15] = r2684.15 |
| | 0 = ось остановлена | | |

7.3.1.6 Управляющее слово выбора кадра

Выбор кадра

Таблица 7-14 Выбор кадра и соединение в преобразователе

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|--------|------------------------|---|------------------|
| 0 | Выбор кадра Бит 0 | Пример выбора кадра перемещения номер 5: | p2625 = r2091.0 |
| 1 | Выбор кадра Бит 1 | | p2626 = r2091.1 |
| 2 | Выбор кадра Бит 2 | | p2627 = r2091.2 |
| 3 | Выбор кадра Бит 3 | | p2628 = r2091.3 |
| 4...14 | Зарезервировано | | |
| 15 | 0 = деактивировать MDI | Переключение кадров перемещения на прямую установку заданного значения. | p2647 = r2091.15 |
| | 1 = активировать MDI | | |



Актуальный кадр перемещения

Таблица 7-15 Подтверждение актуального кадра перемещения

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|--------|--------------------------------|------------|----------------------|
| 0 | Текущий кадр перемещения Бит 0 | --- | p2081[0] = r2670.0 |
| 1 | Текущий кадр перемещения Бит 1 | | p2081[1] = r2670.1 |
| 2 | Текущий кадр перемещения Бит 2 | | p2081[2] = r2670.2 |
| 3 | Текущий кадр перемещения Бит 3 | | p2081[3] = r2670.3 |
| 4...14 | Зарезервировано | | |
| 15 | 0 = MDI активна | --- | p2081[15] = r2670.15 |
| | 1 = MDI не активна | | |

7.3.1.7 Управляющее слово режима MDI

Режим MDI

Таблица 7-16 Выбор режима MDI и соединение с параметрами в преобразователе

| Бит | Значение | Примечания | П-№ |
|--------|---|---|-----------------|
| 0 | 0 = относительное позиционирование выбрано | Преобразователь интерпретирует заданное значение положения как заданную позицию относительно начальной позиции. | p2648 = r2094.0 |
| | 1 = абсолютное позиционирование выбрано | | |
| 1 | 01 = абсолютное позиционирование для круговой оси в положительном направлении | Выбор типа позиционирования для круговой оси. | p2651 = r2094.1 |
| 2 | 10 = абсолютное позиционирование для круговой оси в отрицательном направлении | | p2652 = r2094.2 |
| | 00, 11 = абсолютное позиционирование для круговой оси по кратчайшему пути | | |
| 3...15 | Зарезервировано | | |

7.3.1.8 Слово состояния сообщений

Слово состояния сообщений (MELDW)

Таблица 7-17 Слово состояния для сообщений и соединение с параметрами в преобразователе

| Бит | Значение | Описание | П-№ |
|--------|---|--|----------------------|
| 0 | 0 = задатчик интенсивности активен | Двигатель в настоящий момент разгоняется или выполняет торможение | p2082[0] = r2199.5 |
| | 1 = разгон/торможение завершены | Заданное значение скорости и текущая скорость равны. | |
| 1 | 1 = использование момента [%] < пороговое значение момента вращения 2 (p2194) | --- | p2082[1] = r2199.11 |
| 2 | 1 = n_фкт < пороговое значение скорости 3 (p2161) | --- | p2082[2] = r2199.0 |
| 3 | 1 = n_фкт пороговое значение скорости 2 (p2155) | --- | p2082[3] = r2197.1 |
| 4, 5 | Зарезервировано | | |
| 6 | 1 = предупреждение "перегрев двигателя" отсутствует | Температура двигателя в допустимом диапазоне. | p2082[6] = r2135.14 |
| 7 | 1 = нет предупреждения о тепловой перегрузке силовой части | Температура преобразователя в допустимом диапазоне. | p2082[7] = r2135.15 |
| 8 | 1 = расхождение между заданным и фактическим значением скорости в диапазоне допуска t_вкл | Заданное значение скорости и текущая скорость лежат в диапазоне допуска p2163. | p2082[8] = r2199.4 |
| 9, 10 | Зарезервировано | | |
| 11 | 1 = разрешение регулятора | Регулятор скорости разрешен. | p2082[11] = r0899.8 |
| 12 | 1 = привод готов | Преобразователь готов к включению. | p2082[12] = r0899.7 |
| 13 | 1 = импульсы разрешены | Двигатель включен. | p2082[13] = r0899.11 |
| 14, 15 | Зарезервировано | | |

7.3.1.9 Функциональный блок FB283

Обзор

Функциональный блок FB283 это интерфейсный блок, упрощающий подключение преобразователя с EPos к контроллеру SIMATIC S7 по PROFIBUS / PROFINET.

Блок FB283 передает все необходимые данные процесса привода. В первую очередь он рекомендуется для управления функциями EPOS у SINAMICS G120, но с таким же успехом может использоваться и для приводов с регулируемой скоростью вращения.

Кроме этого, FB283 предлагает следующие функции:

- Чтение и запись параметров в преобразователе.
- Выгрузка буфера ошибок преобразователя.

- Передача до 16 кадров перемещения за одну функцию.
- Чтение или запись до 10 любых параметров в одном задании, например, настройку устройства.

Пример проекта и описание FB283 можно найти в Интернете: FB283 (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/25166781>).

7.3.1.10 Расширение телеграмм и изменение подключения сигналов

После выбора телеграммы преобразователь соединяет соответствующие сигналы с интерфейсом полевой шины. Преобразователь защищает это соединение от изменений.

Расширение телеграммы

Если необходимо расширить телеграмму, то выполните следующее:

Таблица 7-18 Порядок действий

| Параметр | Описание |
|---|---|
| p0922 = 999 | Выбор телеграммы PROFIDrive |
| | 999: Свободное конфигурирование телеграммы с BICO |
| p2079 | PROFIdrive PZD выбор телеграммы расширенный Установите подходящую телеграмму: |
| | 7: стандартная телеграмма 7, PZD-2/2 |
| | 9: стандартная телеграмма 9, PZD-10/5 |
| | 110: телеграмма SIEMENS 110, PZD-12/7 111: телеграмма SIEMENS 111, PZD-12/12 |
| Теперь можно расширить телеграмму, соединив передаваемые слова PZD и принимаемые слова PZD с сигналами на свой выбор. | |

Дополнительную информацию можно найти в функциональных схемах 2468 и 2470 "Справочника по параметрированию".

Изменение соединения сигналов телеграммы

Если необходимо изменить соединение сигналов или дополнить телеграммы, то выполните следующее:

Таблица 7-19 Порядок действий

| Параметр | Описание |
|--|---|
| p0922 = 999 | Выбор телеграммы PROFIDrive |
| | 999: Свободное конфигурирование телеграммы с BICO |
| p2079 = 999 | PROFIdrive PZD расширенный выбор телеграмм |
| | 999: Свободное конфигурирование телеграммы с BICO |
| Теперь можно свободно соединять все сигналы интерфейса полевой шины. | |

Дополнительную информацию можно найти в функциональных схемах 2468 и 2470 "Справочника по параметрированию".

7.3.1.11 Поперечная трансляция

«Прямой обмен данными» называют также «Коммуникация Slave-Slave» или «Поперечная трансляция». При этом обмен данными между Slave осуществляется без прямого участия Master.

Пример: Преобразователь использует фактическое значение скорости вращения другого преобразователя как собственное заданное значение скорости вращения.

Определения

- **Источник:** Slave, передающий данные для поперечной трансляции.
- **Получатель:** Slave, получающий данные в режиме поперечной трансляции от источника.
- **Каналы и точки доступа** определяют данные, используемые для прямой передачи.

Ограничения

- Прямой обмен данными в текущей версии микропрограммного обеспечения возможен только для преобразователей с коммуникацией PROFIBUS.
- На привод разрешено макс. 12 PZD
- Для одного источника возможно макс. 4 канала

Порядок действий

Конфигурирование прямого обмена данными выполняется следующим образом:

1. Определите в системе управления:
 - Какие преобразователи работают как источники (передатчики), а какие как получатели (приемники)?
 - Какие данные или области данных (точки доступа) используются для прямого обмена данными?
2. Определите в преобразователе:
Каким образом получатель обрабатывает данные, переданные в режиме прямого обмена данными?



Прямой обмен данными сконфигурирован.

См. также раздел: Конфигурирование поперечной трансляции в STEP 7 (Страница 393).

7.3.2 Ациклическая коммуникация

7.3.2.1 Ациклическая коммуникация

Через PROFIBUS и PROFINET связь с преобразователем может осуществляться как в циклическом, так и в ациклическом режимах.

Преобразователь поддерживает следующие типы ациклической коммуникации:

- Чтение и запись параметров через "Блок данных 47" (до 240 байт на задание записи или чтения)
- Считывание спец. параметров профиля
- Обмен данными с панелью SIMATIC (Human Machine Interface или интерфейс человек-машина)

Пример программы STEP-7 для ациклической передачи данных можно найти в разделе Пример программы STEP 7 для ациклической коммуникации (Страница 389).

7.3.2.2 Чтение и изменение параметров через блок данных 47

Чтение значений параметров

Таблица 7-20 Запрос на чтение параметров

| Блок данных | Байт n | Байт n + 1 | n |
|-------------------|--|--|-----|
| Заголовок | Значения <i>01 hex ... FF hex</i> | 01 hex: задание чтения | 0 |
| | 01 hex | Число параметров (m) <i>01 hex ... 27 hex</i> | 2 |
| Адрес, параметр 1 | Атрибут <i>10 hex</i> : Значение параметра <i>20 hex</i> : Описание параметра | Число индексов <i>00 hex ... EA hex</i> (у параметров без индекса: 00 hex) | 4 |
| | Номер параметра <i>0001 hex ... FFFF hex</i> | | 6 |
| | Номер 1-ого индекса <i>0000 hex ... FFFF hex</i> (у параметров без индекса: 0000 hex) | | 8 |
| | ... | | ... |
| Адрес, параметр 2 | ... | | ... |
| ... | ... | | ... |
| Адрес, параметр m | ... | | ... |

Таблица 7-21 Ответ преобразователя на задание чтения

| Блок данных | Байт n | Байт n + 1 | n |
|-------------|-------------------------------------|--|---|
| Заголовок | Значения (идентично заданию чтения) | 01 hex: Преобразователь выполнил задание чтения. 81 hex: Преобразователю не удалось выполнить задание чтения полностью. | 0 |
| | 01 hex | Число параметров (m) (идентично заданию чтения) | 2 |

| Блок данных | Байт n | Байт n + 1 | n |
|----------------------|--|---|-----|
| Значения, параметр 1 | Формат 02 hex: Integer8 03 hex: Integer16 04 hex: Integer32 05 hex: Unsigned8 06 hex: Unsigned16 07 hex: Unsigned32 08 hex: FloatingPoint 10 hex OctetString 13 hex TimeDifference 41 hex: Byte 42 hex: Word 43 hex: Double word 44 hex: Error | Число значений индекса или - при отрицательном ответе - число значений ошибки | 4 |
| | Значение 1-ого индекса или - при отрицательном ответе - Значение ошибки 1 Значения ошибок перечислен в таблице в конце этого раздела. | | 6 |
| | ... | | ... |
| Значения, параметр 2 | ... | | |
| ... | ... | | |
| Значения, параметр m | ... | | |

Изменение значений параметров

Таблица 7-22 Запрос на изменение параметров

| Блок данных | Байт n | Байт n + 1 | n |
|-------------------|--|--|-----|
| Заголовок | Значения 01 hex ... FF hex | 02 hex: запрос на изменение | 0 |
| | 01 hex | Число параметров (m) 01 hex ... 27 hex | 2 |
| Адрес, параметр 1 | 10 hex: значение параметра | Число индексов 00 hex ... EA hex (00 hex и 01 hex однозначны) | 4 |
| | Номер параметра 0001 hex ... FFFF hex | | 6 |
| | Номер 1-ого индекса 0001 hex ... FFFF hex | | 8 |
| | ... | | ... |
| Адрес, параметр 2 | ... | | |
| ... | ... | | ... |
| Адрес, параметр m | ... | | |

| Блок данных | Байт n | Байт n + 1 | n |
|----------------------|--|---|---|
| Значения, параметр 1 | Формат <i>02 hex</i> : Integer 8 <i>03 hex</i> : Integer 16 <i>04 hex</i> : Integer 32 <i>05 hex</i> : Unsigned 8 <i>06 hex</i> : Unsigned 16 <i>07 hex</i> : Unsigned 32 <i>08 hex</i> : Floating Point <i>10 hex</i> : Octet String <i>13 hex</i> : Time Difference <i>41 hex</i> : Byte <i>42 hex</i> : Word <i>43 hex</i> : Double word | Число значений индекса <i>00 hex ... EA hex</i> | |
| | Значение 1-ого индекса | | |
| | ... | | |
| Значения, параметр 2 | ... | | |
| ... | ... | | |
| Значения, параметр m | ... | | |

Таблица 7-23 Ответ, если преобразователь выполнил запрос на изменение

| Блок данных | Байт n | Байт n + 1 | n |
|-------------|---|---|---|
| Заголовок | Значения (идентично запросу на изменение) | 02 hex | 0 |
| | 01 hex | Число параметров (идентично запросу на изменение) | 2 |

Таблица 7-24 Ответ, если преобразователь выполнил запрос на изменение не полностью

| Блок данных | Байт n | Байт n + 1 | n |
|----------------------|--|---|-----|
| Заголовок | Значения (идентично запросу на изменение) | 82 hex | 0 |
| | 01 hex | Число параметров (идентично запросу на изменение) | 2 |
| Значения, параметр 1 | Формат 40 hex: Zero (запрос на изменение для этого блока данных выполнен) 44 hex: Error (запрос на изменение для этого блока данных не выполнен) | Число значений ошибок 00 hex или 02 hex | 4 |
| | Только при «Error» - значение ошибки 1 Значения ошибок перечислены в таблице в конце этого раздела. | | 6 |
| | Только при «Error» - Значение ошибки 2 Значение ошибки 2 либо равно нулю, либо ему присваивается номер первого индекса, при котором возникла ошибка. | | 8 |
| Значения, параметр 2 | ... | | |
| ... | ... | | ... |
| Значения, параметр m | ... | | |

Таблица 7-25 Значения ошибок в ответе параметра

| Значение ошибки | Объяснение |
|-----------------|--|
| 00 hex | Недопустимый номер параметра (Обращение к отсутствующему параметру) |
| 01 hex | Неизменяемое значение параметра (Запрос на изменение неизменяемого значения параметра) |
| 02 hex | Нижняя или верхняя граница значения превышена (Запрос на изменение со значением вне границ значения) |
| 03 hex | Неправильный субиндекс (Обращение к отсутствующему индексу параметра) |
| 04 hex | Нет массива (Обращение с субиндексом к не индексированному параметру) |
| 05 hex | Неправильный тип данных (Запрос на изменение со значением, не подходящим к типу данных параметра) |
| 06 hex | Установка не разрешена, только сброс (Запрос на изменение со значением, отличным от 0, без разрешения) |
| 07 hex | Неизменяемый описательный элемент (Запрос на изменение неизменяемого описательного элемента) |
| 09 hex | Описательные данные отсутствуют (Обращение к отсутствующему описанию, значение параметра имеется) |
| 0B hex | Приоритет управления отсутствует (Запрос на изменение при отсутствии приоритета управления) |
| 0F hex | Текстовый массив отсутствует (Значение параметра хотя и имеется, однако запрос обращен к отсутствующему текстовому массиву) |
| 11 hex | Запрос не может быть выполнен из-за рабочего состояния (Обращение невозможно из-за не объясняемых более подробно временных причин) |
| 14 hex | Недопустимое значение (Запрос на изменение со значением, которое, хотя и лежит в границах, но является недопустимым по другим неизменным причинам, т.е. параметр с определенными единичными значениями) |
| 15 hex | Ответ слишком длинный (Длина текущего ответа превышает макс. передаваемую длину) |
| 16 hex | Недопустимый адрес параметра (<i>Недопустимое или не поддерживаемое значение для атрибута, числа элементов, номера параметра или субиндекса или их комбинации</i>) |
| 17 hex | Недопустимый формат (Запрос на изменение для недопустимого или неподдерживаемого формата) |
| 18 hex | Не консистентное число значений (<i>Число значений данных параметра не совпадает с числом элементов в адресе параметра</i>) |
| 19 hex | Приводной объект не существует (Обращение к несуществующему приводному объекту) |
| 6B hex | Нет доступа по изменению при разрешенном регуляторе. |
| 6C hex | Неизвестный компонент. |
| 6E hex | Запрос на изменение возможен только при вводе двигателя в эксплуатацию (p0010 = 3). |
| 6F hex | Запрос на изменение возможен только при вводе силовой части в эксплуатацию (p0010 = 2). |
| 70 hex | Запрос на изменение возможен только при быстром вводе в эксплуатацию (базовом вводе в эксплуатацию (p0010 = 1)). |
| 71 hex | Запрос на изменение возможен только при готовности преобразователя к работе (p0010 = 0). |
| 72 hex | Запрос на изменение возможен только при сбросе параметров (сброс на заводскую установку) (p0010 = 30). |
| 73 hex | Запрос на изменение возможен только при вводе в эксплуатацию функций безопасности (p0010 = 95). |
| 74 hex | Запрос на изменение возможен только при вводе в эксплуатацию технологического приложения/компонентов (p0010 = 5). |
| 75 hex | Запрос на изменение возможен только в состоянии ввода в эксплуатацию (p0010 ≠ 0). |
| 76 hex | Запрос на изменение невозможен по внутренним причинам (p0010 = 29). |
| 77 hex | Запрос на изменение при загрузке невозможен. |
| 81 hex | Запрос на изменение при загрузке невозможен. |

| Значение ошибки 1 | Объяснение |
|-------------------|---|
| 82 hex | Передача приоритета управления заблокирована через BI: p0806. |
| 83 hex | Требуемое соединение невозможно (Выходной коннектор выводит не значение Float, но входному коннектору требуется Float) |
| 84 hex | Преобразователь не принимает запрос на изменение (Преобразователь занят внутренними расчетами. См. параметр r3996 в "Справочнике по параметрированию" преобразователя. См. также раздел: Дополнительная информация (Страница 403)) |
| 85 hex | Метод доступа не определен. |
| 86 hex | Доступ по записи только при вводе в эксплуатацию блоков данных (p0010 = 15) (Рабочее состояние преобразователя не допускает изменения параметров) |
| 87 hex | Защита ноу-хау активна, доступ заблокирован |
| C8 hex | Запрос на изменение ниже текущей действующей границы (Запрос на изменение для значения, хотя и лежащего в пределах "абсолютных" границ, но выходящего за текущую действующую нижнюю границу) |
| C9 hex | Запрос на изменение выше текущей действующей границы (Пример: Значение параметра слишком большое для мощности преобразователя) |
| CC hex | Запрос на изменение не разрешен (Изменение не разрешено, т.к. отсутствует ключ доступа) |

Другие прикладные примеры

См. также: Чтение и запись параметров через PROFIBUS (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/8894584>).

7.4 Профиль PROFIenergy через PROFINET

7.4.1 PROFIenergy

Открытый профиль PROFIenergy предлагает следующие функции:

- Отключение установок или компонентов установок в нерабочем состоянии
- Контроль потока энергии
- Сигнализация состояния установки

Функции PROFIenergy преобразователя

Система управления верхнего уровня передает в ациклическом режиме команды на преобразователь. Следующие команды и запросы доступны для системы управления:

Управляющие команды

- Start_Pause
Сигнал для начала и продолжительности нерабочего состояния
- End_Pause
Сигнал для возврата в рабочее состояние

Запросы состояния

- PEM_Status
Текущее состояние устройства: режим энергосбережения или рабочее состояние
- Query_Measurement
Энергопотребление

Основные установки в преобразователе

Параметр p5611 определяет реакции на команду PROFIenergy "Start_Pause".

| | | | |
|--|-------------|----|-----|
| PROFIenergy разрешена | p5611.0 = 0 | да | |
| | p5611.0 = 1 | | нет |
| Привод при "Start_Pause" инициирует Выкл 1 | p5611.1= 0 | | нет |
| | p5611.1= 1 | да | |
| Переход в режим энергосбережения из S4 | p5611.2 = 0 | | нет |
| | p5611.2 = 1 | да | |

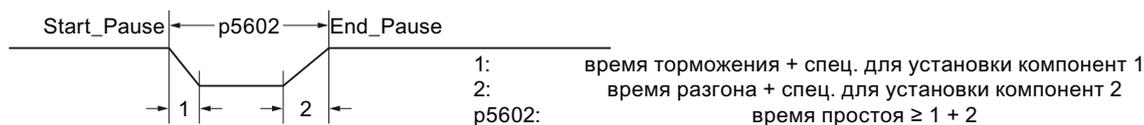
Таблица 7-26 Зависимости установок р5611.0 ... р5611.2

| Бит 0 | Бит 1 | Бит 2 | |
|-------|-------|-------|--|
| 0 | 0 | 0 | Режим энергосбережения разрешен. <ul style="list-style-type: none"> Индикация в r5613 Другие "автоматические" реакции отсутствуют. Установка реакций на команды PROFinergy со стороны преобразователя. |
| 1 | 0/1 | 0/1 | Режим энергосбережения не разрешен. Нет реакции на команды PROFinergy со стороны устройства управления |
| 0 | 1 | 0 | Режим энергосбережения разрешен со следующими реакциями: <ul style="list-style-type: none"> Индикация в r5613 ВЫКЛ1 устанавливается, если от системы управления поступает команда "Start_Pause". <ul style="list-style-type: none"> Команда вступает в силу сразу же в состояниях преобразователя "Блокировка включения" (S1) или "Готовность к включению" (S2). В состоянии "Работа" (S4) ВЫКЛ1 активируется только после перевода преобразователя посредством других команд - со стороны системы управления или со стороны преобразователя - в состояние "Блокировка включения" (S1) или "Готовность к включению" (S2). Пока команда "Start_Pause" остается, преобразователь не может быть включен. При "End_Pause" команда ВЫКЛ1 отменяется. |
| 0 | 1 | 1 | Режим энергосбережения разрешен со следующими реакциями: <ul style="list-style-type: none"> Индикация в r5613 ВЫКЛ1 устанавливается, если от системы управления поступает команда "Start_Pause". Команда вступает в силу сразу же в состояниях преобразователя "Блокировка включения" (S1), "Готовность к включению" (S2), "Готовность к работе" (S3) и "Работа" (S4). При команде "End_Pause" импульсы снова разрешаются и двигатель запускается, если имеет место одно из состояний "Готовность к работе" (S3) или "Работа" (S4). |

Дополнительные установки и индикация

Установки

- Минимальная длительность нерабочего состояния: р5602
 Это необходимое машине время для перехода в режим энергосбережения и обратно в производственный режим.



- Максимальная длительность нерабочего состояния: р5606

- Источник сигнала для перевода преобразователя в состояние S1 (блокировка включения): r5614
(например, r5614 = 722.0 означает, что преобразователь переводится через DI0 в состояние "Блокировка включения").
- Сброс индикации энергопотребления на 0: r0040

Индикаторы

| Отображаемое значение | в преобразователе | в профиле PROFenergy |
|--|---------------------|----------------------|
| Отдаваемая на валу двигателя мощность | r0032 в кВт | ID 34 в Вт |
| Коэффициент мощности | r0038 | ID166 |
| Баланс израсходованной и рекуперированной энергии | r0039[1], в кВт · ч | ID 200 в Вт · ч |
| Подключаемая индикация состояния PROFenergy | r5613 | --- |
| Сэкономленная энергия - со ссылкой на настраиваемую характеристику (r3320 ... r3329) | r0041 | --- |

7.5 Коммуникация по EtherNet/IP

По EtherNet/IP можно устанавливать команды и заданные значения, считывать информацию о состоянии и фактические значения, изменять значения параметров и сбрасывать ошибки.

Передача данных процесса (заданных, фактических значений и т. д.) производится в сети EtherNet/IP через трансляции. Наряду с трансляциями существуют объекты, при помощи которых производится настройка коммуникации. Описание поддерживаемых преобразователем объектов и трансляций содержится в разделе Поддерживаемые объекты (Страница 122)

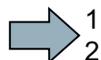
7.5.1 Подключение преобразователя к EtherNet/IP

Для подключения к системе управления в управляющем модуле предусмотрены две розетки RJ45, через которые может быть реализована линейная топология. Посредством использования коммутаторов могут быть реализованы любые топологии.

Рекомендуется использовать следующий штекер с заказным номером: 6GK1901-1BB10-2Ax0 для подключения кабеля EtherNet.

Указания по монтажу SIMATIC NET Industrial Ethernet FastConnect RF45 Plug 180 можно найти в Интернете в Информации о продукте "Инструкция по монтажу для SIMATIC NET Industrial Ethernet FastConnect RJ45 Plug (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/37217116/133300>)".

Порядок действий



Подключение преобразователя к системе управления через Ethernet выполняется следующим образом:

1. Соедините преобразователь при помощи кабеля Ethernet с системой управления.
2. Либо
создайте в системе управления общий модуль ввода/вывода (Страница 130) для циклического обмена данными между системой управления и преобразователем , либо
загрузите в свою систему управления файл EDS или ODVA. Их можно найти в Интернете по адресу: (<http://www.odva.org/Home/CIPPRODUCTCOMPLIANCE/DeclarationsOfConformity/EtherNetIPDOCs/tabid/159/Inq/en-US/Default.aspx>) .



Преобразователь был соединен по EtherNet/IP с системой управления.

См. также раздел: Интерфейсы, штекеры, переключатели, управляющие клеммы и светодиоды CU (Страница 25).

Проводка и экранирование кабеля Ethernet

Информацию по этой теме можно найти в Интернете: EtherNet/IP Guidelines (<http://www.odva.org/Home/ODVATECHNOLOGIES/EtherNetIP/EtherNetIPLibrary/tabid/76/Inq/en-US/Default.aspx>).

Ввод преобразователя в эксплуатацию в сети EtherNet/IP

Для ввода преобразователя в эксплуатацию при помощи STARTER необходимо получить доступ к преобразователю через USB-интерфейс. Для этого необходимо соединить компьютер через USB-интерфейс с преобразователем. См. также Базовый ввод в эксплуатацию со STARTER (Страница 65).

7.5.2 Что потребуется для коммуникации через EtherNet/IP?

Проверьте с помощью следующих вопросов установки коммуникации. Если можно ответить на вопросы с «Да», то установки коммуникации выполнены правильно и можно управлять преобразователем через полевую шину.

- Правильно ли преобразователь подключен к EtherNet/IP?
- Установлен ли файл EDS (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/48351511>) в системе управления?
- Правильно ли установлены интерфейс шины и IP-адрес?
- Сигналы, которыми обмениваются преобразователь и система управления, подсоединены правильно?

7.5.3 Установки коммуникации для EtherNet/IP

Общие установки коммуникации

Для обмена данными через EtherNet/IP с системой управления верхнего уровня необходимо установить параметр p2030 = 10.

Кроме того необходимо выполнить установку следующих данных:

- | | | |
|---------------------|---------|--------------------------------------|
| • IP-адрес | в r8921 | текущее действующее значение в r8931 |
| • Маска подсети | в r8923 | текущее действующее значение в r8933 |
| • Шлюз по умолчанию | в r8922 | текущее действующее значение в r8932 |
| • Имя станции | в r8920 | текущее действующее значение в r8930 |

Данные параметры действительны при условии установки p2030 = 10 для EtherNet/IP, даже если имя параметра указывает на PROFINET.

Измененные адреса становятся активными лишь после выключения и повторного включения преобразователя, в том числе возможно существующего внешнего питания 24 В.

Другие установки для коммуникации через EtherNet/IP

Установка профиля коммуникации

В преобразователе предусмотрены два профиля коммуникации

- r8980 = 0: профиль SINAMICS (заводская установка)
Определенный Siemens профиль привода для EtherNet/IP на основе PROFIdrive
- r8980 = 1: профиль ODVA AC/DC Drive
Определенный ассоциацией ODVA профиль привода

Выбор телеграммы

Выбор телеграмм выполняется через r0922.

При работе с использованием профиля SINAMICS можно выбрать любую из указанных телеграмм.

В случае использования профиля AC/DC ассоциации ODVA следует выбрать стандартную телеграмму, r0922 = 1. Если предполагается использовать описанные в разделе Поддерживаемые объекты (Страница 122) трансляции, работа с файлом EDS невозможна. В этом случае за интеграцию преобразователя в свою систему управления отвечает пользователь.

Настройка времени контроля шины

Настройка контроля шины производится в преобразователе через параметр r8840.

В случае установки данного параметра на 0 преобразователь продолжает работать даже при неисправности шины. В случае установки времени $\neq 0$ преобразователь выключается с ошибкой F08501 «Тайм-аут заданного значения», если система управления в течение этого времени не передает никаких сигналов.

7.5.4 Дополнительные установки при работе с профилем AC/DC Drive

В случае изменения следующих установок в преобразователе через обращение к параметрам для активизации данных изменений необходимо выключить и снова включить преобразователь. В случае изменения через систему управления при помощи объектов 90 шестн. или 91 шестн. изменения активируются сразу же.

Установка реакции ВЫКЛ для двигателя

Через параметр r8981 для преобразователя устанавливается стандартная реакция ВЫКЛ:

- r8981 = 0: ВЫКЛ1 (заводская установка) соответствует также установке в профиле SINAMICS
- r8981 = 1: ВЫКЛ2

Подробная информация о ВЫКЛ1 и ВЫКЛ2 содержится в разделе Управление преобразователем (Страница 136)

Установка масштабирования скорости и момента вращения

Через параметры r8982 и r8983 производится масштабирование индикации скорости и момента вращения. Диапазон установки: 2^5 до 2^{-5} .

Индикация максимального объема передаваемых данных процесса (PZD)

- r2067[0] максимальная длина PZD - прием
- r2067[1] максимальная длина PZD - передача

7.5.5 Поддерживаемые объекты

Поддерживаемые G120 объекты EtherNet/IP

| Класс объекта | | Имя объекта | Необходимы е объекты | Объекты ODVA | Объекты SINAMICS |
|---------------------------|---------------|--|-------------------------|-----------------|---------------------|
| шестн. | дес. | | | | |
| 1 шестн. | 1 | Объект тождества | x | | |
| 4 шестн. | 4 | Объект сборки | x | | |
| 6 шестн. | 6 | Объект менеджера соединений | x | | |
| 28 шестн. | 30 | Объект данных двигателя | | x | |
| 29 шестн. | 31 | Объект супервизора | | x | |
| 2A шестн. | 42 | Приводной объект | | x | |
| 32C шестн. | 44 | Приводной объект Siemens | | | x |
| 32D шестн. | 45 | Объект данных двигателя Siemens | | | x |
| 90 шестн. | 144 | Объект параметров | | | x |
| 91 шестн. | 145 | Свободный доступ к объекту параметров (DS47) | | | x |
| F5 шестн. | 245 | Объект интерфейса TCP/IP ¹⁾ | x | | |
| F6 шестн. | 246 | Объект канала Ethernet 1) | x | | |
| 401 шестн. ... 43E шестн. | 1025 ... 1086 | Объект параметров | | | x |

1) Эти объекты являются частью системного администрирования EtherNet/IP.

Трансляция ODVA AC/DC

| Номер | | требуется/ опционально | Типы | Имя |
|-----------|------|---------------------------|----------|--|
| шестн. | дес. | | | |
| 14 шестн. | 20 | требуется | передача | Базовый выход управляющего сигнала скорости |
| 15 шестн. | 21 | опционально | передача | Расширенный выход управляющего сигнала скорости |
| 16 шестн. | 22 | опционально | передача | Выход управляющего сигнала скорости и момента вращения |
| 17 шестн. | 23 | опционально | передача | Расширенный выход управляющего сигнала скорости и момента вращения |
| 18 шестн. | 24 | опционально | передача | Выход управляющего сигнала процесса |
| 19 шестн. | 25 | опционально | передача | Расширенный выход управляющего сигнала процесса |
| 46 шестн. | 70 | требуется | прием | Базовый вход управляющего сигнала скорости |
| 47 шестн. | 71 | опционально | прием | Расширенный вход управляющего сигнала скорости |
| 48 шестн. | 72 | опционально | прием | Вход управляющего сигнала скорости и момента вращения |
| 49 шестн. | 73 | опционально | прием | Расширенный вход управляющего сигнала скорости и момента вращения |
| 4A шестн. | 74 | опционально | прием | Вход управляющего сигнала процесса |
| 4B шестн. | 75 | опционально | прием | Расширенный вход управляющего сигнала процесса |

Трансляция базовых управляющих сигналов скорости, номер экземпляра класса: 20, тип: выход

| Byte | Bit 7 | Bit 6 | Bit 5 | Bit 4 | Bit 3 | Bit 2 | Bit 1 | Bit 0 |
|------|-----------------------------|-------|-------|-------|-------|----------------|-------|----------------|
| 0 | | | | | | Fault Reset | | RUN Forward |
| 1 | | | | | | | | |
| 2 | Speed Reference (Low Byte) | | | | | | | |
| 3 | Speed Reference (High Byte) | | | | | | | |

Трансляция базовых управляющих сигналов скорости, номер экземпляра класса: 70, тип: вход

| Byte | Bit 7 | Bit 6 | Bit 5 | Bit 4 | Bit 3 | Bit 2 | Bit 1 | Bit 0 |
|------|--------------------------|-------|-------|-------|-------|--------------------|-------|---------|
| 0 | | | | | | Running Forward | | Faulted |
| 1 | | | | | | | | |
| 2 | Speed Actual (Low Byte) | | | | | | | |
| 3 | Speed Actual (High Byte) | | | | | | | |

Трансляция базовых управляющих сигналов скорости с трансляцией параметров, номер экземпляра класса: 120, тип: выход

| Byte | Bit 7 | Bit 6 | Bit 5 | Bit 4 | Bit 3 | Bit 2 | Bit 1 | Bit 0 |
|------|-------------------------------|-------|-------|-------|-------|----------------|-------|----------------|
| 0 | | | | | | Fault Reset | | RUN Forward |
| 1 | | | | | | | | |
| 2 | Speed Reference (Low Byte) | | | | | | | |
| 3 | Speed Reference (High Byte) | | | | | | | |
| 4 | Data Out 1 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 5 | Data Out 1 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 6 | Data Out 2 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 7 | Data Out 2 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 8 | Data Out 3 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 9 | Data Out 3 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 10 | Data Out 4 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 11 | Data Out 4 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 12 | Data Out 5 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 13 | Data Out 5 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 14 | Data Out 6 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 15 | Data Out 6 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 16 | Data Out 7 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 17 | Data Out 7 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 18 | Data Out 8 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 19 | Data Out 8 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 20 | Data Out 9 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 21 | Data Out 9 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 22 | Data Out 10 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 23 | Data Out 10 Value (High Byte) | | | | | | | |

Трансляция базовых управляющих сигналов скорости с трансляцией параметров, номер экземпляра класса: 170, тип: вход

| Byte | Bit 7 | Bit 6 | Bit 5 | Bit 4 | Bit 3 | Bit 2 | Bit 1 | Bit 0 |
|------|------------------------------|-------|-------|-------|-------|-----------------|-------|---------|
| 0 | | | | | | Running Forward | | Faulted |
| 1 | | | | | | | | |
| 2 | Speed Actual (Low Byte) | | | | | | | |
| 3 | Speed Actual (High Byte) | | | | | | | |
| 4 | Data In 1 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 5 | Data In 1 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 6 | Data In 2 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 7 | Data In 2 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 8 | Data In 3 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 9 | Data In 3 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 10 | Data In 4 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 11 | Data In 4 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 12 | Data In 5 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 13 | Data In 5 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 14 | Data In 6 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 15 | Data In 6 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 16 | Data In 7 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 17 | Data In 7 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 18 | Data In 8 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 19 | Data In 8 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 20 | Data In 9 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 21 | Data In 9 Value (High Byte) | | | | | | | |
| 22 | Data In 10 Value (Low Byte) | | | | | | | |
| 23 | Data In 10 Value (High Byte) | | | | | | | |

Трансляция расширенных управляющих сигналов скорости, номер экземпляра класса: 21, тип: выход

| Byte | Bit 7 | Bit 6 | Bit 5 | Bit 4 | Bit 3 | Bit 2 | Bit 1 | Bit 0 |
|------|-----------------------------|--------|----------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|
| 0 | | NetRef | Net Ctrl | | | Fault Reset | RUN Reverse | RUN Forward |
| 1 | | | | | | | | |
| 2 | Speed Reference (Low Byte) | | | | | | | |
| 3 | Speed Reference (High Byte) | | | | | | | |

Трансляция расширенных управляющих сигналов скорости, номер экземпляра класса: 71, тип: вход

| Byte | Bit 7 | Bit 6 | Bit 5 | Bit 4 | Bit 3 | Bit 2 | Bit 1 | Bit 0 |
|------|--------------------------|--------------|---------------|-------|-----------------|-----------------|---------|---------|
| 0 | At Reference | Ref From Net | Ctrl From Net | Ready | Running Reverse | Running Forward | Warning | Faulted |
| 1 | Drive State | | | | | | | |
| 2 | Speed Actual (Low Byte) | | | | | | | |
| 3 | Speed Actual (High Byte) | | | | | | | |

Трансляция расширенных управляющих сигналов скорости с трансляцией параметров, номер экземпляра класса: 121, тип: выход

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|--|--------|-----------|-------|-------|----------------|----------------|----------------|
| 0 | | NetRef | Net CtrlL | | | Fault Reset | RUN Reverse | RUN Forward |
| 1 | | | | | | | | |
| 2 | Опорный сигнал скорости (младший байт) | | | | | | | |
| 3 | Опорный сигнал скорости (старший байт) | | | | | | | |
| 4 | Значение выхода данных 1 (младший байт) | | | | | | | |
| 5 | Значение выхода данных 1 (старший байт) | | | | | | | |
| 6 | Значение выхода данных 2 (младший байт) | | | | | | | |
| 7 | Значение выхода данных 2 (старший байт) | | | | | | | |
| 8 | Значение выхода данных 3 (младший байт) | | | | | | | |
| 9 | Значение выхода данных 3 (старший байт) | | | | | | | |
| 10 | Значение выхода данных 4 (младший байт) | | | | | | | |
| 11 | Значение выхода данных 4 (старший байт) | | | | | | | |
| 12 | Значение выхода данных 5 (младший байт) | | | | | | | |
| 13 | Значение выхода данных 5 (старший байт) | | | | | | | |
| 14 | Значение выхода данных 6 (младший байт) | | | | | | | |
| 15 | Значение выхода данных 6 (старший байт) | | | | | | | |
| 16 | Значение выхода данных 7 (младший байт) | | | | | | | |
| 17 | Значение выхода данных 7 (старший байт) | | | | | | | |
| 18 | Значение выхода данных 8 (младший байт) | | | | | | | |
| 19 | Значение выхода данных 8 (старший байт) | | | | | | | |
| 20 | Значение выхода данных 9 (младший байт) | | | | | | | |
| 21 | Значение выхода данных 9 (старший байт) | | | | | | | |
| 22 | Значение выхода данных 10 (младший байт) | | | | | | | |
| 23 | Значение выхода данных 10 (старший байт) | | | | | | | |

Трансляция расширенных управляющих сигналов скорости с трансляцией параметров, номер экземпляра класса: 171, тип: вход

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|--|-----------------|-----------------|-------|--------------------|--------------------|---------|---------|
| 0 | At Reference | Ref From Net | Ref From Net | Ready | Running Reverse | Running Forward | Warning | Faulted |
| 1 | Состояние привода | | | | | | | |
| 2 | Фактический сигнал скорости (младший байт) | | | | | | | |
| 3 | Фактический сигнал скорости (старший байт) | | | | | | | |
| 4 | Значение входа данных 1 (младший байт) | | | | | | | |
| 5 | Значение входа данных 1 (старший байт) | | | | | | | |

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|---|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 6 | Значение входа данных 2 (младший байт) | | | | | | | |
| 7 | Значение входа данных 2 (старший байт) | | | | | | | |
| 8 | Значение входа данных 3 (младший байт) | | | | | | | |
| 9 | Значение входа данных 3 (старший байт) | | | | | | | |
| 10 | Значение входа данных 4 (младший байт) | | | | | | | |
| 11 | Значение входа данных 4 (старший байт) | | | | | | | |
| 12 | Значение входа данных 5 (младший байт) | | | | | | | |
| 13 | Значение входа данных 5 (старший байт) | | | | | | | |
| 14 | Значение входа данных 6 (младший байт) | | | | | | | |
| 15 | Значение входа данных 6 (старший байт) | | | | | | | |
| 16 | Значение входа данных 7 (младший байт) | | | | | | | |
| 17 | Значение входа данных 7 (старший байт) | | | | | | | |
| 18 | Значение входа данных 8 (младший байт) | | | | | | | |
| 19 | Значение входа данных 8 (старший байт) | | | | | | | |
| 20 | Значение входа данных 9 (младший байт) | | | | | | | |
| 21 | Значение входа данных 9 (старший байт) | | | | | | | |
| 22 | Значение входа данных 10 (младший байт) | | | | | | | |
| 23 | Значение входа данных 10 (старший байт) | | | | | | | |

Трансляция базовых управляющих сигналов скорости и момента вращения, номер экземпляра класса: 22, тип: выход

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|--|-------|-------|-------|-------|----------------|-------|----------------|
| 0 | | | | | | Fault Reset | | RUN Forward |
| 1 | Опорный сигнал скорости (младший байт) | | | | | | | |
| 3 | Опорный сигнал скорости (старший байт) | | | | | | | |
| 4 | Опорный сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |
| 5 | Опорный сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |

Трансляция базовых управляющих сигналов скорости и момента вращения, номер экземпляра класса: 72, тип: вход

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|--|-------|-------|-------|-------|--------------------|-------|----------------|
| 0 | | | | | | Running Forward | | RUN Forward |
| 1 | Фактический сигнал скорости (младший байт) | | | | | | | |
| 2 | Фактический сигнал скорости (старший байт) | | | | | | | |
| 3 | Фактический сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |
| 4 | Фактический сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |
| 5 | Фактический сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |

Трансляция базовых управляющих сигналов скорости и момента вращения с трансляцией параметров, номер экземпляра класса: 122, тип: выход

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|--|-------|-------|-------|-------|----------------|-------|----------------|
| 0 | | | | | | Fault Reset | | RUN Forward |
| 1 | | | | | | | | |
| 2 | Опорный сигнал скорости (младший байт) | | | | | | | |
| 3 | Опорный сигнал скорости (старший байт) | | | | | | | |
| 4 | Опорный сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |
| 5 | Опорный сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |
| 6 | Значение выхода данных 1 (младший байт) | | | | | | | |
| 7 | Значение выхода данных 1 (старший байт) | | | | | | | |
| 8 | Значение выхода данных 2 (младший байт) | | | | | | | |
| 9 | Значение выхода данных 2 (старший байт) | | | | | | | |
| 10 | Значение выхода данных 3 (младший байт) | | | | | | | |
| 11 | Значение выхода данных 3 (старший байт) | | | | | | | |
| 12 | Значение выхода данных 4 (младший байт) | | | | | | | |
| 13 | Значение выхода данных 4 (старший байт) | | | | | | | |
| 14 | Значение выхода данных 5 (младший байт) | | | | | | | |
| 15 | Значение выхода данных 5 (старший байт) | | | | | | | |
| 16 | Значение выхода данных 6 (младший байт) | | | | | | | |
| 17 | Значение выхода данных 6 (старший байт) | | | | | | | |
| 18 | Значение выхода данных 7 (младший байт) | | | | | | | |
| 19 | Значение выхода данных 7 (старший байт) | | | | | | | |
| 20 | Значение выхода данных 8 (младший байт) | | | | | | | |
| 21 | Значение выхода данных 8 (старший байт) | | | | | | | |
| 22 | Значение выхода данных 9 (младший байт) | | | | | | | |
| 23 | Значение выхода данных 9 (старший байт) | | | | | | | |
| 24 | Значение выхода данных 10 (младший байт) | | | | | | | |
| 25 | Значение выхода данных 10 (старший байт) | | | | | | | |

Трансляция базовых управляющих сигналов скорости и момента вращения с трансляцией параметров, номер экземпляра класса: 172, тип: вход

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|--|-------|-------|-------|-------|--------------------|-------|---------|
| | | | | | | Running Forward | | Faulted |
| 1 | | | | | | | | |
| 2 | Фактический сигнал скорости (младший байт) | | | | | | | |
| 3 | Фактический сигнал скорости (старший байт) | | | | | | | |
| 4 | Фактический сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |
| 5 | Фактический сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|---|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 6 | Значение входа данных 1 (младший байт) | | | | | | | |
| 7 | Значение входа данных 1 (старший байт) | | | | | | | |
| 8 | Значение входа данных 2 (младший байт) | | | | | | | |
| 9 | Значение входа данных 2 (старший байт) | | | | | | | |
| 10 | Значение входа данных 3 (младший байт) | | | | | | | |
| 11 | Значение входа данных 3 (старший байт) | | | | | | | |
| 12 | Значение входа данных 4 (младший байт) | | | | | | | |
| 13 | Значение входа данных 4 (старший байт) | | | | | | | |
| 14 | Значение входа данных 5 (младший байт) | | | | | | | |
| 15 | Значение входа данных 5 (старший байт) | | | | | | | |
| 16 | Значение входа данных 6 (младший байт) | | | | | | | |
| 17 | Значение входа данных 6 (старший байт) | | | | | | | |
| 18 | Значение входа данных 7 (младший байт) | | | | | | | |
| 19 | Значение входа данных 7 (старший байт) | | | | | | | |
| 20 | Значение входа данных 8 (младший байт) | | | | | | | |
| | Значение входа данных 8 (старший байт) | | | | | | | |
| 22 | Значение входа данных 9 (младший байт) | | | | | | | |
| 23 | Значение входа данных 9 (старший байт) | | | | | | | |
| 24 | Значение входа данных 10 (младший байт) | | | | | | | |
| 25 | Значение входа данных 10 (старший байт) | | | | | | | |

Расширенные управляющие сигналы скорости и момента вращения, номер экземпляра класса: 23, тип: выход

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|--|--------|-----------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|
| 0 | | NetRef | Net CtrlL | | | Fault Reset | RUN Reverse | RUN Forward |
| 1 | | | | | | | | |
| 2 | Опорный сигнал скорости (младший байт) | | | | | | | |
| 3 | Опорный сигнал скорости (старший байт) | | | | | | | |
| 4 | Опорный сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |
| 5 | Опорный сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |

Расширенные управляющие сигналы скорости и момента вращения, номер экземпляра класса: 73, тип: вход

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|--|--------------|---------------|-------|-----------------|-----------------|---------|---------|
| 0 | At Reference | Ref From Net | Crtl From Net | Ready | Running Reverse | Running Forward | Warning | Faulted |
| 1 | Состояние привода | | | | | | | |
| 2 | Фактический сигнал скорости (младший байт) | | | | | | | |
| 3 | Фактический сигнал скорости (старший байт) | | | | | | | |

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|--|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 4 | Фактический сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |
| 5 | Фактический сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |

Базовые управляющие сигналы скорости и момента вращения с трансляцией параметров, номер экземпляра класса: 123, тип: выход

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|--|--------|-----------|-------|-------|-------------|-------------|-------------|
| 0 | | NetRef | Net CtrlL | | | Fault Reset | RUN Reverse | RUN Forward |
| 1 | | | | | | | | |
| 2 | Опорный сигнал скорости (младший байт) | | | | | | | |
| 3 | Опорный сигнал скорости (старший байт) | | | | | | | |
| 4 | Опорный сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |
| 5 | Опорный сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |
| 6 | Значение выхода данных 1 (младший байт) | | | | | | | |
| 7 | Значение выхода данных 1 (старший байт) | | | | | | | |
| 8 | Значение выхода данных 2 (младший байт) | | | | | | | |
| 9 | Значение выхода данных 2 (старший байт) | | | | | | | |
| 10 | Значение выхода данных 3 (младший байт) | | | | | | | |
| 11 | Значение выхода данных 3 (старший байт) | | | | | | | |
| 12 | Значение выхода данных 4 (младший байт) | | | | | | | |
| 13 | Значение выхода данных 4 (старший байт) | | | | | | | |
| 14 | Значение выхода данных 5 (младший байт) | | | | | | | |
| 15 | Значение выхода данных 5 (старший байт) | | | | | | | |
| 16 | Значение выхода данных 6 (младший байт) | | | | | | | |
| 17 | Значение выхода данных 6 (старший байт) | | | | | | | |
| 18 | Значение выхода данных 7 (младший байт) | | | | | | | |
| 19 | Значение выхода данных 7 (старший байт) | | | | | | | |
| 20 | Значение выхода данных 8 (младший байт) | | | | | | | |
| 21 | Значение выхода данных 8 (старший байт) | | | | | | | |
| 22 | Значение выхода данных 9 (младший байт) | | | | | | | |
| 23 | Значение выхода данных 9 (старший байт) | | | | | | | |
| 24 | Значение выхода данных 10 (младший байт) | | | | | | | |
| 25 | Значение выхода данных 10 (старший байт) | | | | | | | |

Базовые управляющие сигналы скорости и момента вращения с трансляцией параметров, номер экземпляра класса: 173, тип: вход

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|-------------------|--------------|---------------|-------|-----------------|-----------------|---------|---------|
| 0 | At Reference | Ref From Net | Ctrl From Net | Ready | Running Reverse | Running Forward | Warning | Faulted |
| 1 | Состояние привода | | | | | | | |

| Байт | Бит 7 | Бит 6 | Бит 5 | Бит 4 | Бит 3 | Бит 2 | Бит 1 | Бит 0 |
|------|--|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 2 | Фактический сигнал скорости (младший байт) | | | | | | | |
| 3 | Фактический сигнал скорости (старший байт) | | | | | | | |
| 4 | Фактический сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |
| 5 | Фактический сигнал момента вращения (старший байт) | | | | | | | |
| 6 | Значение входа данных 1 (младший байт) | | | | | | | |
| 7 | Значение входа данных 1 (старший байт) | | | | | | | |
| 8 | Значение входа данных 2 (младший байт) | | | | | | | |
| 9 | Значение входа данных 2 (старший байт) | | | | | | | |
| 10 | Значение входа данных 3 (младший байт) | | | | | | | |
| 11 | Значение входа данных 3 (старший байт) | | | | | | | |
| 12 | Значение входа данных 4 (младший байт) | | | | | | | |
| 13 | Значение входа данных 4 (старший байт) | | | | | | | |
| 14 | Значение входа данных 5 (младший байт) | | | | | | | |
| 15 | Значение входа данных 5 (старший байт) | | | | | | | |
| 16 | Значение входа данных 6 (младший байт) | | | | | | | |
| 17 | Значение входа данных 6 (старший байт) | | | | | | | |
| 18 | Значение входа данных 7 (младший байт) | | | | | | | |
| 19 | Значение входа данных 7 (старший байт) | | | | | | | |
| 20 | Значение входа данных 8 (младший байт) | | | | | | | |
| 21 | Значение входа данных 8 (старший байт) | | | | | | | |
| 22 | Значение входа данных 9 (младший байт) | | | | | | | |
| 23 | Значение входа данных 9 (старший байт) | | | | | | | |
| 24 | Значение входа данных 10 (младший байт) | | | | | | | |
| 25 | Значение входа данных 10 (старший байт) | | | | | | | |

7.5.6 Создание общего модуля ввода/вывода

Для некоторых систем управления нельзя использовать файл EDS, предлагаемый ODVA. В этих случаях в системе управления необходимо создать общий модуль ввода/вывода для циклической коммуникации.

Порядок действий



Создание общего модуля ввода/вывода выполняется следующим образом:

1. Создайте в своей системе управления через «Новый модуль» новый «Модуль ввода/вывода» типа «Generic» .
2. Введите в систему управления длины данных процесса для циклической коммуникации, которые были выбраны в STARTER, r2067[0] (вход), r2067[1] (выход), например: стандартная телеграмма 2/2 .
3. Установите в STARTER такие же значения для IP-адреса, маски подсети, шлюза по умолчанию и имени станции, как в системе управления (см. Установки коммуникации для EtherNet/IP (Страница 120))



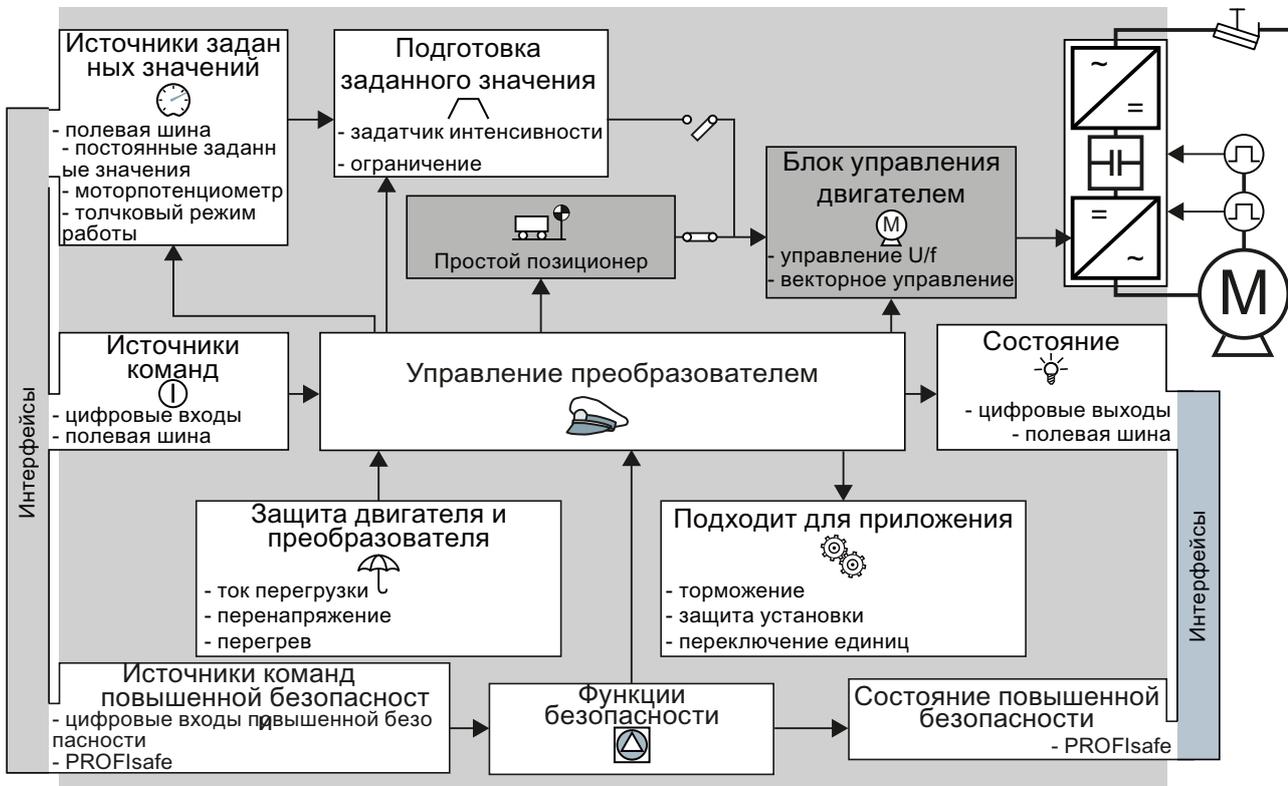
Был создан общий модуль ввода/вывода для циклической коммуникации с преобразователем.

Настройка функций

Перед установкой функций преобразователи завершите следующие этапы ввода в эксплуатацию:

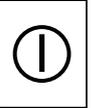
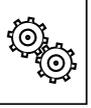
- Ввод в эксплуатацию (Страница 53)
- При необходимости: Коммуникация через PROFIBUS (Страница 91)
- При необходимости: Настройка входов и выходов (Страница 81)

8.1 Обзор функций преобразователя



Изображение 8-1 Обзор функций в преобразователе

| Функции, необходимые в любом приложении с управлением по положению | Функции, необходимые или настраиваемые только в специальных приложениях |
|---|---|
| Функции, необходимые в любом приложении с управлением по положению, выделены темным в обзоре функций выше. | Функции, параметры которых должны изменяться только при необходимости, отмечены в обзоре выше белым. |
|  <p>Блок управления двигателем обеспечивает работу двигателя по заданному значению скорости. Управление двигателем (Страница 158)</p> |  <p>Управление преобразователем имеет приоритет перед всеми другими функциями преобразователя. Среди прочего оно определяет, как преобразователь реагирует на внешние управляющие сигналы. Управление преобразователем (Страница 136)</p> |

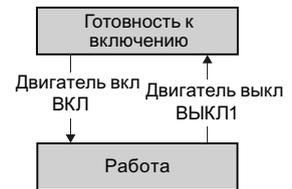
| Функции, необходимые в любом приложении с управлением по положению | Функции, необходимые или настраиваемые только в специальных приложениях |
|---|---|
|  <p>Простой позиционер перемещает ось с использованием управления по положению на заданную позицию. Простой позиционер (Страница 168)</p> |  <p>Источник команд определяет, откуда поступают управляющие сигналы для включения двигателя, к примеру, через цифровые входы или полевую шину. Настройка входов и выходов (Страница 81)</p> |
| |  <p>Источник заданного значения определяет, откуда поступает заданное значение скорости для двигателя, к примеру, через постоянное заданное значение или полевую шину. Источники заданных значений (Страница 143)</p> |
| |  <p>Подготовка заданного значения необходима только тогда, когда преобразователь работает без регулятора положения, т.е. только с управлением по скорости. Подготовка заданного значения (Страница 150)</p> |
| |  <p>Защитные функции не допускают перегрузок и рабочих состояний, которые могут привести к поломке двигателя, преобразователя и рабочей машины. Здесь, например, устанавливается контроль температуры двигателя. Защитные функции (Страница 226)</p> |
| |  <p>Сообщения о состоянии предоставляют цифровые и аналоговые сигналы на выходах управляющего модуля или через полевую шину. Примерами этого являются актуальная скорость двигателя или сигнализация ошибки преобразователя. Настройка входов и выходов (Страница 81) Конфигурирование полевой шины (Страница 87)</p> |
| |  <p>Функции подходящие для приложения предоставляют, к примеру, управление стояночным тормозом двигателя. Специализированные функции (Страница 233)</p> |
| |  <p>Функции безопасности используются в приложениях, которые должны отвечать особым требованиям касательно функциональной безопасности. Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO) (Страница 254)</p> |

8.2 Управление преобразователем



После включения напряжения питания преобразователь обычно переходит в состояние "готовность к включению". В этом состоянии преобразователь ожидает команды на включение двигателя:

- Командой ВКЛ преобразователь включает двигатель. Преобразователь переходит в состояние "Работа".
- После команды ВЫКЛ1 преобразователь тормозит двигатель с временем торможения задатчика интенсивности. После достижения состояния покоя преобразователь выключает двигатель. Преобразователь снова "готов к включению".

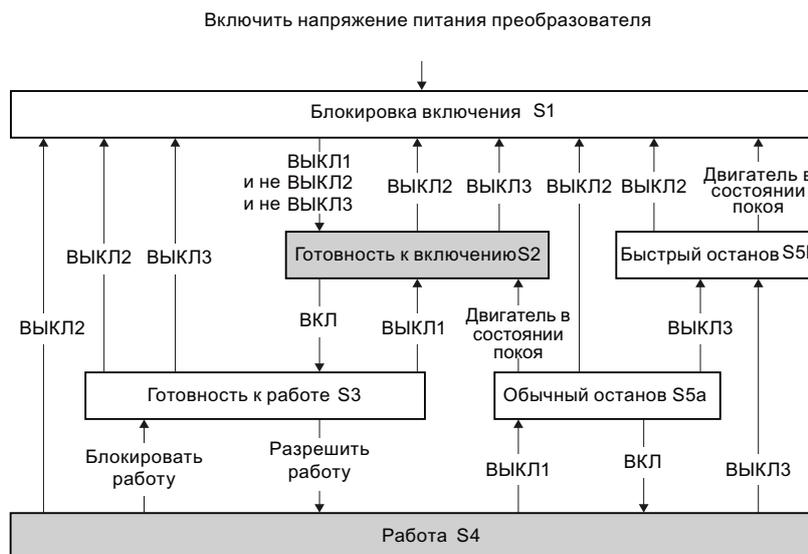


Состояния преобразователя и команды для включения и выключения двигателя

Наряду с командой ВЫКЛ1 существуют и другие команды для выключения двигателя:

- ВЫКЛ2 - преобразователь сразу же выключает двигатель без его предварительной остановки.
- ВЫКЛ3 - данная команда означает «Быстрый останов». После команды ВЫКЛ3 преобразователь останавливает двигатель с временем торможения ВЫКЛ3. После остановки преобразователь выключает двигатель. Команда часто используется в чрезвычайных рабочих ситуациях, когда требуется очень быстрая остановка двигателя. Типичным случаем применения является защита от столкновений.

Рисунок ниже показывает внутреннее ЦПУ преобразователя при включении и выключении двигателя.



Изображены Обзор состояний преобразователя
е 8-2

Таблица 8-1 Объяснение состояний преобразователя

| Состояние | Объяснение |
|-----------------------------|---|
| Блокировка включения (S1) | В этом состоянии преобразователь не реагирует на команду ВКЛ. Преобразователь переходит в это состояние при следующих условиях: <ul style="list-style-type: none"> • ВКЛ была активна в момент включения преобразователя. Исключение: При активной автоматике включения команда ВКЛ должна быть активна при подключении источника питания. • Выбрана команда ВЫКЛ2 или ВЫКЛ3. |
| Готовность к включению (S2) | Это состояние является условием для включения двигателя. |
| Готовность к работе (S3) | Преобразователь ожидает разрешения работы. Если преобразователь управляется по полевой шине, то разрешение работы должно быть установлено в бите управляющего слова. Если преобразователь управляется только через свои цифровые входы, то в заводской настройке разрешение работы установлено автоматически. |
| Работа (S4) | Двигатель включен. |
| Обычный останов (S5a) | Двигатель был выключен командой ВЫКЛ1 и тормозит с временем торможения задатчика интенсивности. |
| Быстрый останов (S5b) | Двигатель был выключен командой ВЫКЛ3 и тормозит с временем торможения ВЫКЛ3. |

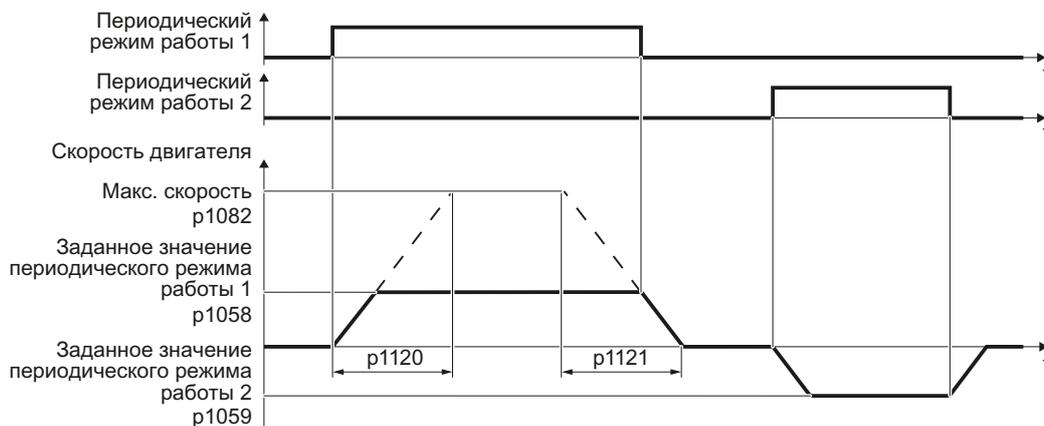
8.2.1 Движение двигателя в периодическом режиме работы (функция JOG)

Функция "Периодический режим работы" обычно используется для медленного перемещения части машины, к примеру, ленты транспортера.

С помощью функции "Периодический режим работы" двигатель включается и выключается через цифровой вход. После включения двигатель разгоняется до

заданного значения для периодического режима. Предлагается два разных заданных значения, к примеру, для левого и правого вращения двигателя.

На заданное значение воздействует тот же задатчик интенсивности, что и при команде ВКЛ/ВЫКЛ1.



Изображены Поведение двигателя в "Периодическом режиме работы" е 8-3

Перед подачей управляющей команды для "Периодического режима работы" преобразователь должен быть готов к включению. Если двигатель уже включен, то команда "Периодический режим работы" не действует.



Настройка периодического режима работы

| Параметр | Описание | |
|----------|---|--|
| p1058 | Периодический режим работы 1 заданное значение скорости (заводская установка 150 об/мин) | |
| p1059 | Периодический режим работы 2 заданное значение скорости (заводская установка -150 об/мин) | |
| p1082 | Макс. скорость (заводская установка 1500 об/мин) | |
| p1110 | Блокировать отрицательное направление | |
| | =0: Отрицательное направление вращения разрешено | =1: Отрицательное направление вращения заблокировано |
| p1111 | Блокировать положительное направление | |
| | =0: Положительное направление вращения разрешено | =1: Положительное направление вращения заблокировано |
| p1113 | Инверсия заданного значения | |

| Параметр | Описание | |
|---------------|---|-------------------------------------|
| | =0: Заданное значение не инвертировано | =1: Заданное значение инвертировано |
| p1120 | Время разгона задатчика интенсивности (заводская установка 10 с) | |
| p1121 | Время торможения задатчика интенсивности (заводская установка 10 с) | |
| p1055 = 722.0 | Периодический режим работы Бит 0: Выбрать периодический режим работы 1 через цифровой вход 0 | |
| p1056 = 722.1 | Периодический режим работы Бит 1: Выбрать периодический режим работы 2 через цифровой вход 1 | |

8.2.2 Переключение управления преобразователя (командный блок данных)

В некоторых приложениях требуется возможность управления преобразователем из разных систем управления верхнего уровня.

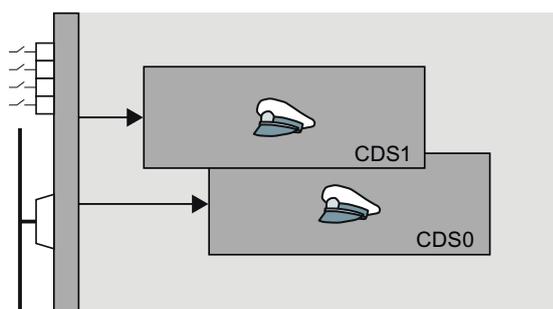
Пример: Переключение из автоматического в ручной режим

Двигатель управляется либо из центральной системы управления по полевой шине, либо на месте с помощью пульта управления.

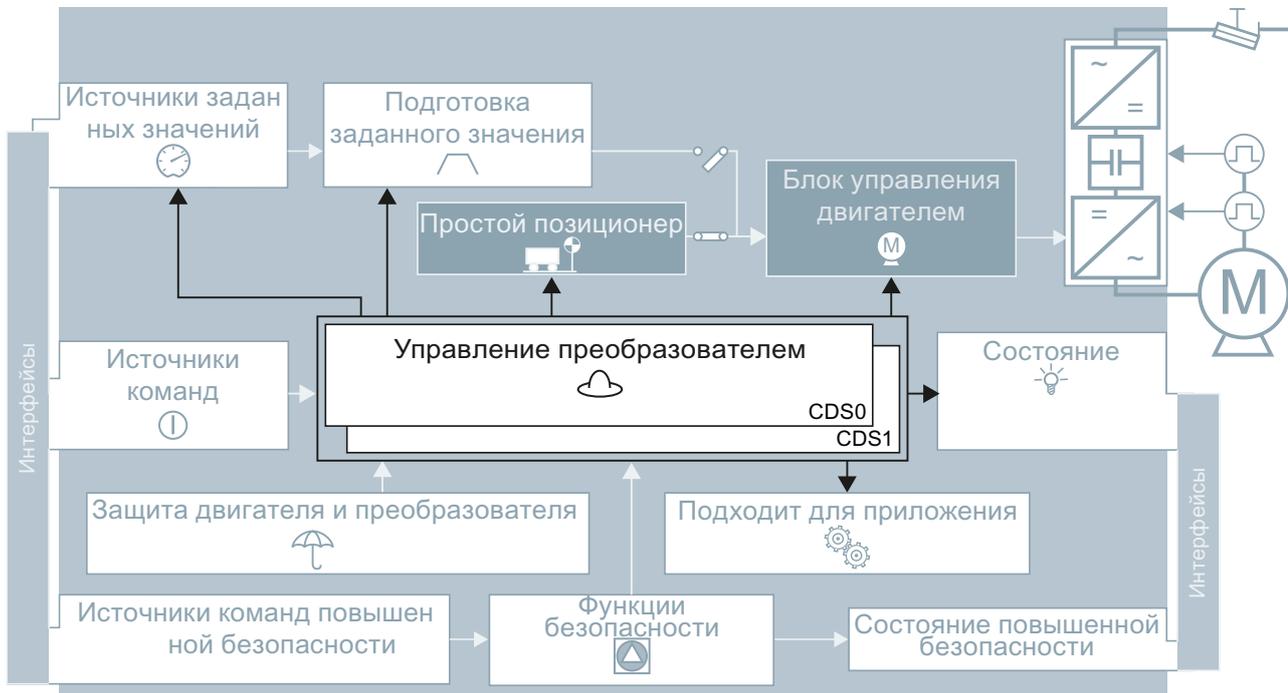
Командный блок данных (Control Data Set, CDS)

Можно настроить различное управление преобразователем и переключаться между настройками. Так, например, как описано выше, можно управлять преобразователем через полевую шину или через клеммную колодку.

Установки в преобразователе, относящиеся к определенному типу управления преобразователя, называются командный блок данных.

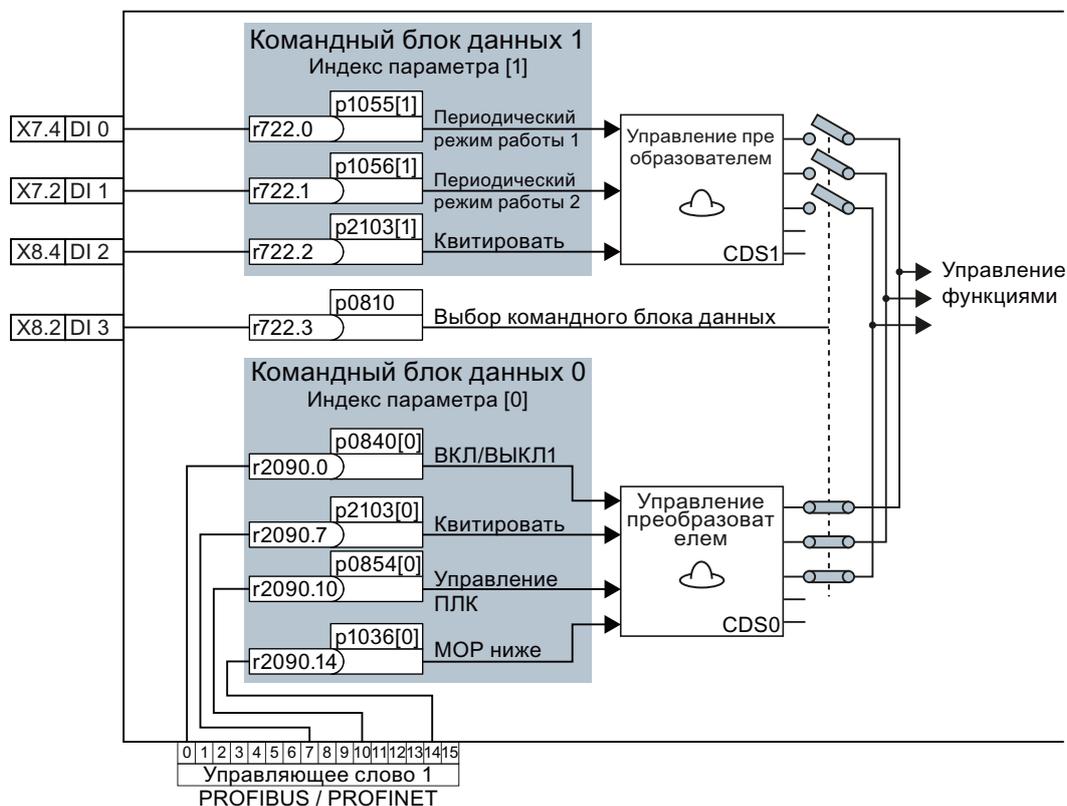


Изображены Выбор управления преобразователем благодаря нескольким командным блокам e 8-4 данных (CDS)



Изображены Командные блоки данных (CDS): Различная настройка управления преобразователем е 8-5

Командный блок данных выбирается через параметр r0810. Для этого необходимо соединить параметр r0810 с управляющей командой на выбор, например, цифровым входом.



Изображены Пример различных командных блоков данных е 8-6

В примере выше через цифровой вход 3 выполняется переключение с управления преобразователем через цифровые входы на управление по полевой шине.

Обзор всех параметров, относящихся к командным блокам данных, можно найти в "Справочнике по параметрированию".

Примечание

Переключение командного блока данных занимает в преобразователе около 4 мс.

Расширенные настройки

Если требуется более двух командных блоков данных, то с помощью параметра p0170 можно определить число командных блоков данных (2, 3 или 4).

Таблица 8-2 Определение числа командных блоков данных

| Параметр | Описание |
|------------|---|
| p0010 = 15 | Ввод привода в эксплуатацию: Блоки данных |
| p0170 | Число командных блоков данных (заводская установка: 2) p0170 = 2, 3 или 4 |
| p0010 = 0 | Ввод привода в эксплуатацию: готов |
| r0050 | Индикация номера актуального активного командного блока данных |

В случае более двух командных блоков данных потребуется два бита для однозначного выбора.

Таблица 8-3 Выбор командного блока данных

| Параметр | Описание |
|----------|---|
| p0810 | Выбор командного блока данных CDS Бит 0 |
| p0811 | Выбор командного блока данных CDS Бит 1 |
| r0050 | Индикация номера актуального активного командного блока данных |

Для упрощения ввода в эксплуатацию нескольких командных блоков данных имеется функция копирования.

Таблица 8-4 Параметры для копирования командных блоков данных

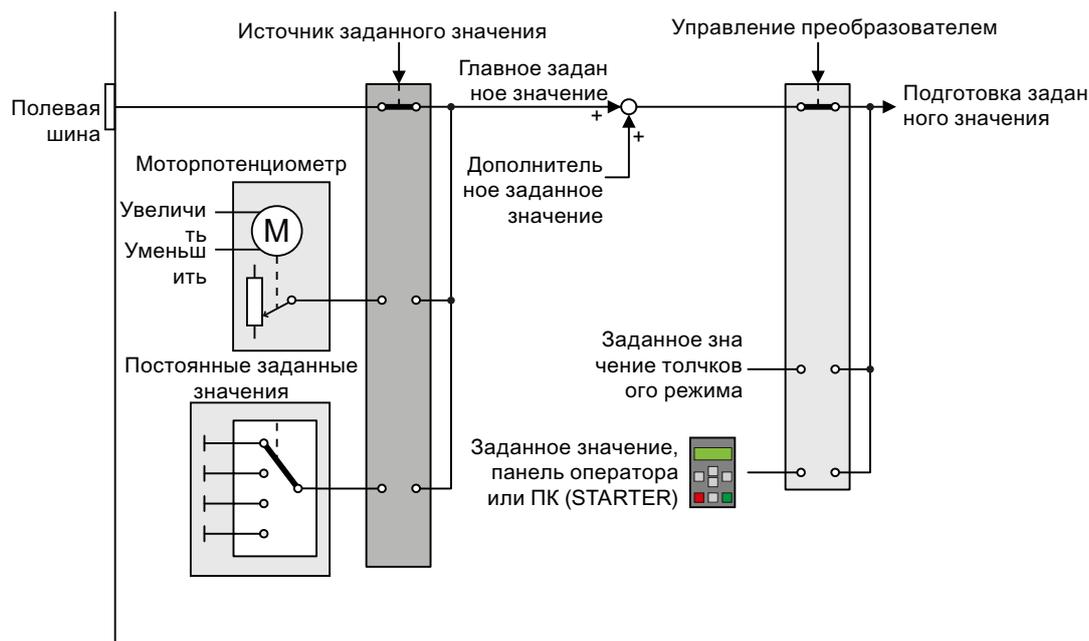
| Параметр | Описание |
|--------------|--|
| p0809[0] | Номер командного блока данных, который будет скопирован (источник) |
| p0809[1] | Номер командного блока данных, в который будет выполнено копирование (цель) |
| p0809[2] = 1 | Процесс копирования запускается В конце процесса копирования преобразователь устанавливает p0809[2] = 0. |

8.3 Источники заданных значений



Установка источника заданного значения необходима только тогда, когда преобразователь работает без простого позиционера, т.е. только с управлением по скорости.

Если преобразователь работает с управлением по скорости, то необходимо выбрать источник для главного заданного значения скорости двигателя.



Изображены Источники заданных значений преобразователя
е 8-7

Для источника главного заданного значения существуют следующие возможности:

- Интерфейс полевой шины преобразователя.
- Эмулированный в преобразователе моторпотенциометр.
- Сохраненные в преобразователе постоянные заданные значения.

Для источника дополнительного заданного значения существуют такие же возможности выбора:

При следующих условиях система управления преобразователя переключается с главного заданного значения на другие заданные значения:

- При активном толчковом режиме.
- При управлении с панели оператора или из ПО STARTER.

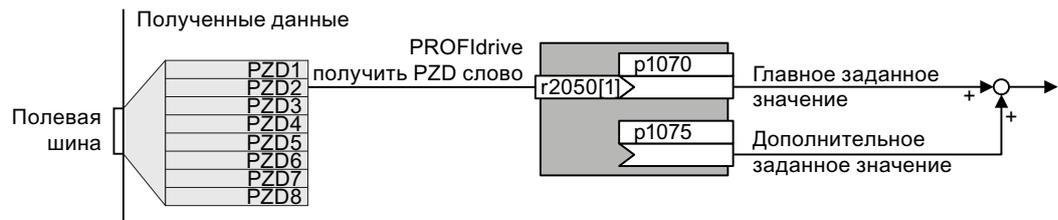
Источник заданного уже значения был выбран при базовом вводе в эксплуатацию. См. также раздел: Выбор правильной установки интерфейсов (Страница 50).

Но эта установка может быть изменена. Ниже источники заданных значений описываются подробнее.

8.3.1 Подача заданного значения через полевую шину

Если необходимо управлять двигателем через полевую шину, то необходимо соединить преобразователь с системой управления верхнего уровня. Дополнительную информацию можно найти в главе Конфигурирование полевой шины (Страница 87).

Соединение полевой шины с главным заданным значением



Изображены Полевая шина как источник заданного значения
е 8-8

Большинство стандартных телеграмм принимает заданное значение скорости как вторые данные процесса PZD2.

Таблица 8-5 Установка полевой шины как источника заданного значения

| Параметр | Примечание |
|-----------------|--|
| p1070 = 2050[1] | Главное заданное значение Соедините главное заданное значение с данными процесса PZD2 от полевой шины. |
| p1075 = 2050[1] | Доп. заданное значение Соедините доп. заданное значение с данными процесса PZD2 от полевой шины. |

8.3.2 Потенциометр двигателя как источник заданного значения

Функция "Моторпотенциометр" эмулирует электромеханический потенциометр. Бесступенчатая регулировка моторпотенциометра выполняется через управляющие сигналы "выше" и "ниже".

Соединение моторпотенциометра (МОР) с источником заданного значения



Изображены Моторпотенциометр как источник заданного значения в 8-9

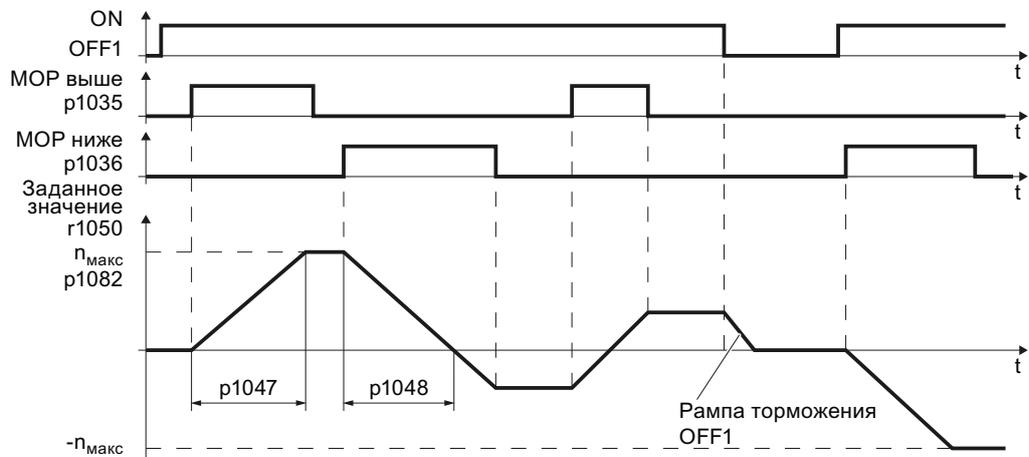
Таблица 8-6 Первичная установка моторпотенциометра

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| p1047 | МОР время разгона (заводская установка 10 с) |
| p1048 | МОР время торможения (заводская установка 10 с) |
| p1040 | Начальное значение МОР (заводская установка 0 об/мин) Определяет начальное значение [об/мин], действующее при включении двигателя. |

Таблица 8-7 Установка МОР как источника заданного значения

| Параметр | Примечание |
|--------------|---|
| p1070 = 1050 | Главное заданное значение Соедините главное заданное значение с МОР. |
| p1035 | Моторпотенциометр, заданное значение выше (заводская установка 0) Соедините этот сигнал, например, с цифровым входом на выбор: p1035 = 722.1 (цифровой вход 1) |
| p1036 | Моторпотенциометр, заданное значение ниже (заводская установка 0) Соедините этот сигнал, к примеру, с цифровым входом на выбор. |

Настройка характеристики моторпотенциометра



Изображени Функциональная схема моторпотенциометра е 8-10

Таблица 8-8 Расширенная настройка моторпотенциометра

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| p1030 | <p>MOP конфигурация (заводская установка 00110 двоич.)</p> <p>Значение параметра с четырьмя устанавливаемыми независимо друг от друга битами 00 ... 03</p> <p>Бит 00: Сохраните заданное значение после отключения двигателя 0: После включения двигателя, p1040 устанавливается как заданное значение 1: Заданное значение сохраняется после отключения двигателя и после включения устанавливается на сохраненное значение</p> <p>Бит 01: Сконфигурировать задатчик интенсивности в автоматическом режиме (1-сигнал через BI: p1041) 0: Без задатчика интенсивности в автоматическом режиме (время разгона/торможения = 0) 1: С задатчиком интенсивности в автоматическом режиме В ручном режиме (0-сигнал через BI: p1041) задатчик интенсивности активен всегда</p> <p>Бит 02: Сконфигурировать начальное сглаживание 0: Без начального сглаживания 1: С начальным сглаживанием. С начальным сглаживанием возможна точная установка небольших изменений заданного значения</p> <p>Бит 03: Сохраните заданное значение энергонезависимо 0: Без энергонезависимого сохранения 1: Заданное значение сохраняется при отказе питания (при Бит 00 = 1)</p> <p>Бит 04: Задатчик интенсивности активен всегда 0: Заданное значение рассчитывается только при разрешенных импульсах 1: Заданное значение рассчитывается независимо от разрешения импульсов.</p> |
| p1037 | <p>MOP макс. скорость (заводская установка 0 об/мин)</p> <p>Автоматически предустанавливается при вводе в эксплуатацию</p> |

| Параметр | Описание |
|----------|---|
| p1038 | МОР мин. скорость (заводская установка 0 об/мин) Автоматически предустанавливается при вводе в эксплуатацию |
| p1044 | МОР уставка (заводская установка 0) Источник сигнала для уставки. |

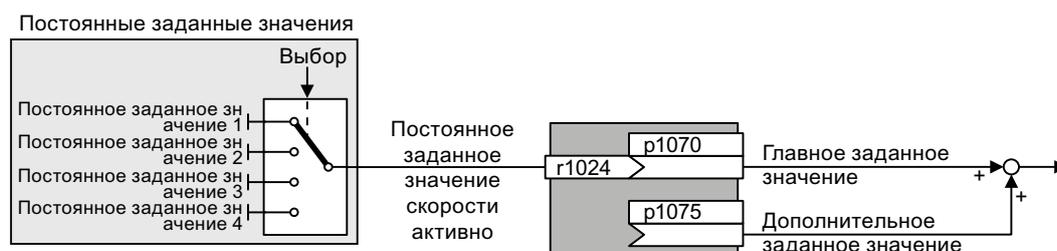
Дополнительную информацию по моторпотенциометру см. функциональную схему 3020 "Справочника по параметрированию".

8.3.3 Постоянная скорость как источник заданного значения

Для многих задач достаточно вращения двигателя после включения с постоянной скоростью или переключения между разными постоянными скоростями.

Пример: Транспортер после включения движется только с двумя разными скоростями.

Соединение постоянных скоростей с главным заданным значением



Изображены Постоянные скорости как источник заданного значения е 8-11

Таблица 8-9 Установка постоянной скорости как источника заданного значения

| Параметр | Примечание |
|--------------|---|
| p1070 = 1024 | Главное заданное значение Соедините главное заданное значение с постоянными скоростями. |
| p1075 = 1024 | Дополнительное заданное значение Соедините дополнительное заданное значение с постоянными скоростями. |

Прямой или двоичный выбор постоянного заданного значения

Преобразователь предлагает до 16 различных постоянных заданных значений. Система управления верхнего уровня выбирает подходящие постоянные заданные значения через цифровые входы или полевую шину.

Преобразователь предлагает два метода выбора постоянных заданных значений:

1. Прямой выбор:

Можно установить четыре различных постоянных заданных значения. Посредством прибавления одного или нескольких из четырех постоянных заданных значений получается до 16 различных заданных значений.

Прямой выбор является подходящим методом при управлении преобразователем через цифровые входы.

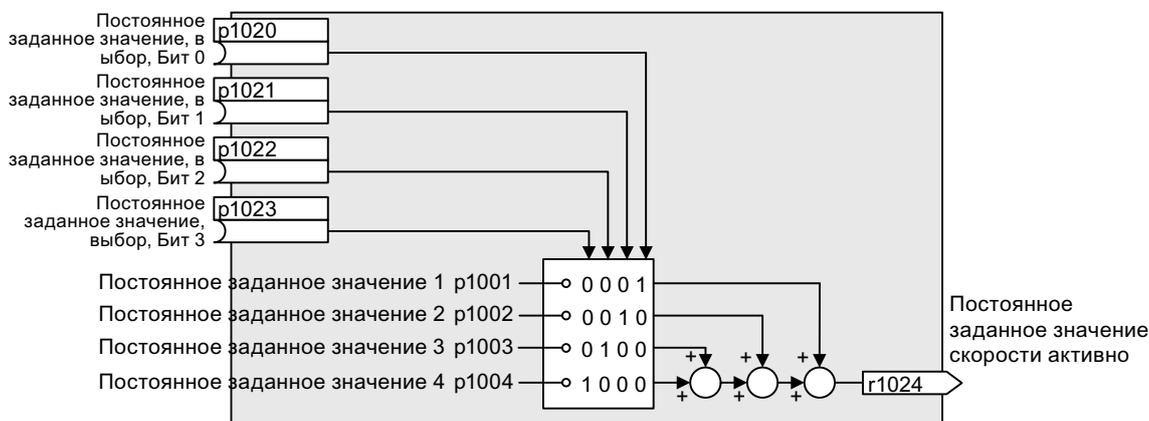
Дополнительную информацию по прямому выбору можно найти в функциональной схеме 3011 "Справочника по параметрированию".

2. Двоичный выбор:

Можно установить 16 различных постоянных заданных значений. Через комбинацию четырех битов выбирается одно из этих постоянных заданных значений.

Двоичный выбор подходит в тех случаях, когда управление преобразователем осуществляется через полевую шину.

Дополнительную информацию по двоичному выбору можно найти на функциональной схеме 3010 "Справочника по параметрированию".



Изображены Упрощенная функциональная схема при прямом выборе постоянных заданных значений е 8-12

Пример: Прямой выбор двух постоянных заданных значений

Двигатель должен вращаться следующим образом с двумя различными скоростями:

- Сигнал на цифровом входе 0 включает двигатель и разгоняет его до 300 об/мин.
- Сигнал на цифровом входе 1 разгоняет двигатель до 2000 об/мин.

Таблица 8-10Установки для примера

| Параметр | Описание |
|------------------|--|
| p1001 = 300.000 | Постоянное заданное значение скорости 1 в [об/мин] |
| p1002 = 2000.000 | Постоянное заданное значение скорости 2 в [об/мин] |
| p0840 = 722.0 | ВКЛ/ВЫКЛ1: Включить двигатель с цифровым входом 0 |
| p1070 = 1024 | Главное заданное значение: Соединение главного заданного значения с постоянным заданным значением скорости |
| p1020 = 722.0 | Выбор постоянного заданного значения скорости Бит 0: Соединить постоянное заданное значение 1 с цифровым входом 0 (DI 0). |

| Параметр | Описание |
|---------------|---|
| p1021 = 722.1 | Выбор постоянного заданного значения скорости Бит 1: Подключить постоянное заданное значение 2 к DI 1. |
| p1016 = 1 | Режим постоянного заданного значения скорости: Выберите прямой выбор постоянных заданных значений. |

Таблица 8-11 Полученные постоянные заданные значения для примера выше

| Постоянное заданное значение выбрано через | Полученное заданное значение |
|--|------------------------------|
| DI 0 = НИЗКИЙ | Двигатель останавливается |
| DI 0 = ВЫСОКИЙ и DI 1 = НИЗКИЙ | 300 об/мин |
| DI 0 = ВЫСОКИЙ и DI 1 = ВЫСОКИЙ | 2300 об/мин |

8.4 Подготовка заданного значения

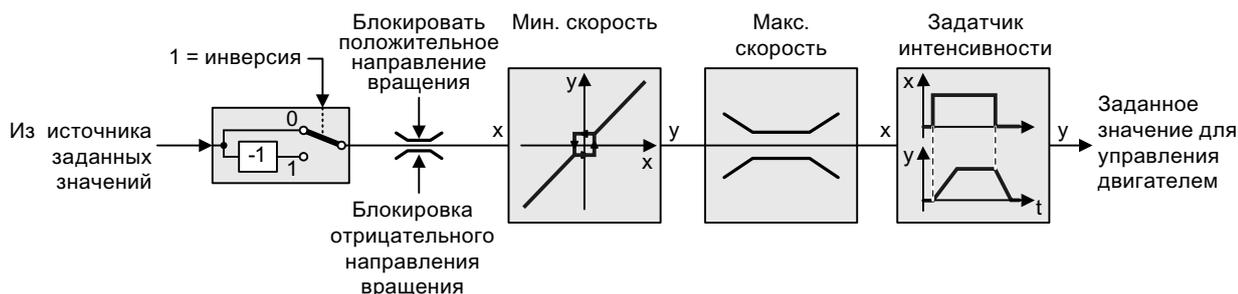
8.4.1 Обзор подготовки заданного значения

Настройка подготовки заданного значения необходима только тогда, когда преобразователь работает без простого позиционера, т.е. только с управлением по скорости.



С помощью подготовки заданного значения оно может быть изменено следующим образом:

- Инvertировать заданное значение, чтобы изменить направление вращения двигателя (реверс).
- Блокировать положительное или отрицательное направление вращения, к примеру, для транспортеров, насосов или вентиляторов.
- Мин. скорость для блокировки состояния покоя при включенном двигателе.
- Ограничение макс. скорости для защиты двигателя и механики.
- Задатчик интенсивности для разгона и торможения двигателя с оптимальным моментом вращения.



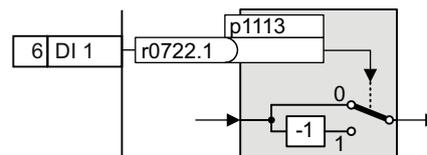
Изображены Подготовка заданного значения в преобразователе е 8-13

8.4.2 Инверсия заданного значения

Порядок действий

Инверсия заданного значения выполняется следующим образом:

Соедините параметр p1113 с двоичным сигналом, к примеру, цифровым входом 1.



Инверсия заданного значения выполнена.

Таблица 8-12 Примеры для установок инверсии заданного значения

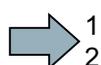
| Параметр | Примечание |
|-----------------|--|
| p1113 = 722.1 | Инверсия заданного значения Цифровой вход 1 = 0: Заданное значение остается неизменным. Цифровой вход 1 = 1: Преобразователь инвертирует заданное значение. |
| p1113 = 2090.11 | Инвертировать заданное значение через управляющее слово 1, бит 11. |

8.4.3 Блокировка направления вращения

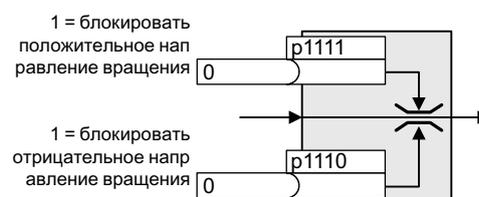
В заводской установке преобразователя оба направления вращения двигателя разрешены.

Порядок действий

Для постоянной блокировки направлений вращения действовать следующим образом:



Установите соответствующий параметр на значение 1.



Теперь соответствующее направление вращения постоянно заблокировано.

Таблица 8-13 Примеры настроек для блокировки направления вращения

| Параметр | Примечание |
|---------------|--|
| p1110 = 1 | Блокировать отрицательное направление Отрицательное направление постоянно заблокировано. |
| p1110 = 722.3 | Блокировать отрицательное направление Цифровой вход 3 = 0: Отрицательное направление вращения разрешено. Цифровой вход 3 = 1: Отрицательное направление вращения заблокировано. |

8.4.4 Минимальная скорость

Функция

Преобразователь не допускает длительной работы двигателя со скоростью ниже минимальной скорости.

Скорости, меньше мин. скорости по величине, допускаются только при разгоне или торможении.

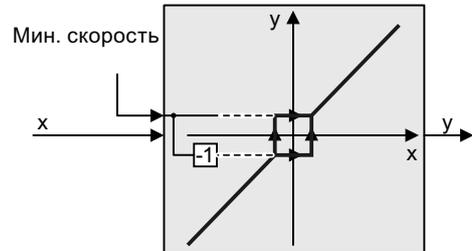


Таблица 8-14 Установка мин. скорости

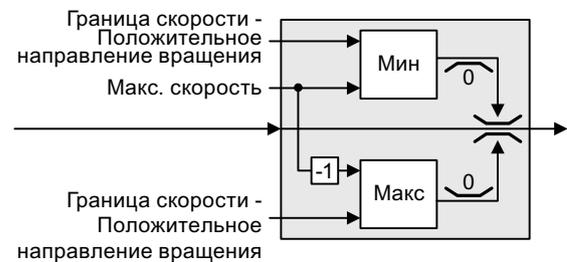
| Параметр | Описание |
|----------|----------------------|
| p1080 | Минимальная скорость |

8.4.5 Максимальная скорость

Функция

Макс. скорость ограничивает область заданного значения скорости в обоих направлениях вращения.

При превышении макс. скорости преобразователь создает сообщение (ошибку или предупреждение).



Кроме этого, макс. скорость является опорным значением для некоторых других функций, к примеру, задатчика интенсивности.

Если требуется зависящее от направления ограничение скорости, то можно определить границы скорости для каждого направления.

Таблица 8-15 Параметры для мин. и макс. скорости

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| p1082 | Макс. скорость (заводская установка: 1500 об/мин) |
| p1083 | Граница скорости - Положительное направление вращения (заводская установка: 210000 об/мин) |
| p1086 | Граница скорости - Отрицательное направление вращения (заводская установка: -210000 об/мин) |

8.4.6 Задатчик интенсивности

Задатчик интенсивности в канале заданного значения ограничивает интенсивность изменений заданного значения скорости. Тем самым обеспечивается более плавный режим разгона и торможения двигателя и, следовательно, щадящий режим работы механизмов приводимой в действие машины.

Задатчик интенсивности неактивен, если заданное значение скорости определяется технологическим регулятором в преобразователе.

Можно выбирать между двумя типами задатчиков интенсивности:

- Расширенный задатчик интенсивности
Расширенный задатчик интенсивности ограничивает разгон и рывок.
- Простой задатчик интенсивности
Простой задатчик интенсивности ограничивает разгон, но не изменение разгона (рывок).

Расширенный задатчик интенсивности

Время разгона и время торможения расширенного задатчика интенсивности могут устанавливаться независимо друг от друга. Оптимальное время зависит от конкретного варианта применения и может лежать в диапазоне от ниже 100 мс (к примеру, для приводов ленточных транспортеров) и до нескольких минут (к примеру, для центрифуг).

Благодаря начальному и конечному сглаживанию разгон и торможение происходит без толчков.

Вследствие сглаживания время разгона и время торможения двигателя увеличиваются:

- Эффективное время разгона
= $p1120 + 0,5 \times (p1130 + p1131)$.
- Эффективное время торможения = $p1121 + 0,5 \times (p1130 + p1131)$.

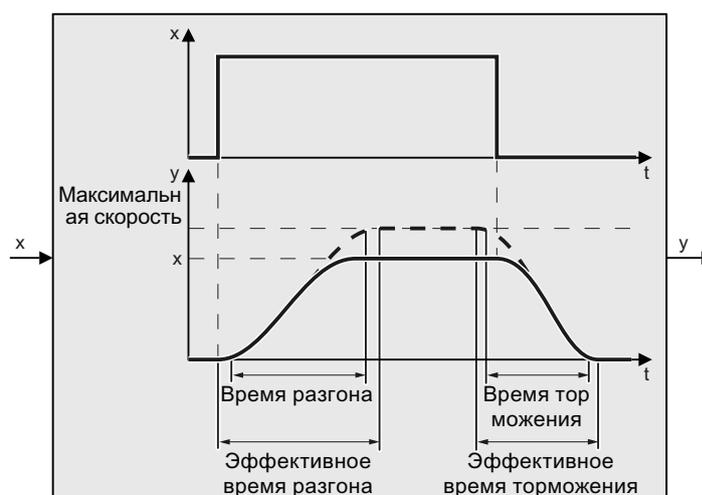


Таблица 8-16 Параметры для настройки расширенного задатчика интенсивности

| Параметр | Описание |
|----------|---|
| p1115 | Выбор задатчика интенсивности (заводская установка: 1) Выбрать задатчик интенсивности 0: Простой задатчик интенсивности 1: Расширенный задатчик интенсивности |
| p1120 | Задатчик интенсивности - время разгона (заводская установка: 10 с) Длительность разгона в секундах от скорости ноль до макс. скорости p1082 |
| p1121 | Задатчик интенсивности - время торможения (заводская установка: 10 с) Длительность торможения в секундах от макс. скорости до состояния покоя |
| p1130 | Задатчик интенсивности - время начального сглаживания (заводская установка: 0 с) Начальное сглаживание для расширенного задатчика интенсивности. Значение действительно для разгона и торможения. |
| p1131 | Задатчик интенсивности - время конечного сглаживания (заводская установка: 0 с) Конечное сглаживание для расширенного задатчика интенсивности. Значение действительно для разгона и торможения. |
| p1134 | Задатчик интенсивности - тип сглаживания (заводская установка: 0) 0: непрерывное сглаживание 1: прерывистое сглаживание |
| | |
| p1135 | ВЫКЛЗ - время торможения (заводская установка: 0 с) У быстрого останова (ВЫКЛЗ) есть свое время торможения. |
| p1136 | ВЫКЛЗ - время начального сглаживания (заводская установка: 0 с) Время начального сглаживания для ВЫКЛЗ с расширенным задатчиком интенсивности. |
| p1137 | ВЫКЛЗ - время конечного сглаживания (заводская установка: 0 с) Время конечного сглаживания для ВЫКЛЗ с расширенным задатчиком интенсивности |

Дополнительную информацию можно найти в функциональной схеме 3070 и в списке параметров "Справочника по параметрированию".

Настройка расширенного задатчика интенсивности

Порядок действий



Настройка расширенного задатчика интенсивности выполняется следующим образом:

1. Установите максимально возможное заданное значение скорости.
2. Включите двигатель.

3. Оцените поведение привода.
 - Если двигатель разгоняется слишком медленно, уменьшите время разгона. При слишком коротком времени разгона двигатель при разгоне достигает своего предельного тока и временно не может работать в соответствии с заданной скоростью. В этом случае привод выходит за пределы установленного времени.
 - Если двигатель разгоняется слишком быстро, увеличьте время разгона.
 - Если при разгоне слишком много толчков, увеличьте начальное сглаживание.
 - Конечное сглаживание рекомендуется устанавливать на то же значение, что и начальное сглаживание.
 4. Выключите двигатель.
 5. Оцените поведение привода.
 - Если двигатель тормозит слишком медленно, уменьшите время торможения. При слишком коротком времени торможения двигатель при торможении временно не может работать в соответствии с заданной скоростью. Причиной этого, в зависимости от используемого силового модуля, может быть либо достижение границы тока двигателя, либо опасность слишком высокого напряжения промежуточного контура в преобразователе. В этом случае привод выходит за пределы установленного времени.
 - Если двигатель тормозит слишком быстро, увеличьте время торможения.
 6. Повторять шаги 1 ... 5 до достижения удовлетворительного поведения привода.
- Теперь расширенный задатчик интенсивности настроен.

8.4.7 ((Простой задатчик интенсивности))

Простой задатчик интенсивности

Простой задатчик интенсивности, в отличие от расширенного задатчика интенсивности, не использует время сглаживания.

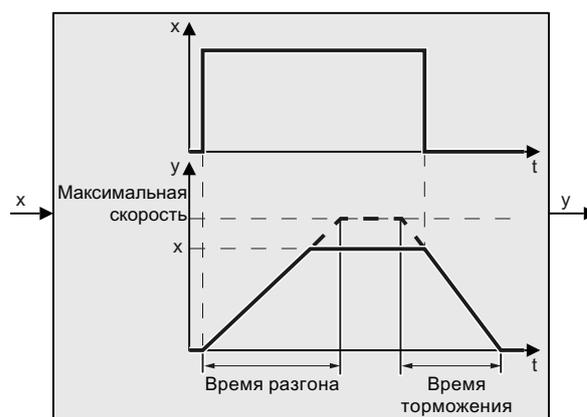


Таблица 8-17 Параметры для настройки простого задатчика интенсивности

| Параметр | Описание |
|-----------|---|
| p1115 = 0 | Выбор задатчика интенсивности (заводская установка: 1) Выбрать задатчик интенсивности 0: Простой задатчик интенсивности 1: Расширенный задатчик интенсивности |
| p1120 | Задатчик интенсивности - время разгона (заводская установка: 10 с) Длительность разгона в секундах от скорости ноль до макс. скорости p1082 |
| p1121 | Задатчик интенсивности - время торможения (заводская установка: 10 с) Длительность торможения в секундах от макс. скорости до состояния покоя |
| p1135 | ВЫКЛЗ - время торможения (заводская установка: 0 с) У быстрого останова (ВЫКЛЗ) есть свое время торможения. |

Изменение времени разгона и торможения при работе

Для изменения времени разгона и торможения задатчика интенсивности при работе используется коэффициент масштабирования. Для установки значения масштабирования существуют следующие возможности:

- Через аналоговый вход
- По полевой шине

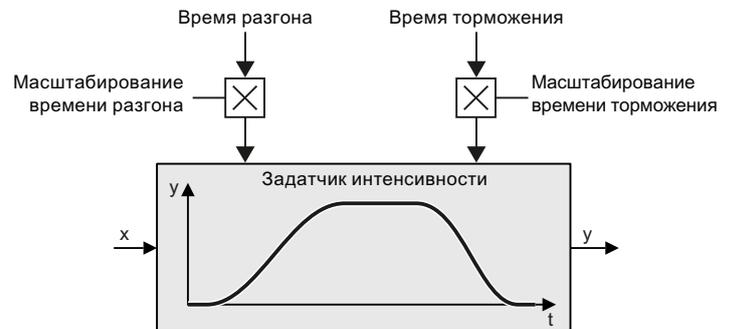
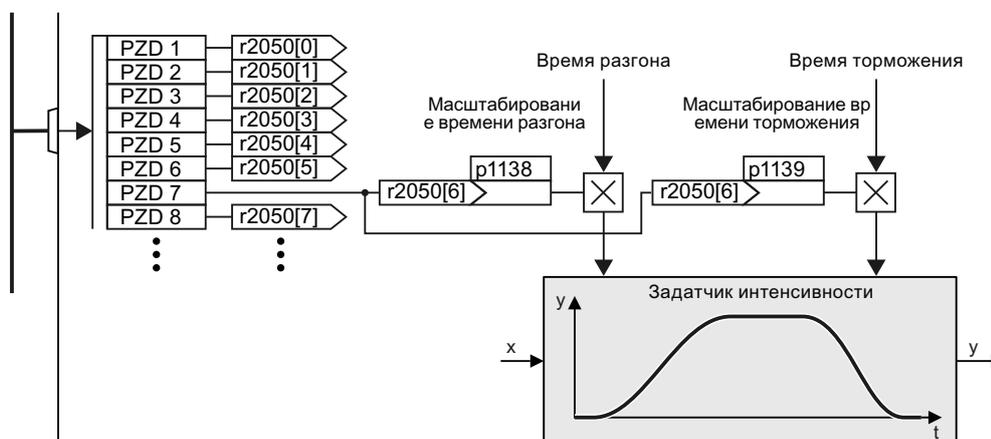


Таблица 8-18 Параметры для установки масштабирования

| Параметр | Описание |
|----------|---|
| p1138 | Рампа разгона, масштабирование (Заводская установка: 1) Источник сигнала для масштабирования ramпы разгона. |
| p1139 | Рампа торможения, масштабирование (Заводская установка: 1) Источник сигнала для масштабирования ramпы торможения. |

Пример

В следующем примере система управления верхнего уровня устанавливает через PROFIBUS время разгона и торможения преобразователя.



Изображени Пример изменения параметров задатчика интенсивности при работе 8-14

Условия

- Коммуникация между системой управления и преобразователем была введена в эксплуатацию.
- В преобразователе и в системе управления верхнего уровня установлена свободная телеграмма 999. См. также раздел: Расширение телеграмм и изменение подключения сигналов (Страница 109).
- Система управления передает в PZD 7 значение для масштабирования на преобразователь.

Порядок действий



1
2

Для соединения в преобразователе масштабирования времени разгона и торможения с принимаемым словом PZD 7 от полевой шины действовать следующим образом:

1. Установите $p1138 = 2050[6]$.
Тем самым коэффициент масштабирования для времени разгона был соединен с принимаемым словом PZD 7.
2. Установите $p1139 = 2050[6]$.
Тем самым коэффициент масштабирования для времени торможения был соединен с принимаемым словом PZD 7.



Преобразователь получает значение для масштабирования времени разгона и торможения через принимаемое слово PZD 7.

8.5 Управление двигателем



Для управляемой по положению оси рекомендуется использовать векторное управление с датчиком. См. также раздел: Управление U/f или векторное управление? (Страница 60).

8.5.1 Управление U/f

Управление U/f регулирует напряжение на клеммах двигателя в зависимости от заданного значения скорости.

Связь между заданным значением скорости и напряжением статора вычисляется на основе характеристик. Требуемая выходная частота рассчитывается по заданному значению скорости и числу пар полюсов двигателя ($f = n * \text{число пар полюсов} / 60$, в частности: $f_{\text{макс}} = p1082 * \text{число пар полюсов} / 60$).

Преобразователь предоставляет обе важнейшие характеристики (линейную и квадратичную). Свободно настраиваемые характеристики также возможны.

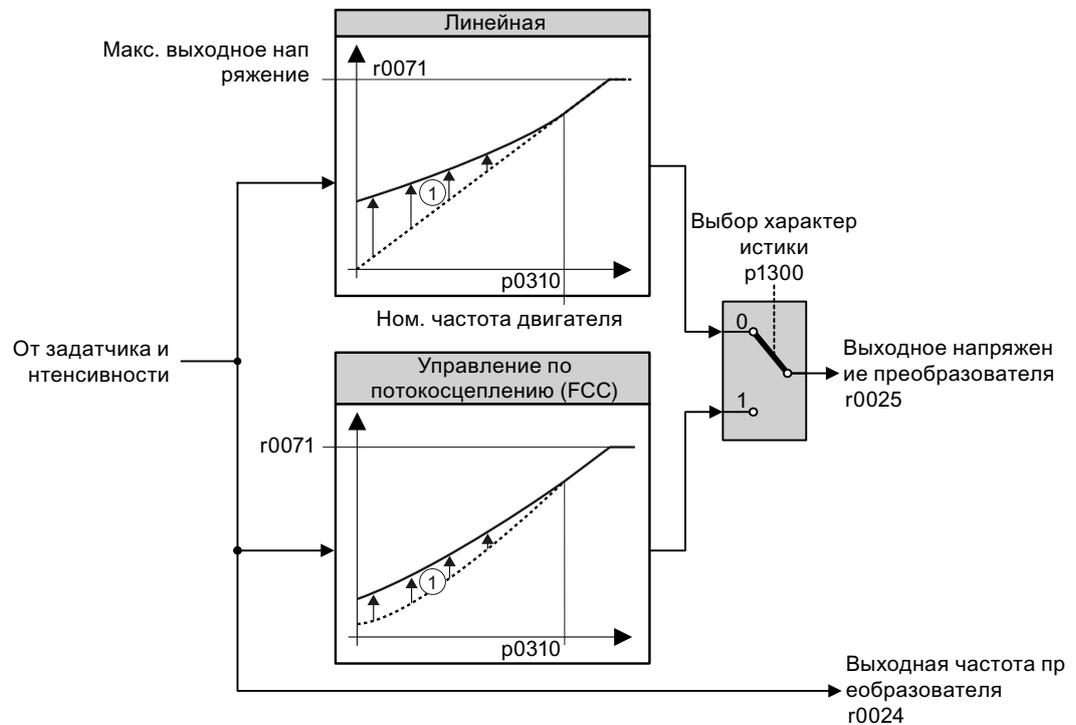
Управление U/f не обеспечивает точного регулирования скорости двигателя. Заданное значение скорости и скорость, устанавливаемая на валу двигателя, всегда немного отличаются друг от друга. Отклонение зависит от нагрузки двигателя.

Если подключенный двигатель нагружается с ном. моментом, то скорость двигателя ниже заданного значения скорости на ном. скольжение двигателя. Если двигатель приводится в движение нагрузкой, т.е. двигатель работает как генератор, то скорость двигателя превышает заданное значение скорости.

Параметр p1300 определяет характеристику.

8.5.1.1 Технические возможности управления U/f

У преобразователя есть несколько характеристик U/f. На основании характеристики преобразователь повышает посредством увеличения частоты напряжение на двигателе.



- ① Вольтодобавка характеристики улучшает поведение двигателя на низких скоростях. Вольтодобавка действует при частотах ниже ном. частоты

Изображены Характеристики U/f преобразователя
е 8-15

Преобразователь повышает свое выходное напряжение и выше ном. скорости двигателя до макс. выходного напряжения. Чем выше напряжение сети, тем выше и макс. выходное напряжение преобразователя.

Если преобразователь достиг своего макс. выходного напряжения, то он может только увеличивать выходную частоту. От этой точки двигатель работает с гашением поля, т.е. доступный момент вращения линейно уменьшается с увеличением скорости.

Значение напряжения двигателя при номинальной частоте двигателя зависит, в частности, от следующих величин:

- Отношение размера преобразователя к размеру двигателя
- Сетевое напряжение
- Полное сопротивление сети
- Актуальный момент двигателя

Макс. возможное напряжение двигателя в зависимости от входного напряжения указано в технических параметрах, см. также раздел Технические параметры (Страница 347).

8.5.1.2 Выбор характеристики U/f

Порядок действий

С панелью оператора:

- Выберите подходящую характеристику и установите параметр p1300.

Со STARTER:

- Перейдите со STARTER в онлайн.
- Выберите характеристику U/f в одной из масок "Регулятор скорости" или "Управление U/f".

Таблица 8-19 Характеристики U/f

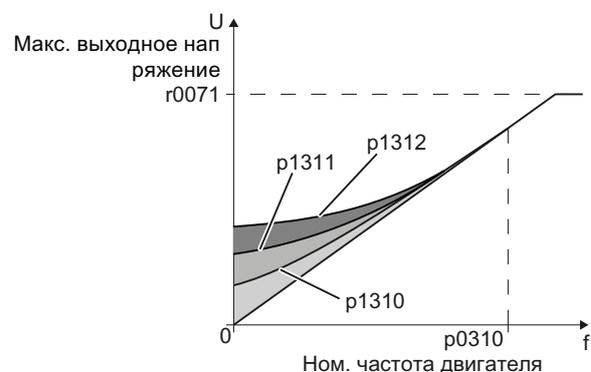
| Требование | Примеры использования | Примечание | Характеристика | Параметр |
|--|--|---|---|-----------|
| Требуемый момент вращения не зависит от скорости | Ленточный транспортер, роликовый конвейер, цепной конвейер, эксцентриковый шнековый насос, компрессор, экструдер, центрифуга, мешалка, смеситель | - | линейная | p1300 = 0 |
| | | Преобразователь компенсирует вызванные сопротивлением статора потери напряжения. Рекомендуется для двигателей с низкой мощностью. Условие: Параметры двигателя установлены согласно шильдику и после базового ввода в эксплуатацию выполнена идентификация двигателя. | линейная с управлением по потокосцеплению (FCC) | p1300 = 1 |

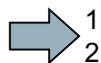
Дополнительную информацию по характеристикам U/f можно найти в списке параметров и в функциональных схемах 6300 ff "Справочника по параметрированию".

8.5.1.3 Оптимизация при высоком начальном пусковом моменте и кратковременной перегрузке

Настройка вольтодобавки управления U/f (усиления)

Вольтодобавка воздействует на любую характеристику U/f. Рисунок рядом показывает вольтодобавку на примере линейной характеристики.





Порядок действий

Настройка вольтодобавки выполняется следующим образом:

Увеличивать вольтодобавку только маленькими шагами. Слишком большие значения в р1310 ... р1312 могут привести к перегреву двигателя и к отключению при перегрузке преобразователя.

1. Включите двигатель со средней скоростью
2. Уменьшите скорость до нескольких оборотов в минуту.
3. Проверьте, вращается ли двигатель без радиального биения.
4. Если имеет место радиальное биение или даже остановка двигателя, то увеличивать вольтодобавку р1310 до достижения удовлетворительного поведения.
5. Разогнать двигатель с макс. нагрузкой до макс. скорости и проверить, выдерживает ли двигатель заданное значение.
6. Если двигатель при разгоне опрокидывается, то увеличивать вольтодобавку р1311 до тех пор, пока двигатель не станет без проблем разгоняться до макс. скорости.

Только в вариантах применения со значительным начальным пусковым моментом требуется повышение параметра р1312 для достижения удовлетворительного режима работы двигателя.

Дополнительную информацию по этой функции можно найти в списке параметров и в функциональной схеме 6300 "Справочника по параметрированию".

Теперь вольтодобавка установлена.

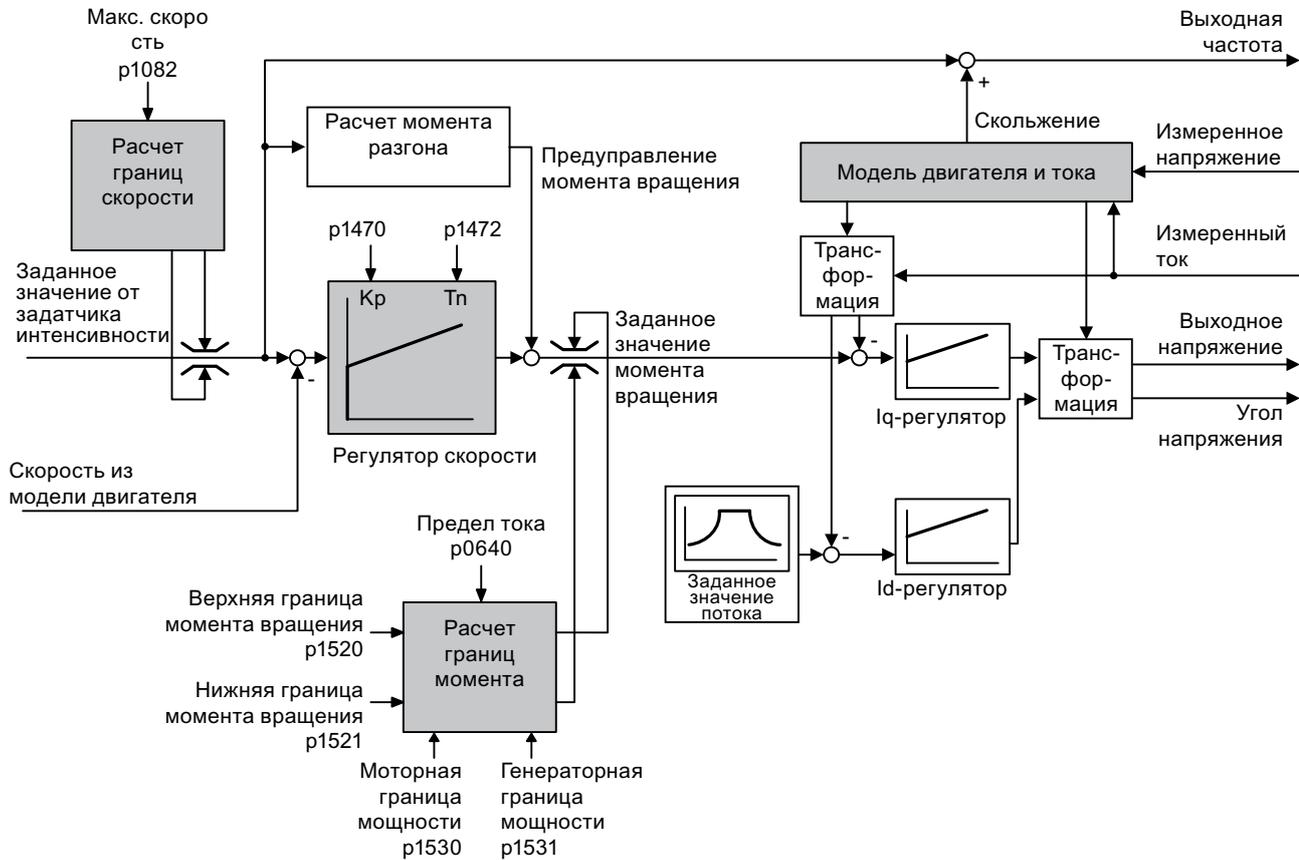
| Параметр | Описание |
|----------|--|
| р1310 | Постоянная вольтодобавка (заводская установка 50 %) Компенсирует потери напряжения из-за длинных кабелей двигателя и омические потери в двигателе. |
| р1311 | Вольтодобавка при разгоне (заводская установка 0 %) Добавляет момент вращения при разгоне двигателя. |
| р1312 | Вольтодобавка при пуске (заводская установка 0 %) Добавляет момент вращения, но только для первого процесса разгона после включения двигателя ("начальный пусковой момент"). |

8.5.2 Управление по скорости

Векторное управление без датчика

Управление по скорости на основе модели двигателя рассчитывает нагрузку и скольжение двигателя. На основе расчета преобразователь задает свое выходное напряжение и частоту таким образом, что скорость двигателя отслеживается к заданному значению, независимо от нагрузки двигателя.

Управление по скорости не использует прямого измерения скорости двигателя и поэтому также называется "векторное управление без датчика".



Изображение 8-16 Упрощенная функциональная схема векторного управления без датчика

Векторное управление с датчиком

Векторное управление с датчиком отличается от векторного управления без датчика только тем, что преобразователь не рассчитывает, а измеряет скорость.

8.5.2.1 Проверка сигнала датчика

При использовании датчика для регистрации скорости, необходимо проверить сигнал датчика перед активацией обратной связи от датчика.

Порядок действий

- Установите тип управления "векторное управление без датчика":
 - С панелью оператора:
 - Установите $r1300 = 20$.
 - Со STARTER:
 - Перейдите со STARTER в онлайн.
 - Выберите управление по скорости без датчика в маске "Регулятор скорости" или "Управление U/f".
- Включите двигатель со средней скоростью.
- Сравните параметры $r0061$ (сигнал датчика скорости в Гц) и $r0021$ (вычисленная скорость в Гц) по знаку и абсолютному значению.
- Если знак не совпадает, то выполните инверсию сигнала датчика скорости: установите $r0410 = 1$.
- Если не совпадают величины обоих значений, то проверьте установку $r0408$ и подключение датчика.

8.5.2.2 ((Выбор управления двигателем))

Управление по скорости уже предустановленно

Для достижения хорошей регулировочной характеристики необходимо настроить элементы, выделенные на помещенном выше рисунке серым цветом. Если при базовом вводе в эксплуатацию в качестве типа управления было выбрано управления по скорости, то следующие установки уже выполнены:

- Макс. скорость для решаемой задачи.
- Модель двигателя и тока: Если параметры двигателя в преобразователе и на шильдике двигателя сочетаются, то модель двигателя и тока в преобразователе является правильной и векторное управление может работать удовлетворительно.
- Преобразователь рассчитывает границы моментов согласно границе тока, установленной при базовом вводе в эксплуатацию. Независимо от этого можно дополнительно устанавливать положительные и отрицательные границы момента или ограничивать мощность двигателя.
- Преобразователь предустановил регулятор скорости при автоматической оптимизации (измерение при вращении). Если необходима дополнительная оптимизация этой установки, то следовать инструкциям дальше по тексту в данной главе.

Выбор векторного управления без датчика

Порядок действий



Для выбора векторного управления без датчика действовать следующим образом:

| | |
|--|---|
|  |  |
| <ol style="list-style-type: none">1. Перейдите в меню "Parameters" к p13002. Установите p1300 = 20. | <ol style="list-style-type: none">1. Перейдите в онлайн2. Выберите управление по скорости без датчика в маске "Регулятор скорости" или "Управление U/f". |



Было выбрано векторное управление без датчика.

Выбор векторного управления с датчиком

Порядок действий

С панелью оператора:

- Установите p1300 = 21.

Со STARTER:

- Перейдите со STARTER в онлайн.
- Выберите управление по скорости с датчиком в маске "Регулятор скорости" или "Управление U/f".

8.5.2.3 Дополнительная оптимизация регулятора скорости

В следующих случаях потребуется ручная оптимизация регулятора скорости:

- Автоматическая оптимизация не может быть применена для решаемой задачи, т.к. свободное вращение двигателя невозможно.
- Результат автоматической оптимизации преобразователя неудовлетворительный.
- Преобразователь отменил автоматическую оптимизацию с ошибкой.

Порядок действий

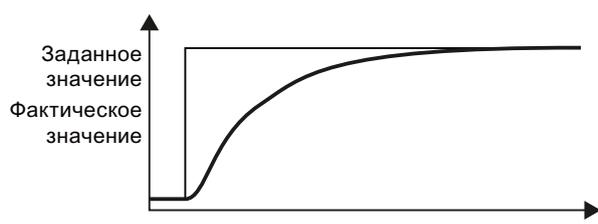
Для ручной оптимизации регулятора скорости действовать следующим образом:



|  |  |
|---|--|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. Установите время разгона и время торможения задатчика интенсивности $p1120 = 0$ и $p1121 = 0$. 2. Установите предупредление регулятора скорости $p1496 = 0$. 3. Создайте скачок заданного значения и наблюдайте за соответствующим фактическим значением. 4. Оптимизируйте регулятор скорости, изменяя параметры регулятора K_P и T_N до достижения оптимальной работы привода (см. рисунки ниже). <ul style="list-style-type: none"> – $K_P = p1470$ – $T_N = p1472$ 5. Снова установите время разгона и торможения задатчика интенсивности $p1120$ и $p1121$ на первоначальное значение. 6. Установите предупредление регулятора скорости $p1496 = 100\%$. | <ol style="list-style-type: none"> 1. В режиме онлайн установите в маске «Задатчик интенсивности» время = 0. 2. В режиме онлайн установите в маске «Задатчик интенсивности» предупредление = 0. 3. Создайте скачок заданного значения и наблюдайте за соответствующим фактическим значением, к примеру, с помощью функции трассировки в STARTER. 4. Оптимизируйте регулятор скорости онлайн в маске "Регулятор скорости", изменяя параметры регулятора K_P и T_N до достижения оптимальной работы привода (см. рисунки ниже). 5. Снова установите время разгона и торможения задатчика интенсивности на первоначальное значение. 6. Снова установите предупредление регулятора скорости на 100%. |

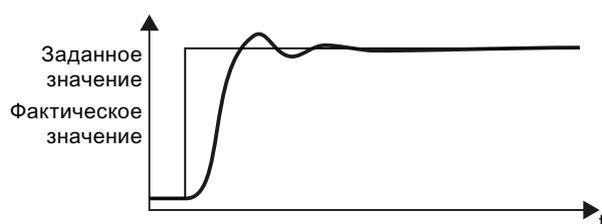


Оптимизация регулятора скорости выполнена.



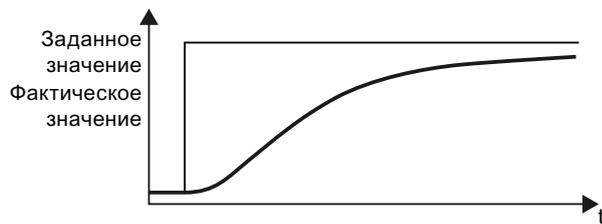
Оптимальная регулировочная характеристика для приложений, не допускающих выбросов.

Фактическое значение приближается к заданному значению без существенного перерегулирования.



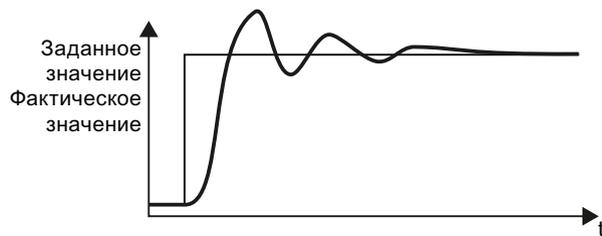
Оптимальная регулировочная характеристика для быстрой компенсации составляющих возмущения.

Фактическое значение приближается к заданному значению с небольшим перерегулированием (макс. 10% скачка заданного значения).



Фактическое значение медленно приближается к заданному значению.

- Увеличьте П-составляющую K_P и уменьшите время интегрирования T_N .



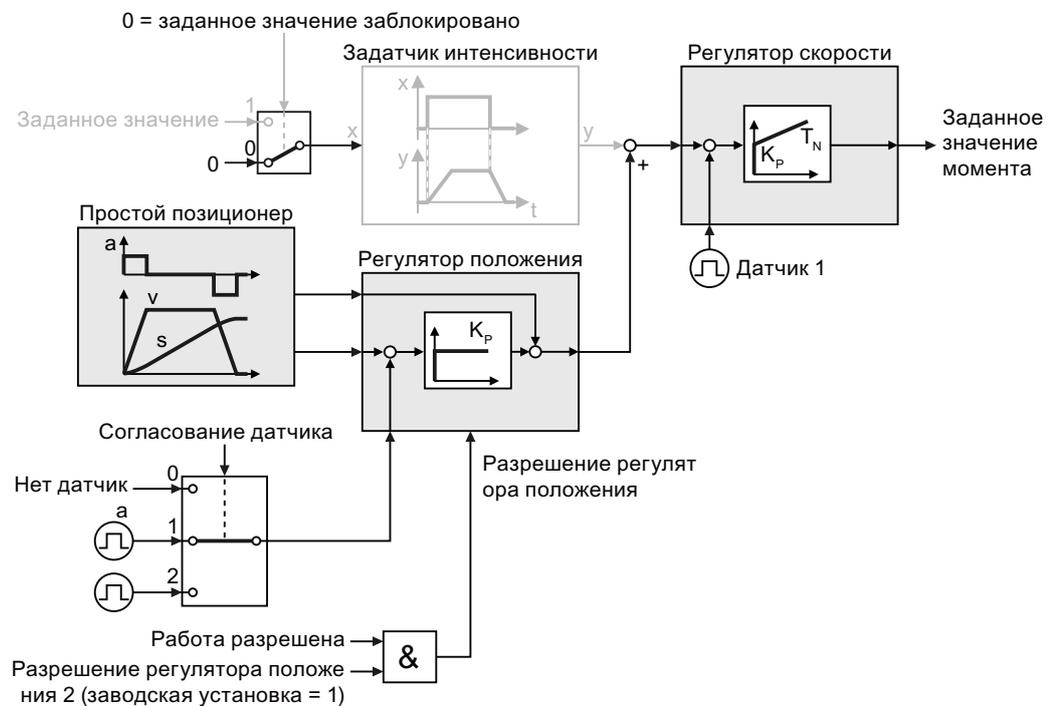
Фактическое значение приближается к заданному значению быстро, но с перерегулированием.

- Уменьшите П-составляющую K_P и увеличьте время интегрирования T_N .

8.5.3 Использование преобразователя без регулятора положения

Заводская установка преобразователя

В заводской установке преобразователя заданное значение для регулятора скорости поступает от простого позиционера. Другие источники для заданного значения хотя и имеются в преобразователе, но заблокированы.



Изображены установка заданного значения для регулятора скорости в заводской установке преобразователя

Использование преобразователя без регулятора положения

Если планируется постоянно использовать преобразователь без управления по положению, то следует заблокировать регулятор положения и выбрать другой источник для заданного значения.

Порядок действий:

- Заблокируйте регулятор положения.
Установите параметр p2550 = 0, например, через маску STARTER "Регулятор положения".
- Разрешите заданное значение.
Установите параметр p1142 = 1, например, через маску STARTER "Задатчик интенсивности".
- Удалите согласование датчика регулятора положения.
Установите параметр p2502 = 0, например, через экспертный список в STARTER.
- Если при работе будут появляться мешающие предупреждения, относящиеся к датчику, то они могут быть скрыты. См. также раздел: Предупреждения, ошибки и системные сообщения (Страница 319).

Таблица 8-20 Параметры для переключения с регулятора положения на регулятор скорости

| Параметр | Значение |
|----------|--|
| p1142 | Разрешить заданное значение/заблокировать заданное значение (заводская установка: 0) |
| p2502 | Согласование датчика (заводская установка: 1) |
| p2550 | Разрешение регулятора положения 2 (заводская установка: 1) |

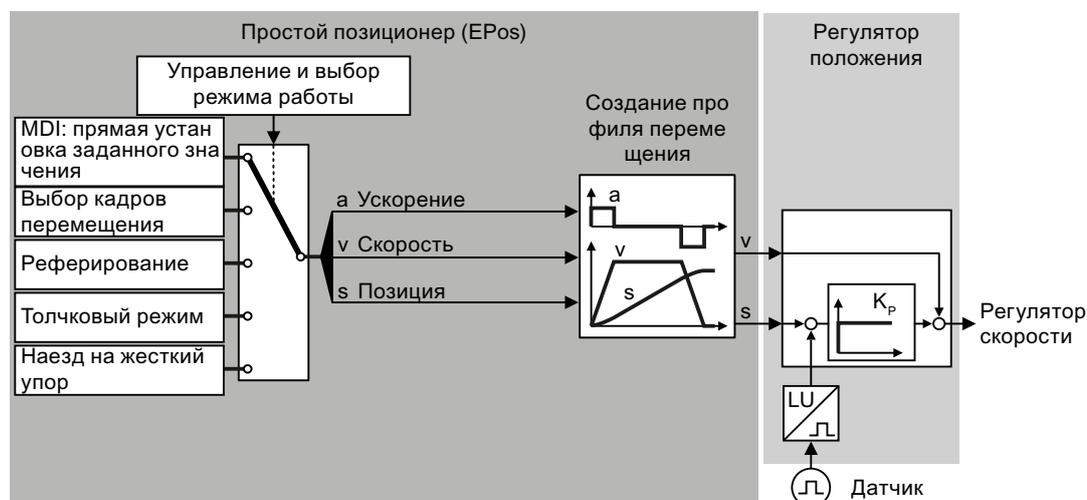
8.6 Простой позиционер

Обзор



Управлением по положению называется регулирование позиции оси. "Осью" называют компонент машины или установки, состоящий из преобразователя с активным управлением по положению и приводимого в действие механизма.

Простой позиционер (EPOS) рассчитывает профиль перемещения для оптимального по времени перемещения оси на заданную позицию.



Изображены Простой позиционер и управление по положению е 8-18

Простой позиционер имеет следующие режимы работы:

- **Прямая установка заданного значения (MDI):** Внешняя система управления устанавливает заданное значение положения для оси.
- **Выбор кадров перемещения:** В преобразователе заданные значения положения сохранены в различных кадрах перемещения. Внешняя система управления выбирает кадр перемещения.
- **Реферирование:** Реферирование устанавливает точку отсчета изменения положения в преобразователе по отношению к станку.
- **Толчковый режим работы:** Эта функция служит для инкрементального перемещения оси (отладка).
- **Наезд на жесткий упор:** Преобразователь перемещает ось с установленным моментом вращения до механического упора.

8.6.1 Процесс ввода в эксплуатацию

Рекомендуется вводить простой позиционер в эксплуатацию с помощью ПО STARTER. Загрузка: Инструменты для ввода в эксплуатацию (Страница 23).



8.6.2 Нормирование сигнала датчика

8.6.2.1 Выбор разрешения

Единица длины (LU): разрешение фактического значения положения в преобразователе

Преобразователь рассчитывает фактическое значение положения оси через нейтральную единицу длины LU (Length Unit). Единица длины LU не зависит от того,

регулирует ли преобразователь, например, позицию подъемного стола или угол поворотного стола.

Сначала для решаемой задачи необходимо определить, каким должно быть требуемое разрешение. Это значит: Какому участку пути или какому углу должна соответствовать единица длины LU?

При выборе своей единицы длины LU действуют следующие правила:

1. Чем выше разрешение единицы длины LU, тем точнее работает управление по положению.
2. При выборе слишком высокого разрешения преобразователь не сможет отображать фактическое значение положения на всей области перемещения оси. На переполнение числового представления преобразователь реагирует с ошибкой.
3. Разрешение единицы длины LU должно быть ниже максимального разрешения, получаемого из разрешения датчика перемещений.

Нормирование сигнала датчика

Условия

- STARTER в онлайн.
- Была выбрана маска "Механика".
- Было выбрано необходимое для решаемой задачи разрешение, например, $1 \text{ LU} \triangleq 1 \text{ мкм}$ или $1 \text{ LU} \triangleq 1/1000^\circ$ (1 миллиградус).

Порядок действий

Нормирование сигнала датчика выполняется следующим образом:

1. Разрешите параметры для редактирования.
2. Введите передаточное число оси: Обороты нагрузки.
3. Обороты двигателя

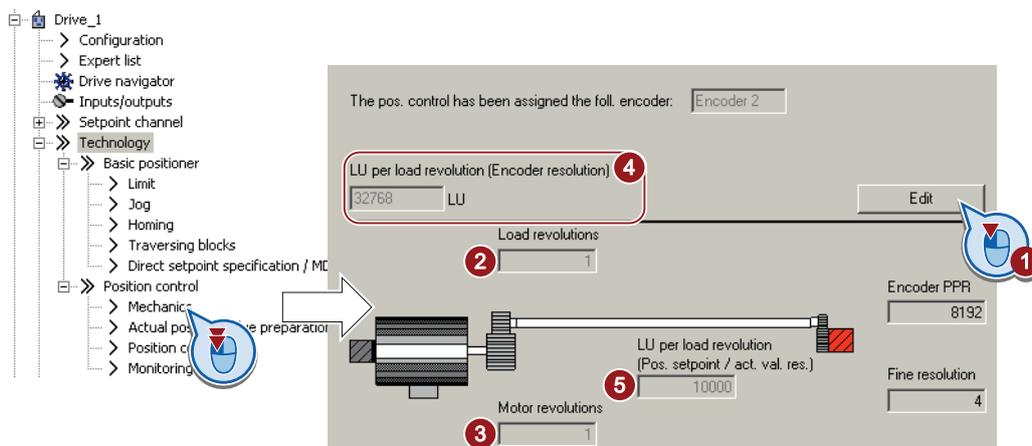
Неизвестное передаточное число

Если передаточные числа неизвестны, то следует измерить передаточное отношение, вращая, например, двигатель вручную и подсчитывая обороты нагрузки. Пример: За 5 оборотов двигателя груз повернулся на 37° . В этом случае передаточное отношение $37^\circ / (5 \times 360^\circ)$. Введите в STARTER следующие значения:

- ② 37 [оборот нагрузки]
- ③ 1800 [оборот двигателя]

4. Проверьте макс. разрешение на основе параметров своего датчика. Для SSI-энкодеров STARTER показывает слишком высокое значение: Разрешение датчика = $\frac{1}{4} \times$ показанное значение.
5. Рассчитайте:
Значение = $360^\circ / \text{требуемое разрешение}$, например, $360^\circ / 0,1^\circ = 3600$.
Введите это значение в STARTER.





Сигнал датчика был нормирован.

| Параметр | Значение |
|----------|---|
| p2502 | Согласование датчика |
| | 0 Нет датчика |
| | 1 Датчик 1 |
| | 2 Датчик 2 |
| p2503 | Единица длины LU на 10 мм |
| p2504 | Двигатель/нагрузка обороты двигателя |
| p2505 | Двигатель/нагрузка обороты нагрузки |
| p2506 | Единица длины LU на оборот нагрузки |

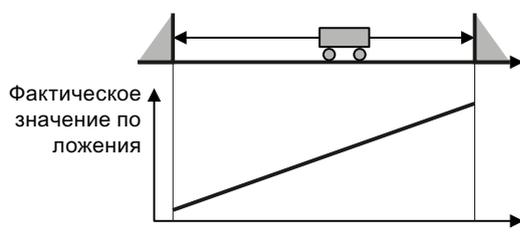
8.6.2.2 Настройка диапазона модуло

Описание

Линейная ось

Линейная ось это ось, диапазон перемещения которой в обоих направлениях вращения двигателя ограничивается механикой станка, например:

- Штабелёр
- Подъемный стол
- Станция опрокидывания
- Привод ворот

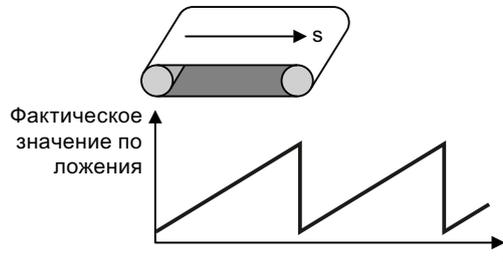


Преобразователь отображает весь диапазон перемещения на фактическое значение положения.

Ось модуло

Ось модуло это ось с бесконечным диапазоном перемещения, например:

- Поворотный стол
- Ленточный транспортер
- Роликовый транспортер



Преобразователь отображает диапазон модуло на фактическое значение положения. Если позиция нагрузки выходит из диапазона модуло, то диапазон фактического значения положения в преобразователе повторяется.

Настройка диапазона модуло

Условия

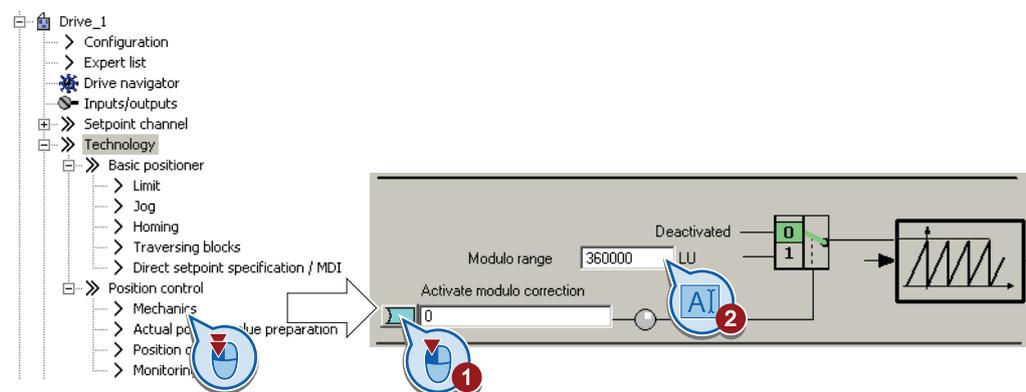
- STARTER в онлайн.
- Была выбрана маска "Механика".

Порядок действий

Настройка диапазона модуло выполняется следующим образом:

1. Разрешите коррекцию модуло.
2. Определите диапазон модуло.

Пример 1: У поворотного стола один оборот нагрузки соответствует 3600 LU. В этом случае коррекция модуло также 3600.
 Пример 2: У роликового транспортера 100 оборотов двигателя соответствуют одному производственному циклу. При разрешении в 3600 LU на оборот двигателя диапазон модуло равен 360000 LU.



Теперь диапазон модуло настроен.

| Параметр | Значение |
|----------|---|
| p2576 | Коррекция модуло, диапазон модуло |
| p2577 | Активация коррекции модуло (сигнал = 1) |
| r2685 | Значение коррекции |

8.6.2.3 Контроль текущего фактического значения положения

После нормирования сигнала датчика необходимо проконтролировать фактическое значение положения.

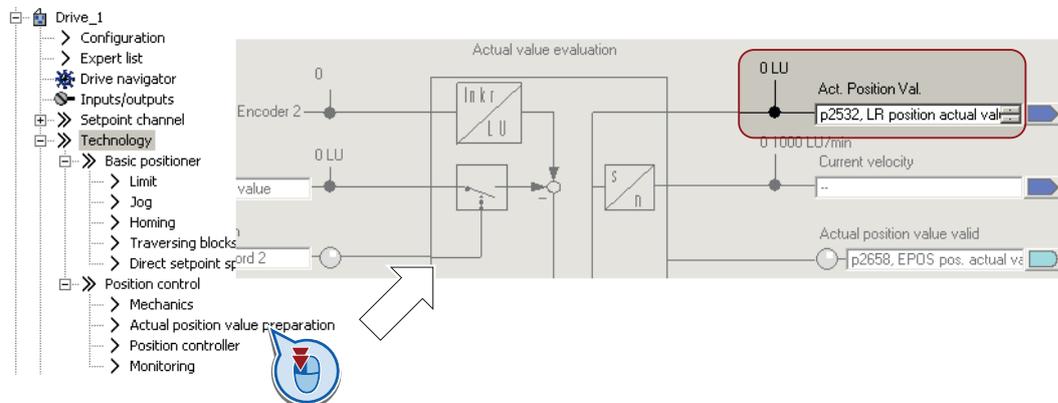
Условия

- STARTER в онлайн.
- Была выбрана маска для подготовки фактического значения .

Порядок действий

Чтобы убедиться в том, что преобразователь рассчитывает фактическое значение положения правильно, необходимо проверить следующее:

- На всем диапазоне движения не должно возникать переполнения фактического значения положения в преобразователе. Макс. диапазон отображения преобразователя -2147483648 ... 2147483647. При превышении макс. значения преобразователь сигнализирует ошибку F07493.
- Если был установлен диапазон модуло, то преобразователь снова сбрасывает фактическое значение положения после прохождения диапазона.



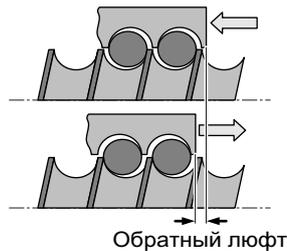
Расчет фактического значения положения был проконтролирован.

| Параметр | Значение |
|----------|--|
| r2521[0] | Фактическое значение положения для управления по положению |

8.6.2.4 Настройка обратного люфта

Описание

Обратным люфтом называется путь или угол, который должен пройти двигатель при реверсировании направления вращения, прежде чем ось снова начнет двигаться в другом направлении.



Изображены Обратный люфт в шпинделе
е 8-19

При соответствующей настройке преобразователь исправляет ошибку позиционирования, вызывающую обратный люфт.

Преобразователь исправляет обратный люфт при следующем условии:

- При использовании инкрементального энкодера ось должна быть реферирована. См. также раздел: Реферирование (Страница 188).
- При использовании абсолютного энкодера ось должна быть юстирована. См. также раздел: Юстировка абсолютного энкодера (Страница 202).

Измерение обратного люфта

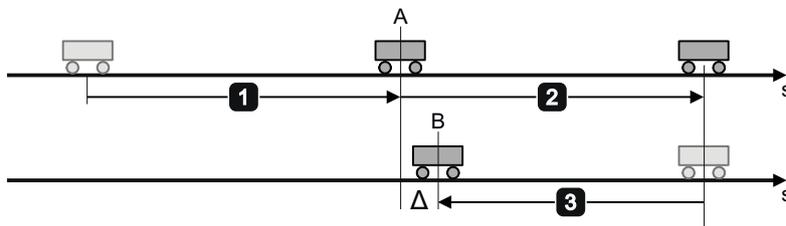
Порядок действий

Измерение обратного люфта выполняется следующим образом:



1. Переведите ось на позицию А на станке. Запомните эту позицию на станке и фактическое значение положения в преобразователе, см. также раздел: Контроль текущего фактического значения положения (Страница 173).
2. Переместите ось немного вперед в том же направлении.

3. Перемещайте ось в обратном направлении, пока фактическое значение положения в преобразователе снова не примет то же значение, что и на позиции А. Теперь из-за обратного люфта ось стоит на позиции В.
4. Измерьте разницу положений $\Delta = A - B$ на станке.



Изображени Измерение обратного люфта
е 8-20



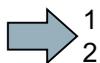
Обратный люфт был измерен.

Исправление обратного люфта

Условие

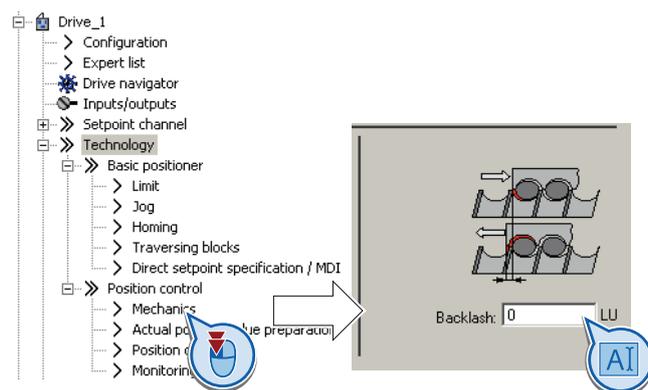
Была выбрана маска "Механика".

Порядок действий



Для исправления измеренного обратного люфта необходимо действовать следующим образом:

- Если перемещение оси было слишком коротким, то установите положительный обратный люфт.
- Если перемещение оси было слишком длинным, то установите отрицательный обратный люфт.



Обратный люфт был исправлен.

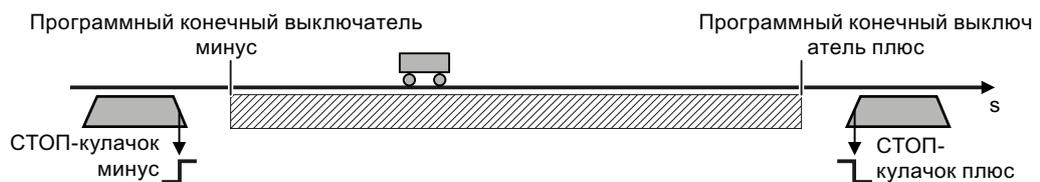
| Параметр | Значение |
|----------|-----------------------------|
| r2583 | Компенсация обратного люфта |
| r2685 | Значение коррекции |

8.6.3 Ограничение области позиционирования

Описание

Область позиционирования у линейных осей

Преобразователь ограничивает область позиционирования линейной оси через программные конечные выключатели. Преобразователь принимает только заданные значения положения, лежащие между программными конечными выключателями.



Изображены Ограничение области позиционирования линейной оси
е 8-21

Дополнительно преобразователь обрабатывает, например, через свои цифровые входы, сигналы от стоп-кулачков. В зависимости от настройки, преобразователь реагирует на наезд на СТОП-кулачок с ошибкой или предупреждением.

Ошибка как реакция

При наезде на СТОП-кулачок преобразователь останавливает ось с временем торможения ВыхлЗ, выключает двигатель и сигнализирует ошибку F07491 или F07492. Для повторного включения двигателя необходимо сделать следующее:

- Выключите двигатель (Выкл1).
- Квитируйте ошибку.
- Отведите ось от СТОП-кулачка, например, в ручном режиме.

Предупреждение как реакция

При наезде на СТОП-кулачок преобразователь останавливает ось с макс. замедлением (см. раздел: Ограничение профиля перемещения (Страница 182)), удерживает ось в управляемом режиме и сигнализирует предупреждение A07491 или A07492. Для возвращения оси в действительную область перемещения, необходимо отвести ось от СТОП-кулачка, например, в ручном режиме.

Установка границ области позиционирования

Условие

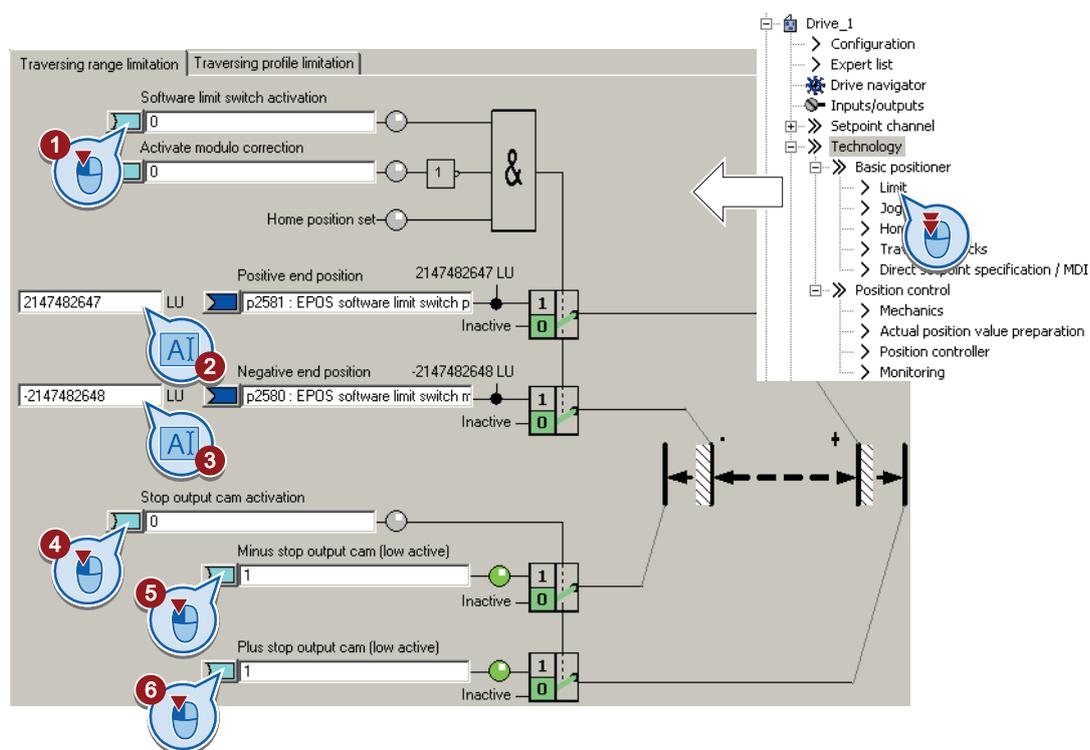
Была выбрана маска "Ограничение".

Порядок действий

Установка границ области позиционирования выполняется следующим образом:



1. Разрешите программные конечные выключатели.
2. Переведите ось в положительное конечное положение на своем станке. Установить позицию программных конечных выключателей на фактическое значение положения.
3. Переведите ось в отрицательное конечное положение на своем станке. Установить позицию программных конечных выключателей на фактическое значение положения.
4. Разрешите СТОП-кулачки.
5. Соедините сигнал минусового СТОП-кулачка с соответствующим сигналом своего станка.
Сигнал= 0 означает активный СТОП-кулачок.
6. Соедините сигнал плюсового СТОП-кулачка с соответствующим сигналом своего станка.



Границы области позиционирования были установлены.

| Параметр | Значение |
|----------|--|
| p2568 | Активация СТОП-кулачка |
| p2569 | СТОП-кулачок минус |
| p2570 | СТОП-кулачок плюс |
| p2578 | Программный конечный выключатель минус, источник сигнала |
| p2579 | Программный конечный выключатель плюс, источник сигнала |
| p2580 | Программный конечный выключатель минус |
| p2581 | Программный конечный выключатель плюс |
| p2582 | Активация программных конечных выключателей |
| r2683.6 | Наезд на программный конечный выключатель минус |

| Параметр | Значение |
|----------|--|
| r2683.7 | Наезд на программный конечный выключатель плюс |
| r2684.13 | СТОП-кулачок минус активен |
| r2684.14 | СТОП-кулачок плюс активен |

8.6.4 Настройка регулятора положения

8.6.4.1 Предуправление и усиление

Условия и ограничения

Перед оптимизацией регулятора положения необходимо правильно настроить управление по скорости привода.

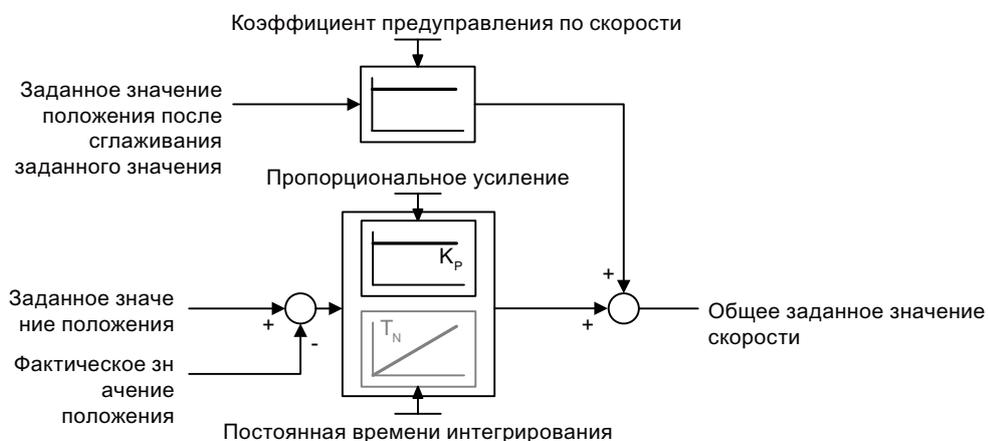
Динамика и точность управления по положению сильно зависят от управления нижнего уровня или управления скоростью двигателя:

- Наилучшие результаты обеспечивает управление по положению с комбинации с правильно настроенным векторным управлением с датчиком скорости.
- Результаты управления по положению с векторным управлением без датчика (SLVC, SensorLess Vector Control) являются приемлемыми для большинства решаемых задач. Для задач, связанных с подъемом, рекомендуется использовать датчик скорости.
- При использовании управления U/f привода для управления по положению, следует принять в расчет значительное снижение динамики и точности регулирования.

Регулятор положения в подъемных механизмах

Управление U/f не подходит для таких вертикальных осей, как, например, подъемные платформы или подъемные механизмы штабелёров, т.к., как правило, из-за ограниченной точности регулирования управления U/f ось не может достичь заданной позиции.

Описание



Изображени Регулятор положения с предупреждением
е 8-22

Если управление по скорости преобразователя использует датчик для подтверждения текущей скорости, то деактивируйте И-составляющую T_N регулятора положения.

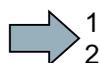
При использовании управления по положению с векторным управлением без датчика (SLVC, SensorLess Vector Control) точность позиционирования может быть недостаточной. При активной постоянной времени интегрирования точность позиционирования улучшается.

8.6.4.2 Оптимизация регулятора положения

Для оптимизации регулятора положения необходимо перемещать ось в режиме управления по положению и оценивать при этом характеристику регулирования. Ниже описывается процесс перемещения оси с помощью STARTER.

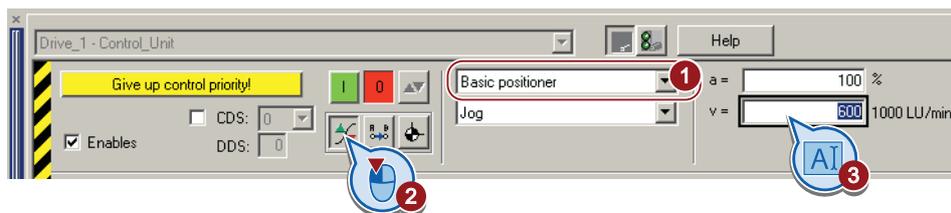
Оптимизация регулятора положения

Порядок действий

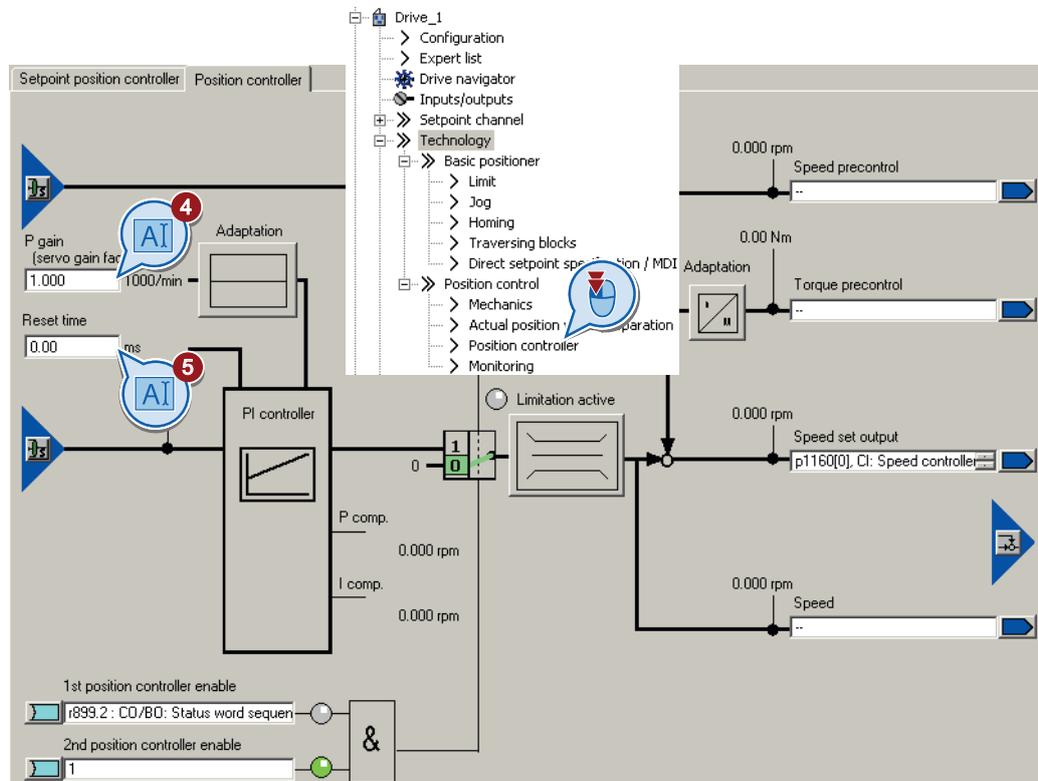


Оптимизация регулятора положения выполняется следующим образом:

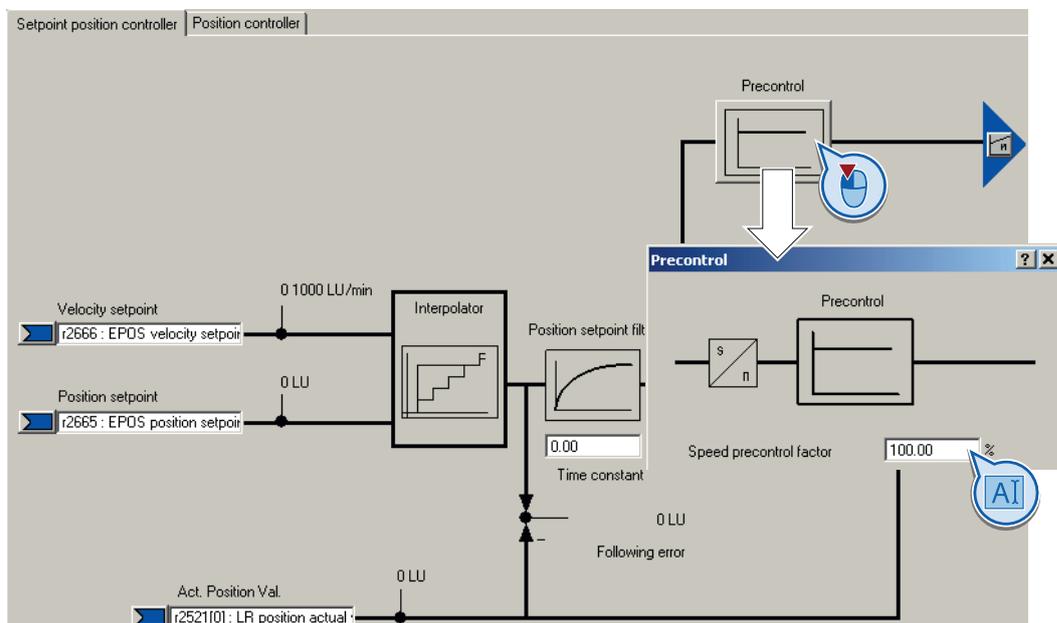
1. Выберите на панели управления режим работы "Простой позиционер".
2. Нажмите экранную кнопку "Толчковый режим".
3. Установите заданное значение скорости.



4. Установите П-усиление.
Оцените характеристику регулирования:
 - Если вращение двигателя является неравномерным, то это указывает на нестабильность регулятора. В этом случае следует уменьшить П-усиление ④ регулятора положения.
Если регулирование стабильное, но динамика регулирования остается неудовлетворительной, то увеличьте П-усиление регулятора положения. После проконтролируйте стабильность регулятора.
5. Установите постоянную времени интегрирования.
Начните с постоянной времени интегрирования в 100 мс и проверьте свои установки, перемещая ось при активном регуляторе положения с помощью функции "Толчковый режим".
Уменьшение постоянной времени интегрирования увеличивает динамику регулирования, но может привести к нестабильной характеристике регулирования.



6. После оптимизации регулятора установить предупреждение регулятора положения на 100 %.



7. Еще раз проверьте характеристику регулирования.

Оптимизация регулятора положения выполнена.

| Параметр | Значение |
|----------|--|
| p2534 | Коэффициент предупреждения по скорости |
| p2538 | Пропорциональное усиление / КР |
| p2539 | Постоянная времени интегрирования / ТИ |
| p2731 | Сигнал = 0: Активировать регулятор положения |

Расширенные настройки

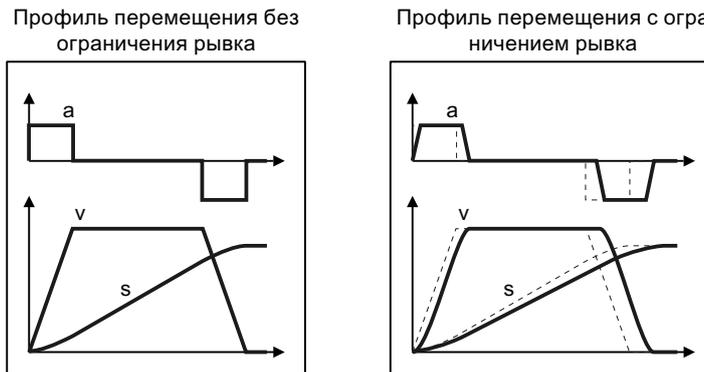
Если активация постоянной времени интегрирования регулятора положения становится постоянной, то характеристика управления по положению изменяется следующим образом:

- Ошибка рассогласования при позиционировании стремится к нулю.
- Позиционирование оси имеет тенденцию к выбросам, т.е. ось на короткое время переходит свою заданную позицию.

8.6.4.3 Ограничение профиля перемещения

Описание

При позиционировании преобразователь рассчитывает профиль перемещения из заданных значений для скорости, разгона и рывка (= изменение разгона во времени).



Изображены Пример: Действие ограничения рывка
е 8-23

Если ось должна двигаться медленнее, а разгон должен быть более "мягким", то следует уменьшить соответствующее ограничение. Чем меньше одно из ограничений, тем больше времени потребуется преобразователю для позиционирования оси.

Установка ограничения профиля перемещения

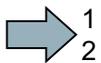
Условие

Была выбрана маска "Ограничение" и вкладка "Ограничение профиля перемещения".

Порядок действий

Установка ограничения профиля перемещения выполняется следующим образом:

1. Установите макс. скорость, с которой преобразователь может позиционировать ось.
2. Установите макс. разгон.
3. Установите макс. торможение.
К значениям ② и ③ относится "Процентовка" в кадрах перемещения или при прямой установке заданного значения.



4. Уменьшите макс. рывок, если разгон и торможение должны быть мягкими.
5. Для постоянной активации ограничения рывка установите этот сигнал на 1.

Ограничение профиля перемещения было установлено.

| Параметр | Значение |
|----------|--|
| p2571 | Макс. скорость |
| p2572 | Макс. разгон |
| p2573 | Макс. торможение |
| p2574 | Ограничение рывка |
| p2575 | Активация ограничения рывка Сигнал 1: Ограничение рывка активно |

8.6.5 Настройка функций контроля

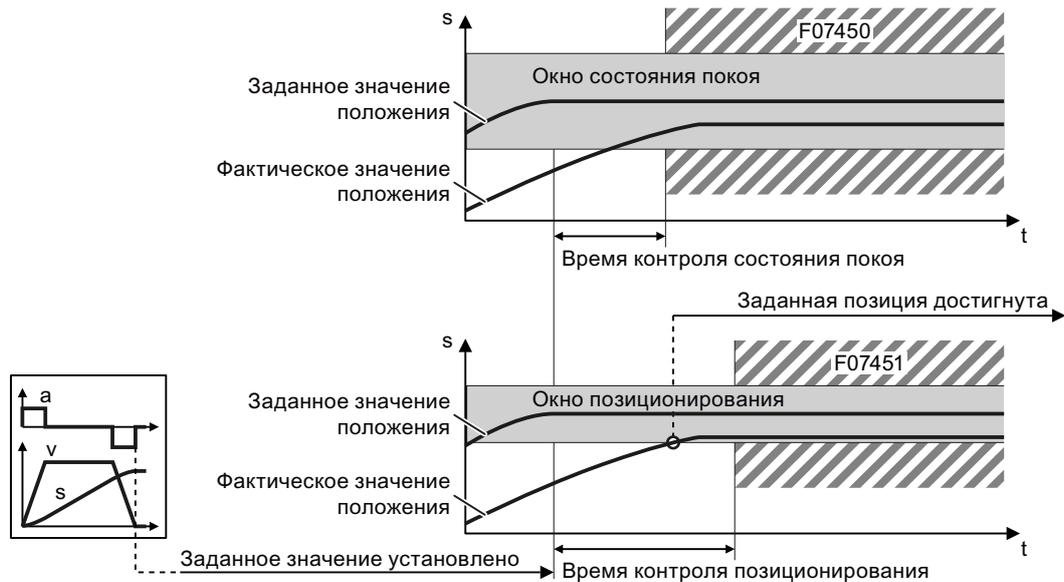
8.6.5.1 Контроль состояния покоя и позиционирования

Описание

Как только заданное значение для позиции перестает изменяться в процессе позиционирования, преобразователь устанавливает сообщение "Заданное значение

установлено" на 1. С этого сообщения преобразователь начинает контролировать фактическое значение положения:

- Как только ось достигает окна позиционирования, преобразователь сигнализирует достижение цели и удерживает ось в регулировании.
- Если ось не достигла состояния покоя в течение времени контроля покоя, преобразователь сигнализирует ошибку F07450.
- Если ось не в окне позиционирования в течение времени контроля позиционирования, преобразователь сигнализирует ошибку F07451.



Изображены Контроль покоя и позиционирования
е 8-24

Настройка контроля покоя и позиционирования

Условие

Была выбрана маска "Контроль" и вкладка "Контроль позиционирования".

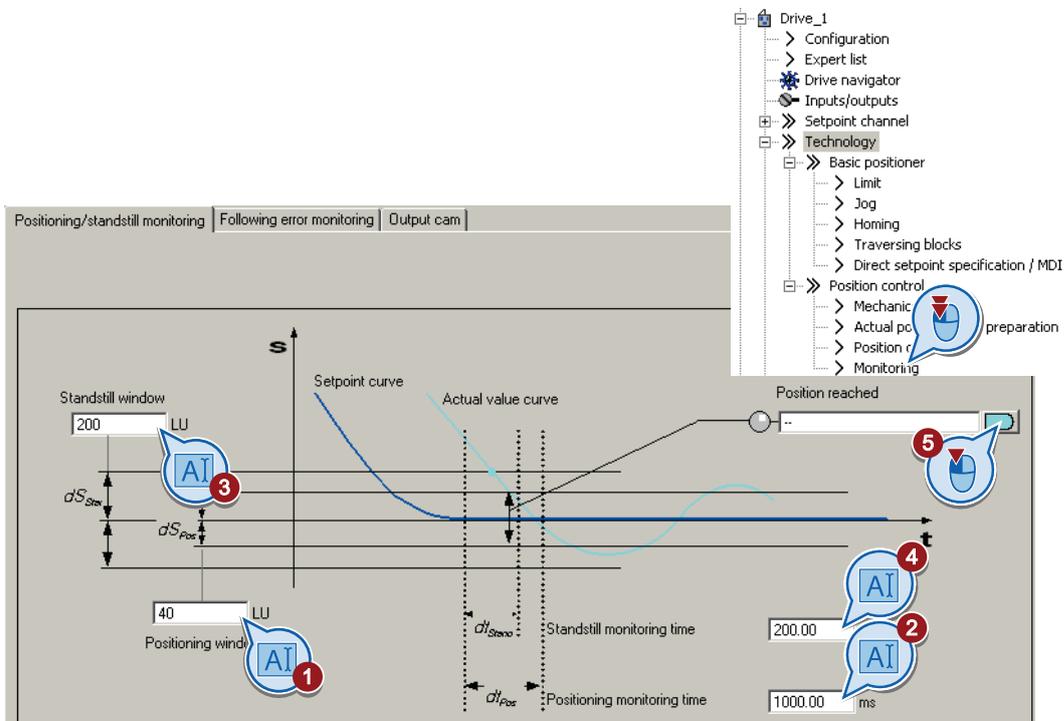
Порядок действий

Настройка контроля покоя и позиционирования выполняется следующим образом:

1. Установите необходимую точность позиционирования.
2. Установите время, в течение которого ось должна выполнить позиционирование.
3. Установите необходимое окно состояния покоя.
Окно состояния покоя должно быть больше окна позиционирования.



4. Установите время, в течение которого ось должна быть остановлена.
5. Установите сигнал "Заданная позиция достигнута" в качестве сообщения в систему управления верхнего уровня.



Контроль покая и позиционирования был установлен.

| Параметр | Значение |
|----------|---|
| p2542 | Окно состояния покая (заданная позиция $\pm p2542$) |
| p2543 | Время контроля состояния покая |
| p2544 | Окно позиционирования (заданная позиция $\pm p2544$) |
| p2545 | Время контроля позиционирования |

8.6.5.2 Контроль отклонения, обусловленного запаздыванием

Описание

Отклонение, обусловленное запаздыванием, это отклонение между заданным и фактическим значением положения при позиционировании оси преобразователем.



Изображены Контроль отклонения, обусловленного запаздыванием 8-25

При слишком большом отклонении, обусловленном запаздыванием, преобразователь сигнализирует ошибку F07452. При установке допуска на 0 контроль деактивирован.

Настройка контроля отклонения, обусловленного запаздыванием

Условие

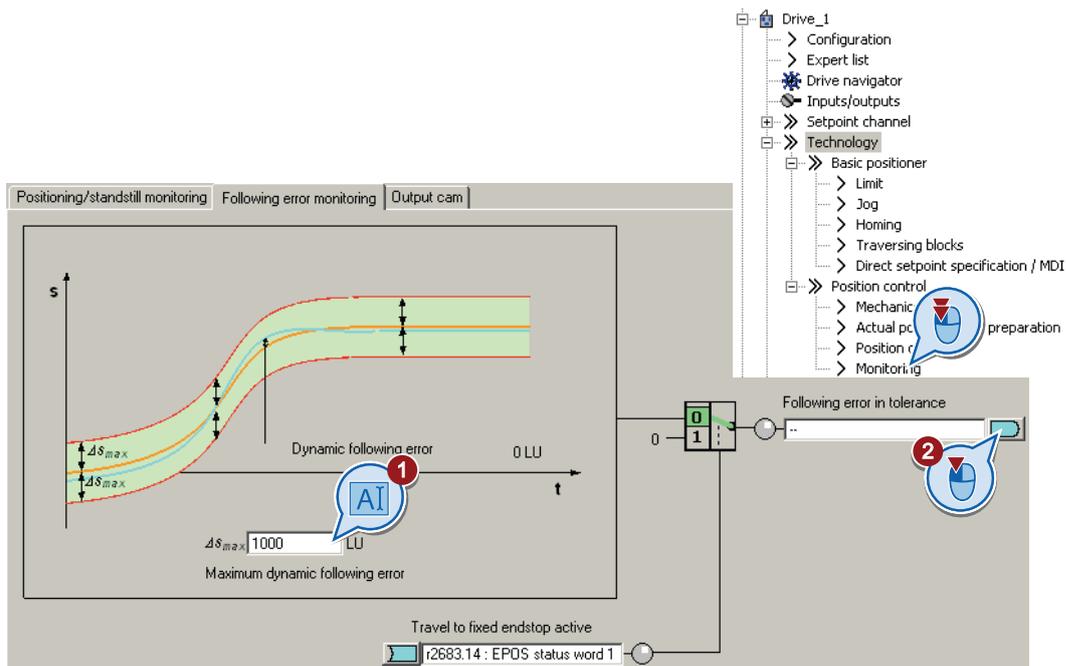
Была выбрана маска "Контроль" и вкладка "Контроль отклонения, обусловленного запаздыванием".

Порядок действий



Настройка контроля отклонения, обусловленного запаздыванием, выполняется следующим образом:

1. Установите окно контроля.
Начните со значения заводской установки.
Для проверки настройки выполните позиционирование оси с макс. скоростью, например, с помощью панели оператора. Если преобразователь прерывает движение с ошибкой F07452, то необходимо либо увеличить окно контроля, либо увеличить динамику регулятора положения.
2. Если сообщение должно быть обработано в системе управления верхнего уровня, то соедините этот сигнал, например, с битом состояния в телеграмме полевой шины.



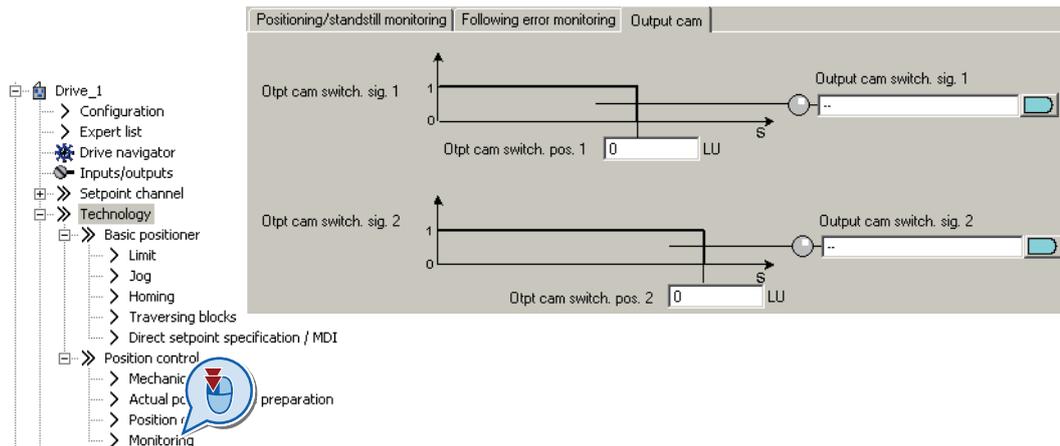
Контроль отклонения, обусловленного запаздыванием, был настроен.

| Параметр | Значение |
|----------|--|
| p2546 | Допуск динамического контроля отклонения, обусловленного запаздыванием |
| r2563 | Отклонение, обусловленное запаздыванием, динамическая модель |

8.6.5.3 Механизм уставок

Описание

Преобразователь сравнивает фактическое значение положения с двумя различными позициями, моделируя тем самым два независимых сигнала переключения профилей кулачков.



Если эта функция необходима, то установите позицию переключения профилей кулачков согласно решаемой задаче и соответственно подключите сигнал переключения профилей кулачков.

| Параметр | Значение |
|----------|--|
| p2547 | Позиция переключения профилей кулачков 1 |
| p2548 | Позиция переключения профилей кулачков 2 |
| r2683.8 | Фактическое значение положения \leq позиция переключения профилей кулачков 1 |
| r2683.9 | Фактическое значение положения \leq позиция переключения профилей кулачков 2 |

8.6.6 Реферирование

8.6.6.1 Методы реферирования

Обзор

Если для фактического значения положения используется инкрементальный датчик, то после отключения напряжения питания преобразователь теряет свое действительное фактическое значение положения. После повторного включения напряжения питания более не знает точки отсчета позиции оси по отношению к станку.

Реферирование снова восстанавливает точку отсчета между нулевой точкой вычисленной в преобразователе позиции и нулевой точкой станка.

Абсолютные энкодеры сохраняют информацию о положении и после выключения и включения напряжения питания.

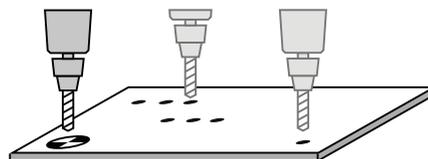
Преобразователь предлагает различные методы реферирования оси:

- Движение к референтной точке - только с инкрементальными энкодерами
- Реферирование на лету - со всеми типами датчиков
- Установка референтной точки - со всеми типами датчиков
- Юстировка абсолютного энкодера - с абсолютными энкодерами

Движение к референтной точке

Преобразователь самостоятельно перемещает ось на определенную референтную точку.

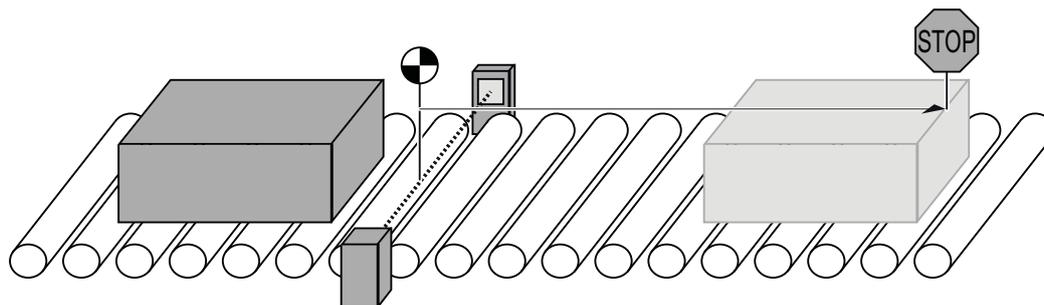
Пример: Перед началом процесса обработки деталь должна быть перемещена на исходную точку.



Реферирование на лету

Преобразователь исправляет свое фактическое значение положения при движении и компенсирует погрешности, возникающие, например, из-за проскальзывания колеса или невозможности точной установки передаточного числа.

Пример: Поддон на роликовом транспортере должен остановиться в определенной позиции. Но точная позиция поддона на транспортере будет известна только после срабатывания датчика.



Изображени **Позиционирование груза на роликовом транспортере**
е 8-26

Установка референтной точки и юстировка абсолютного энкодера

Преобразователь использует координату референтной точки как новую позицию оси.

8.6.6.2 Настройка движения к референтной точке

Описание

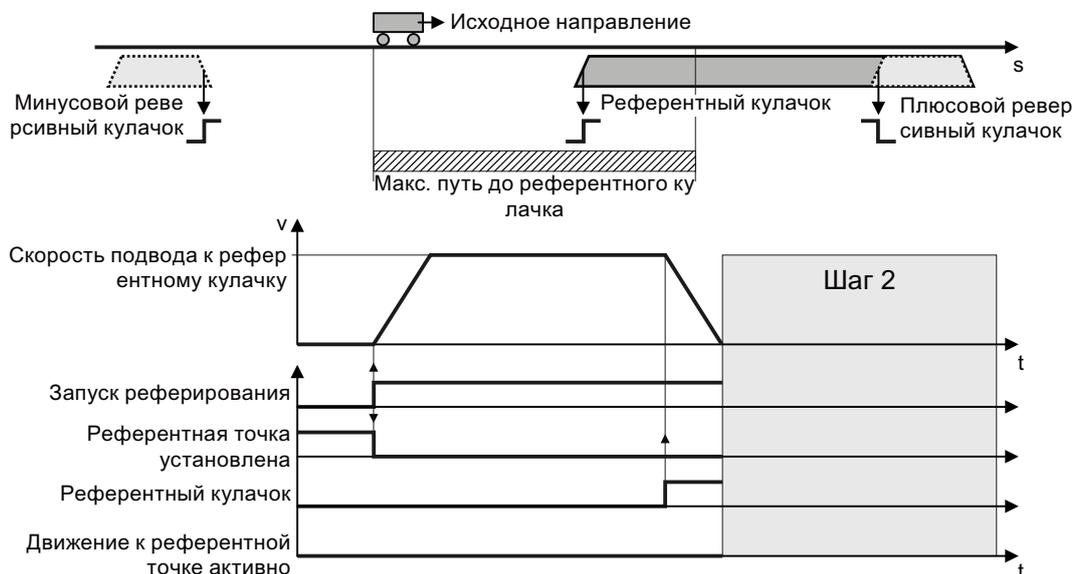
Движение к референтной точке в общем и целом подразделяется на три следующих шага:

1. Движение к референтному кулачку.
По сигналу ось выполняет поиск референтного кулачка в заданном направлении.
2. Движение к нулевой метке.
По достижении референтного кулачка ось выполняет реверс и обрабатывает нулевую метку датчика.
3. Движение к референтной точке.
По достижении нулевой метки ось движется к референтной точке и синхронизирует фактическое значение положения в преобразователе со станком.

Шаг 1: Движение к референтному кулачку

Преобразователь разгоняет ось в исходном направлении до "Скорости подвода". По достижении осью референтного кулачка, преобразователь переходит к шагу 2 движения к референтной точке.

Если референтный кулачок не доходит до конца области перемещения, то имеют смысл реверсивные кулачки. По достижении реверсивного кулачка преобразователь продолжает поиск референтного кулачка в обратном направлении.



Изображение Шаг 1: Движение к референтному кулачку
е 8-27

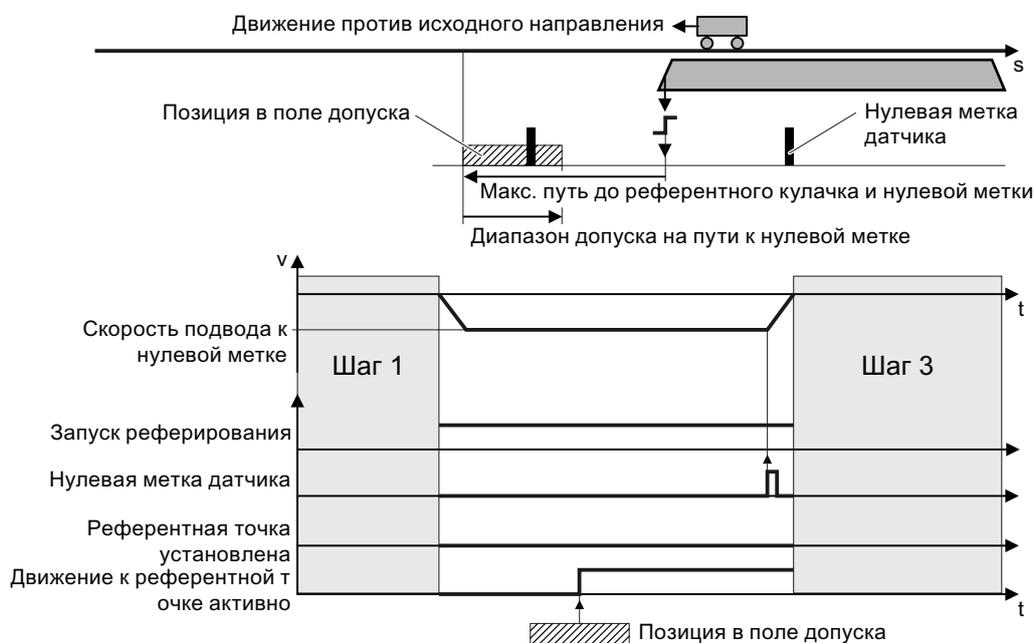
При одном из следующих условий, преобразователь пропускает первый шаг и начинает с шага 2:

- Ось уже находится на референтном кулачке.
- Референтный кулачок отсутствует.

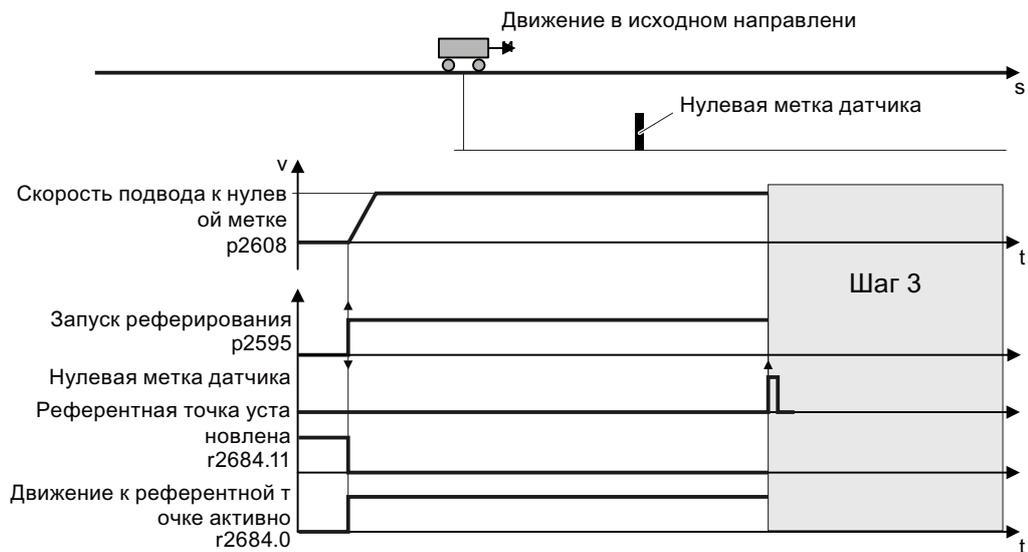
Шаг 2: Движение к нулевой метке

Поведение оси при шаге 2 зависит от того, имеется ли референтный кулачок:

- Референтный кулачок имеется: По достижении преобразователем референтного кулачка, ось разгоняется *в противоположном исходному направлению* до "Скорости подвода к нулевой метке".
- Референтный кулачок отсутствует: Преобразователь разгоняет ось *в исходном направлении* до "Скорости подвода к нулевой метке".



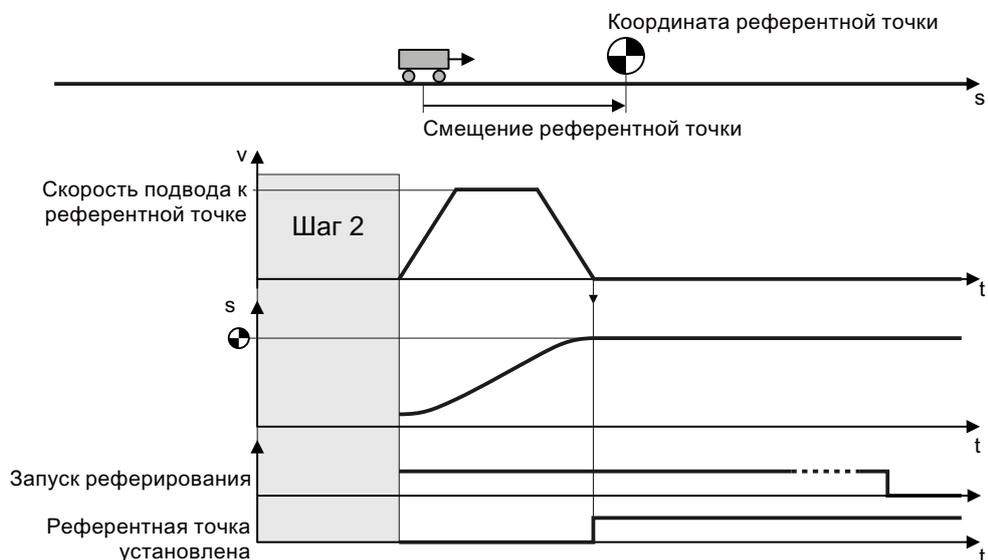
Изображены Шаг 2: Движение к нулевой метке при наличии референтного кулачка
е 8-28



Изображены Движение к нулевой метке при отсутствии референтного кулачка е 8-29

Шаг 3: Движение к референтной точке

После обнаружения преобразователем нулевой метки, ось движется со "Скоростью подвода к референтной точке" на координату референтной точки.



Изображены Шаг 3: Движение к референтной точке е 8-30

По достижении грузом координаты референтной точки, преобразователь устанавливает свое заданное и фактическое значение положения на это значение.

Настройка движения к референтной точке

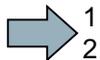
Условия

1. Была выбрана маска "Реферирование".
2. Была нажата экранная кнопка для перехода к параметрам в маске.
3. Было выбрано "Активное реферирование".

Порядок действий

Настройка движения к референтной точке выполняется следующим образом:

1. Определите режим реферирования:
 - Только с нулевой меткой датчика
 - С внешней нулевой меткой
 - С референтным кулачком и нулевой меткой датчика
2. Определите исходное направление.
3. Установите скорость подвода к референтному кулачку.
4. Установите скорость подвода к референтной точке.
5. Установите скорость подвода к нулевой метке.
6. Определите координату референтной точки.
7. Определите смещение референтной точки.
8. Установите максимальный допустимый путь до референтного кулачка в 1-ом шаге активного реферирования.
9. Если референтный кулачок имеется: Сначала определите допустимый макс. путь до нулевой метки.



10. Если референтный кулачок отсутствует: Установите допуск для движения к нулевой метке.

11. Закройте маску.

■ Теперь движение к референтной точке настроено.

Выбор цифровых сигналов для управления реферированием

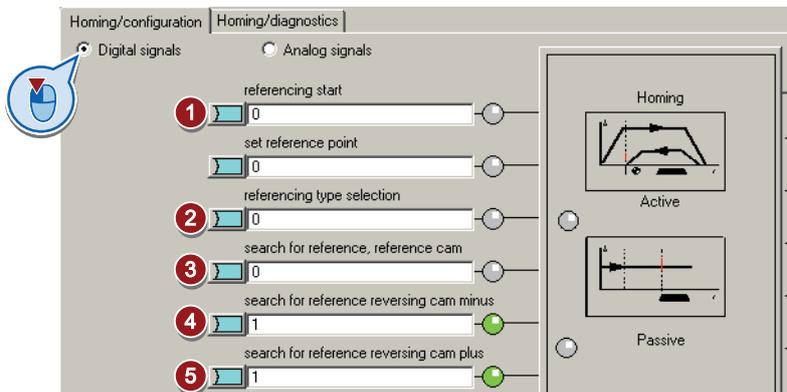
Порядок действий



Для выбора цифровых сигналов управления действовать следующим образом:

1. Этот сигнал запускает движение к референтной точке.
2. Этот сигнал для движения к референтной точке должен быть = 0.
3. Соедините сигнал референтного кулачка с соответствующим сигналом своего станка.

4. Если используется минусовой реверсивный кулачок, то соедините реверсивный кулачок с соответствующим сигналом, например, с полевой шиной.
0 = реверсивный кулачок активен.
5. Если используется плюсовой реверсивный кулачок, то соедините реверсивный кулачок с соответствующим сигналом, например, с полевой шиной.
0 = реверсивный кулачок активен.



Цифровые сигналы для управления были выбраны.

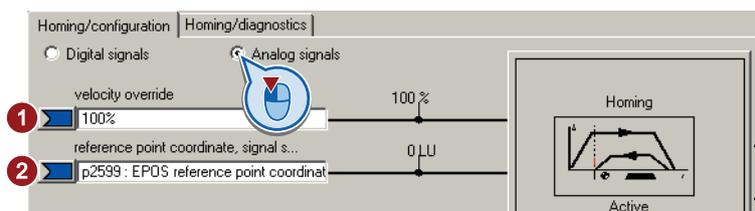
Выбор аналоговых сигналов для управления реферированием

Порядок действий



Для выбора аналоговых сигналов управления действовать следующим образом:

1. Определяет источник сигнала для процентки скорости.
См. также раздел: Прямая установка заданного значения (MDI) (Страница 219).
2. При необходимости измените источник координаты референтной точки.



Аналоговые сигналы для управления были выбраны.

| Параметр | Значение |
|----------|---|
| p2595 | Запуск реферирования |
| p2598 | Координата референтной точки, источник сигнала |
| p2599 | Координата референтной точки, значение |
| p2600 | Движение к референтной точке, смещение референтной точки |
| p2604 | Движение к референтной точке, исходное направление |
| p2605 | Движение к референтной точке, скорость подвода к референтному кулачку |
| p2606 | Движение к референтной точке, макс. путь до референтного кулачка |
| p2607 | Движение к референтной точке, референтный кулачок имеется |

| Параметр | Значение |
|----------|--|
| p2608 | Движение к референтной точке, скорость подвода к нулевой метке |
| p2609 | Движение к референтной точке, макс. путь до референтного кулачка и нулевой метки |
| p2610 | Движение к референтной точке, диапазон допуска на пути к нулевой метке |
| p2611 | Движение к референтной точке, скорость подвода к референтной точке |
| p2612 | Движение к референтной точке, референтный кулачок |
| p2613 | Движение к референтной точке, минусовой реверсивный кулачок |
| p2614 | Движение к референтной точке, плюсовой реверсивный кулачок |
| r2684.0 | Движение к референтной точке активно |
| r2684.11 | Референтная точка установлена |

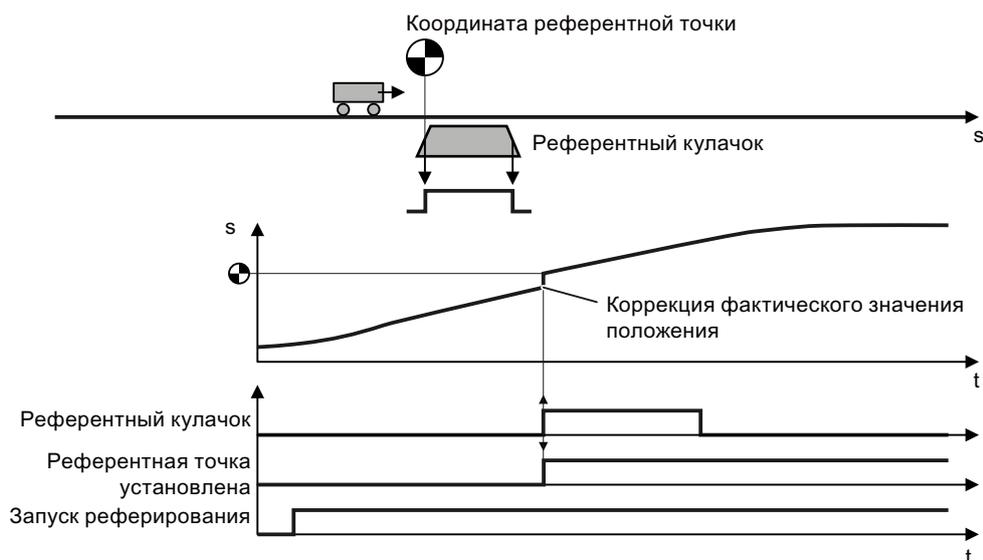
8.6.6.3 Настройка реферирования на лету

Описание

Нагрузка при движении заходит на референтный кулачок. Преобразователь обрабатывает сигнал референтного кулачка через подходящий быстрый цифровой вход и исправляет свою вычисленную позицию при движении. Другое название быстрых цифровых входов преобразователя для реферирования на лету это входы измерительного щупа.

Преобразователь при реферировании на лету исправляет заданное и фактическое значение положения одновременно.

Если коррекция фактического значения положения приводит к тому, что ось уже перешла через свою точку торможения, то ось проходит за цель и подводится к ней с другой стороны.



Изображени Реферирование на лету
е 8-31

Преобразователь после выключения и повторного включения своего напряжения питания сбрасывает сигнал "Референтная точка установлена" на ноль. Преобразователь исправляет свое фактическое значение положения только при 1-сигнале "Запуска реферирования". Тем самым можно выбрать, например, направление движения, в котором преобразователь выполняет реферирование.

Настройка реферирования на лету

Условие

1. Была выбрана маска "Реферирование".
2. Была нажата экранная кнопка для перехода к параметрам в маске.
3. Было выбрано "Пассивное реферирование".

Порядок действий

Настройка реферирования на лету выполняется следующим образом:

1. Установите, с каким фронтом сигнала референтного кулачка преобразователь реферировать свое фактическое значение положения:
0: Передний фронт
1: Задний фронт
2. Соедините переключение референтных кулачков 1 и 2 с любым сигналом на выбор.
3. Выберите цифровой вход, с которым соединен референтный кулачок 1.
4. Выберите цифровой вход, с которым соединен референтный кулачок 2.
Несколько референтных точек:
Если требуется несколько референтных точек для одной оси, то сделать следующее:
 - Согласуйте соответствующий цифровой вход с референтной точкой.
 - Измените координату референтной точки при работе, например, через ациклическую коммуникацию полевой шины.
5. Установите внутреннее окно для реферирования. Значение = 0 деактивирует внутреннее окно.

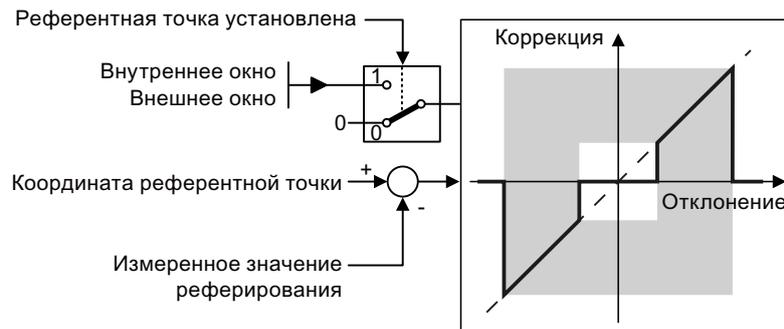


6. Установите внешнее окно для реферирования. Значение = 0 деактивирует внешнее окно.

Реферирование может блокироваться в зависимости от отклонения фактического значения положения:

Внутреннее окно: При слишком маленьких отклонениях преобразователь не исправляет свое фактическое значение положения.

Внешнее окно: Преобразователь сигнализирует слишком большое отклонение, но не исправляет свое фактическое значение положения.



Изображены Внешнее и внутреннее окно при реферировании на лете е 8-32

7. Определите следующее:

- Учет коррекции в пути перемещения: преобразователь исправляется как фактическое, так и заданное значение положения. Относительный путь перемещения укорачивается или удлиняется на значение коррекции.
Пример: Исходная позиция оси 500 LU. Ось должна выполнить относительное перемещение на 1000 LU. Преобразователь исправляет референтную точку при движении на 2 LU и движется на исправленную заданную позицию 1498 LU.
- Без учета коррекции в пути перемещения: преобразователь исправляется как фактическое, так и заданное значение положения. Относительный путь перемещения остается неизменным.
Пример: Исходная позиция оси 500 LU. Ось должна выполнить относительное перемещение на 1000 LU. Преобразователь исправляет референтную точку при движении на 2 LU, но движется на старую заданную позицию 1500 LU.

8. Установите координату референтной точки r2599 через экспертный список в STARTER.
9. Закройте маску.

■ Было настроено "Реферирование на лету".

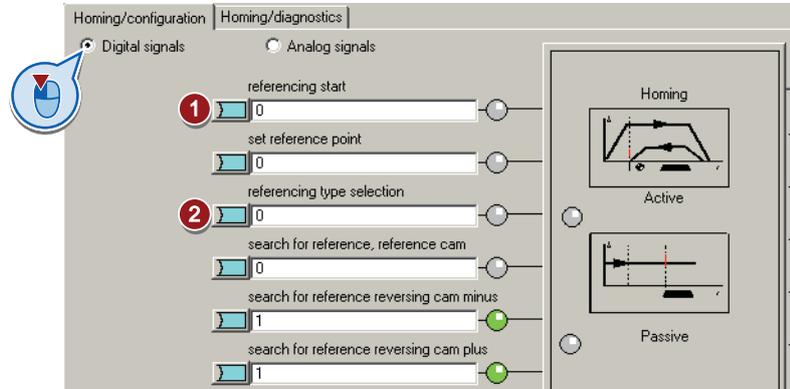
Выбор цифровых сигналов для управления реферированием

Порядок действий



Для выбора цифровых сигналов управления действовать следующим образом:

1. Этот сигнал запускает реферирование на лету.
2. Для реферирования на лету этот сигнал должен быть = 1.
Другие сигналы для реферирования на лету не важны.



Цифровые сигналы для управления были выбраны.

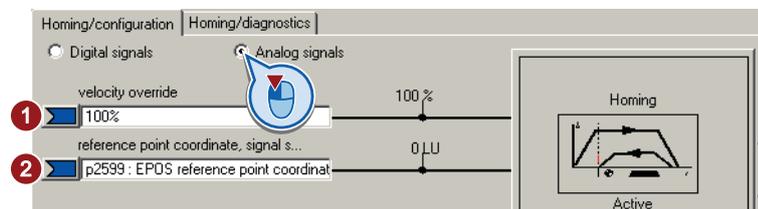
Выбор аналоговых сигналов для управления реферированием

Порядок действий



Для выбора аналоговых сигналов управления действовать следующим образом:

1. Определяет источник сигнала для процентки скорости.
См. также раздел: Прямая установка заданного значения (MDI) (Страница 219).
2. При необходимости измените источник координаты референтной точки.



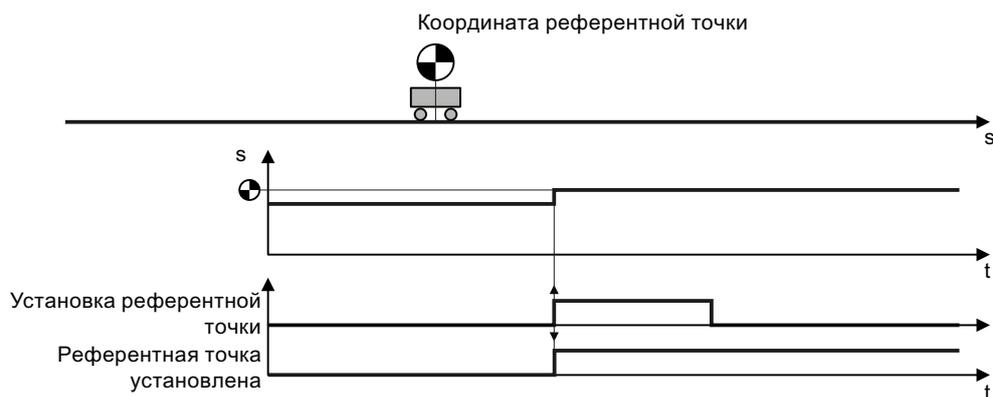
Аналоговые сигналы для управления были выбраны.

| Параметр | Значение |
|----------|---|
| p2595 | Запуск реферирования |
| p2598 | Координата референтной точки, источник сигнала |
| p2599 | Координата референтной точки, значение |
| p2601 | Реферирование на лету, внутреннее окно |
| p2602 | Реферирование на лету, внешнее окно |
| p2603 | Реферирование на лету, относительный режим позиционирования |
| p2612 | Движение к референтной точке, референтный кулачок |
| r2684.11 | Референтная точка установлена |
| p2660 | Измеренное значение реферирования |

8.6.6.4 Установка референтной точки

Описание

Переместите груз, например, с помощью функции "Толчковый режим работы", на исходную позицию на станке.



Изображени Установка референтной точки
е 8-33

Настройка установки референтной точки

Условие

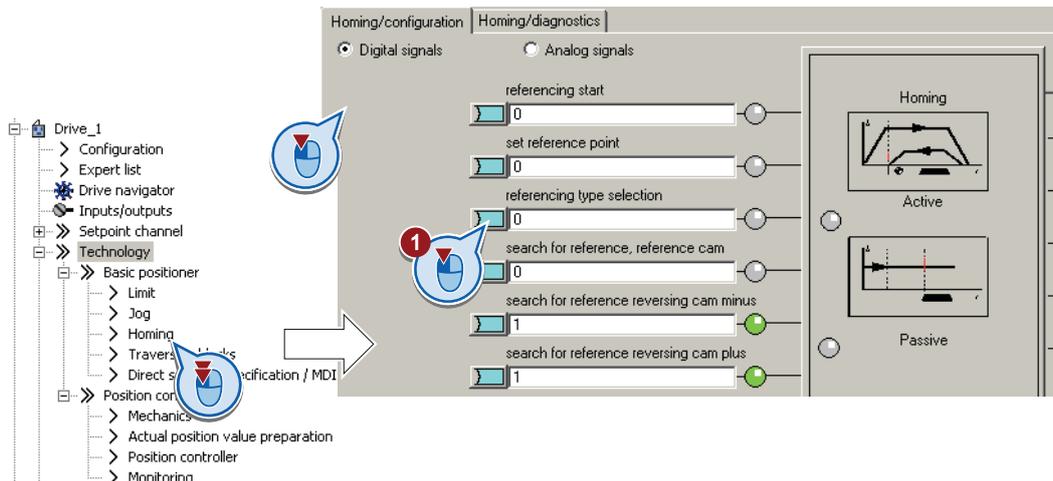
Была выбрана маска "Реферирование".

Порядок действий

Настройка установки референтной точки выполняется следующим образом:



1. Соедините этот бит с соответствующим сигналом своего станка.
При остановленной оси преобразователь устанавливает со сменой сигнала 0 → 1 свое фактическое значение положения на координату референтной точки.
Все другие сигналы для этой функции не важны.
2. Перейдите в STARTER в экспертный список и установите p2599 = координата референтной точки.



■ Установка референтной точки была настроена.

| Параметр | Значение |
|----------|--|
| p2596 | Установка референтной точки |
| p2598 | Координата референтной точки, источник сигнала |
| p2599 | Координата референтной точки, значение |
| r2684.11 | Референтная точка установлена |

8.6.6.5 Юстировка абсолютного энкодера

Юстировка абсолютного энкодера

Условие

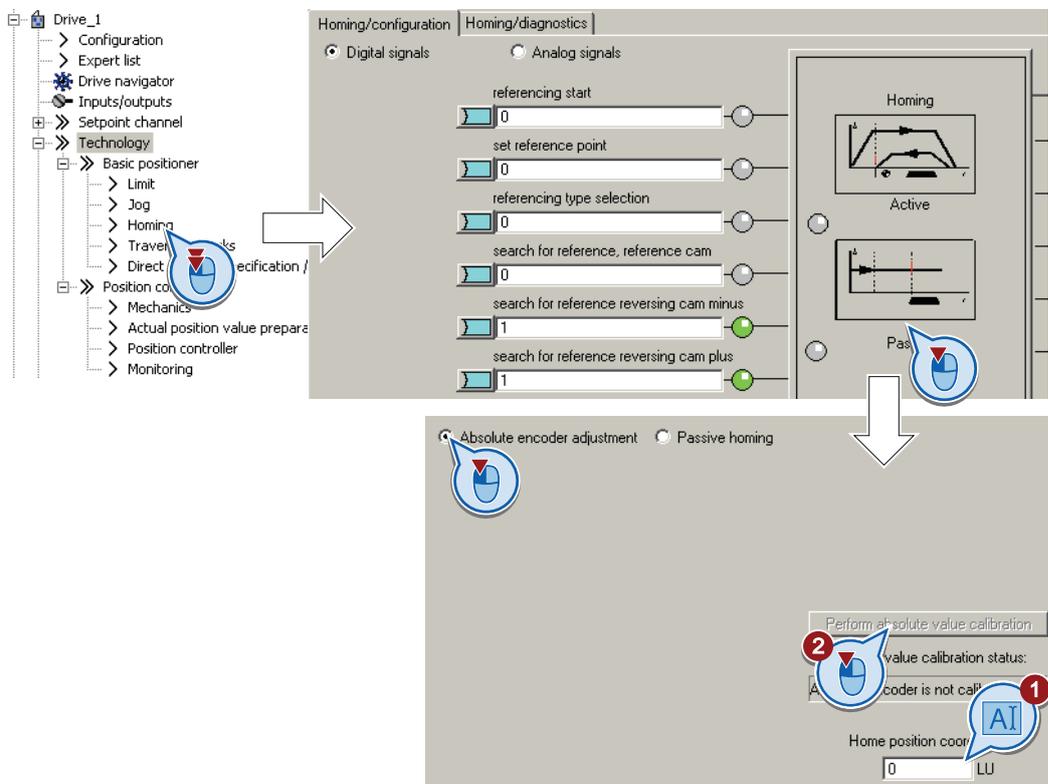
1. Ось была перемещена, например, с помощью функции "Толчковый режим работы", на исходную позицию на станке.
2. Была выбрана маска "Реферирование".
3. Была нажата экранная кнопка для перехода к параметрам в маске
4. Была выбрана "Юстировка абсолютного энкодера".

Порядок действий

Юстировка абсолютного энкодера выполняется следующим образом:



1. Определите координату референтной точки.
2. Передайте координату референтной точки в фактическое значение положения.



■ Абсолютный энкодер был юстирован.

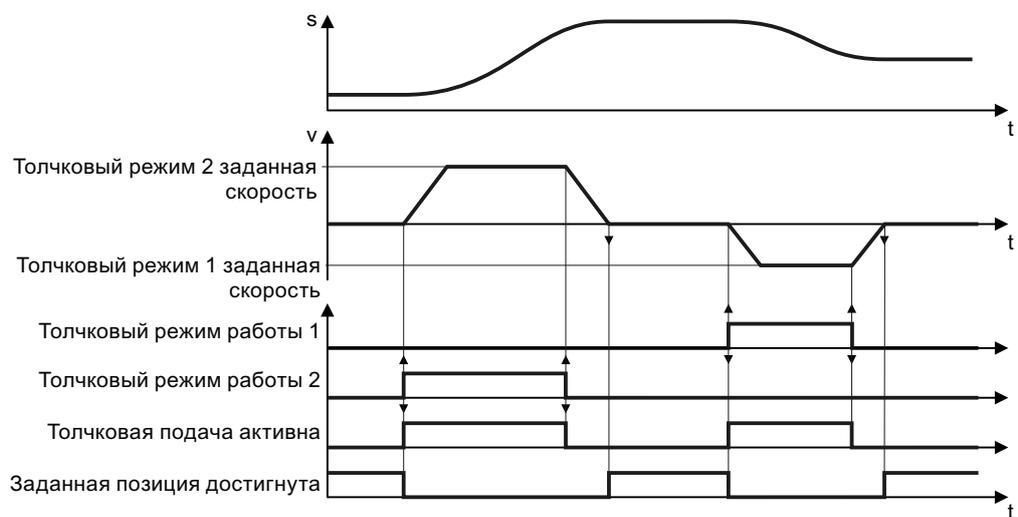
| Параметр | Значение | |
|----------|--|---|
| p2598 | Координата референтной точки, источник сигнала | |
| p2599 | Координата референтной точки, значение | |
| p2507 | Юстировка абсолютного энкодера, состояние | |
| | 0 | При юстировке возникла ошибка |
| | 1 | Абсолютный энкодер не юстирован |
| | 2 | Абсолютный энкодер не юстирован и юстировка энкодера запущена |
| 3 | Абсолютный энкодер юстирован | |

8.6.7 Толчковый режим

8.6.7.1 Скорость толчковой подачи

Описание

Для скоростной толчковой подачи преобразователь получает только заданную скорость. С сигналом "Толчковая подача 1" или "Толчковая подача 2" преобразователь разгоняет ось до соответствующей заданной скорости. Преобразователь останавливает ось, как только соответствующий сигнал "Толчковая подача" снова становится ноль.

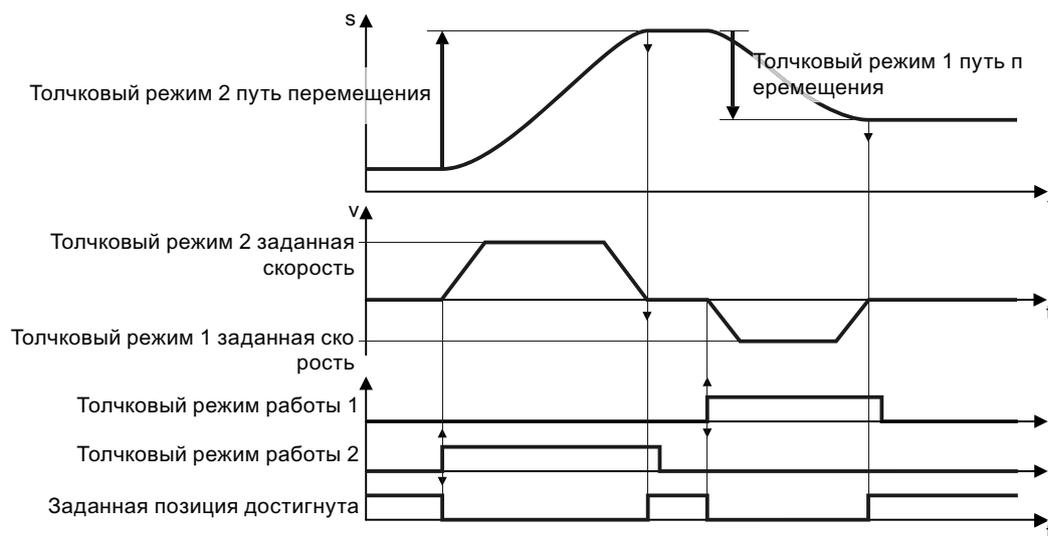


Изображени Скорость толчковой подачи
е 8-34

8.6.7.2 Инкрементальная толчковая подача

Описание

При инкрементальной толковой подаче преобразователь получает относительный путь перемещения и заданную скорость. С сигналом "Толчковая подача 1" или "Толчковая подача 2" преобразователь перемещает ось на соответствующий участок пути.



Изображены Инкрементальная толчковая подача
е 8-35

8.6.7.3 Настройка толчкового режима

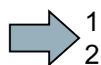
Условие

Была выбрана маска "Толчковый режим".

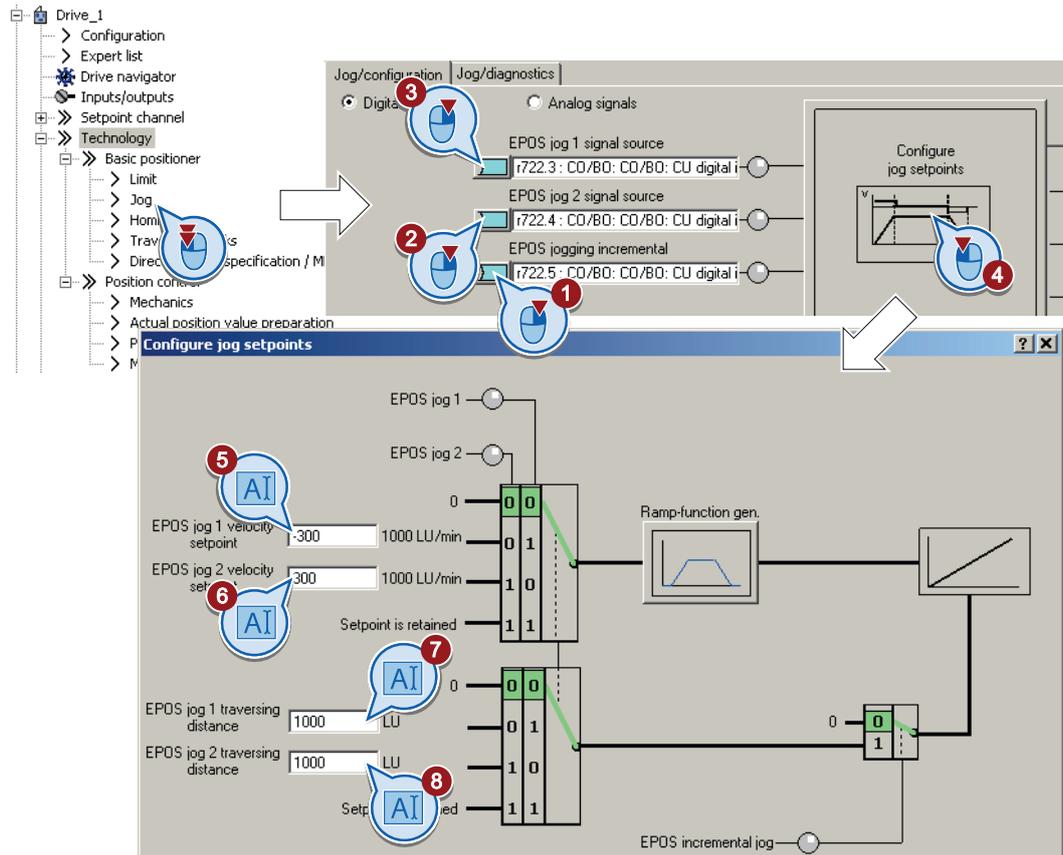
Порядок действий

Настройка функции "Толчковая подача" выполняется следующим образом:

1. Соедините сигнал, определяющий режим для функции "Толчковая подача".
0: Скоростная толчковая подача
1: инкрементальная толчковая подача
2. Соедините сигнал для толковой подачи 1
3. Соедините сигнал для толковой подачи 2.
4. Нажмите экранную кнопку для дополнительных настроек.
5. Установите скорость для функции "Толчковая подача 1".
6. Установите скорость для функции "Толчковая подача 2".



7. Если используется инкрементальная толчковая подача, то установите относительное заданное значение положения для функции "Толчковая подача 1". Для скоростной толковой подачи это значение не важно.
8. Если используется инкрементальная толчковая подача, то установите относительное заданное значение положения для функции "Толчковая подача 2". Для скоростной толковой подачи это значение не важно.



Была настроена функция "Толчковый режим".

| Параметр | Значение |
|----------|-------------------------------------|
| p2585 | Толчковый режим 1 заданная скорость |
| p2586 | Толчковый режим 2 заданная скорость |
| p2587 | Толчковый режим 1 путь перемещения |
| p2588 | Толчковый режим 2 путь перемещения |
| p2589 | Толчковый режим 1 источник сигнала |
| p2590 | Толчковый режим 2 источник сигнала |
| p2591 | Инкрементальная толчковая подача |

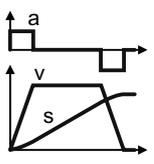
8.6.8 Кадры перемещения

Описание

Кадр перемещения описывает оператора позиционирования для привода.

Преобразователь сохраняет 16 различных кадров перемещения, которые, как правило, обрабатываются последовательно. Но можно и выбрать определенный кадр перемещения напрямую или пропускать кадры перемещения.

Таблица 8-21 Элементы кадра перемещения

| Элемент | Значение |
|--------------|--|
| Номер | Через этот номер в диапазоне 0 ... 15 возможен двоично-кодированный выбор любого кадра перемещения с помощью управляющих сигналов. |
| Задание | Команда позиционирования: Существуют различные команды, которые могут подаваться преобразователю. Для некоторых заданий должен быть указан и параметр. См. таблицу ниже. |
| Параметр | |
| Режим | Режим позиционирования: Позиционирование относительно исходной позиции или абсолютно по отношению к нулевой точке станка. |
| Позиция | Заданная позиция |
| Скорость |  |
| Ускорение | |
| Торможение | |
| Переключение | |

Задание и параметры

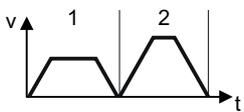
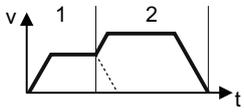
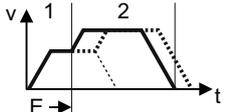
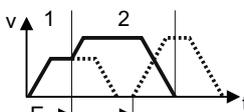
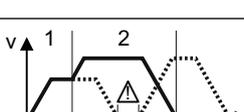
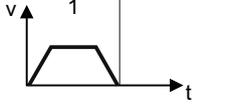
Таблица 8-22 Задание и параметры

| Задание | Параметр | Значение |
|-----------------------|--|---|
| Позиционирование | --- | <ul style="list-style-type: none"> Абсолютное или относительное позиционирование оси. Абсолютное позиционирование круговой оси с коррекцией модуля в положительном или отрицательном направлении. |
| Наезд на жесткий упор | Усилие [Н] или момент вращения [0,01 Нм] | Наезд осью на жесткий упор: <ul style="list-style-type: none"> Линейная ось с уменьшенным усилием. Круговая ось с пониженным моментом вращения. См. также раздел: Наезд на жесткий упор (Страница 213). |
| Бесконечное движение | --- | Перемещение оси с заданной скоростью до положительного или отрицательного ограничителя области перемещения. |
| Ожидание | Время [мс] | Ожидать указанное время. |

| Задание | Параметр | | Значение |
|------------------|----------|------------------------|---|
| Переход к | Номер | | Преобразователь следующим шагом выполняет кадр перемещения с заданным номером. |
| Установка, сброс | 1 | Установить выход 1 | Установка и сброс внутренних сигналов в преобразователе: • Выход 1: r2683.10 • Выход 2: r2683.11 Эти сигналы могут соединяться с цифровыми выходами преобразователя или с битом 10 и 11 слова состояния позиционирования полевой шины. См. также разделы: Auto-Hotspot , Управляющее слово и слово состояния 2 для позиционера (Страница 104) |
| | 2 | Установить выход 2 | |
| | 3 | Установить выход 1 и 2 | |
| Рывок | 0 | не акт. | Активация или деактивация ограничения рывка. |
| | 1 | акт. | См. также раздел: Ограничение профиля перемещения (Страница 182). |

Условия для переключения

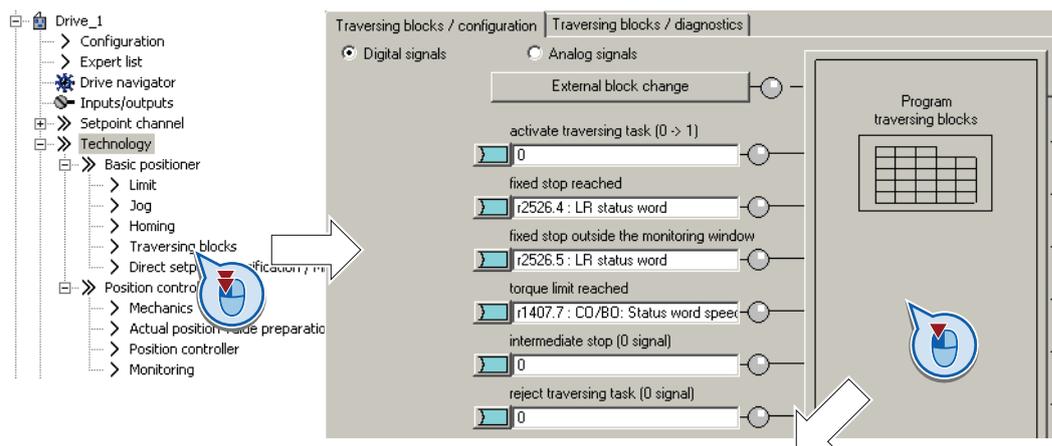
Таблица 8-23 Переключение: Условие перехода на следующий кадр перемещения

| Условие | Значение | | Кадр перемещения |
|---|--|---|---|
| ПРОДОЛЖИТЬ С ОСТАНОВОМ | После того, как ось достигла заданной позиции и остановилась, преобразователь выполняет следующий кадр перемещения. | |  |
| ПРОДОЛЖИТЬ НА ЛЕТУ | Преобразователь переходит на следующий кадр перемещения в точке торможения. | |  |
| ПРОДОЛЖИТЬ ПО СИГНАЛУ | Преобразователь переходит на следующий кадр перемещения по внешнему сигналу E. | Если сигнал E отсутствует, то поведение привода как при "ПРОДОЛЖИТЬ НА ЛЕТУ". |  |
| ПРОДОЛЖИТЬ ПО СИГНАЛУ С ОЖИДАНИЕМ | Преобразователь переходит на следующий кадр перемещения по внешнему сигналу E. | Если сигнал E отсутствует, то преобразователь завершает текущий кадр перемещения и ожидает сигнала. |  |
| ПРОДОЛЖИТЬ ПО СИГНАЛУ С ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕМ | | Пока ось остается в состоянии покоя, преобразователь сигнализирует предупреждение A07463. |  |
| КОНЕЦ | Преобразователь завершает текущий кадр перемещения по достижении заданной позиции. Преобразователь не переходит на следующий кадр перемещения. | |  |

Программирование кадров перемещения

Условие

1. Была выбрана маска "Кадры перемещения".
2. Нажмите экранную кнопку "Программирование кадров перемещения".



Порядок действий

Программирование кадров перемещения выполняется следующим образом:

1. Присвойте каждому кадру перемещения однозначный номер.
2. Определите задание и соответствующий параметр.
3. Установите значения для задания.
4. Определите условие переключения на следующее задание.
5. При наезде на жесткий упор появляется кнопка для дополнительных настроек этой функции. См. также раздел: Наезд на жесткий упор (Страница 213).
6. Нажмите эту кнопку, чтобы соединить сигналы состояния кадров перемещения, например, с битом 10 и 11 слова состояния позиционирования полевой шины.
7. После программирования всех кадров перемещения закройте маску.

| Index | No | Job | Parameter | Mode | Position | Velocity | Acceleration | Deceleration | Advance | Hide |
|-------|----|-------------|-----------|--------------|----------|----------|--------------|--------------|---------------------|--------------------------|
| 1 | 1 | POSITIONING | 0 | RELATIVE (1) | 2500 | 600 | 100 | 100 | CONTINUE_WITH_STOI | <input type="checkbox"/> |
| 2 | 2 | JERK | 1 | ABSOLUTE (C) | 0 | 600 | 100 | 100 | CONTINUE_FLYING (2) | <input type="checkbox"/> |
| 3 | 3 | FIXED_STOP | 0 | ABSOLUTE (C) | 15000 | 50 | 100 | 100 | CONTINUE_EXTERNAL | <input type="checkbox"/> |
| 4 | 4 | SET_O | 0 | ABSOLUTE (C) | 0 | 600 | 100 | 100 | END (0) | <input type="checkbox"/> |

Кадры перемещения были запрограммированы.

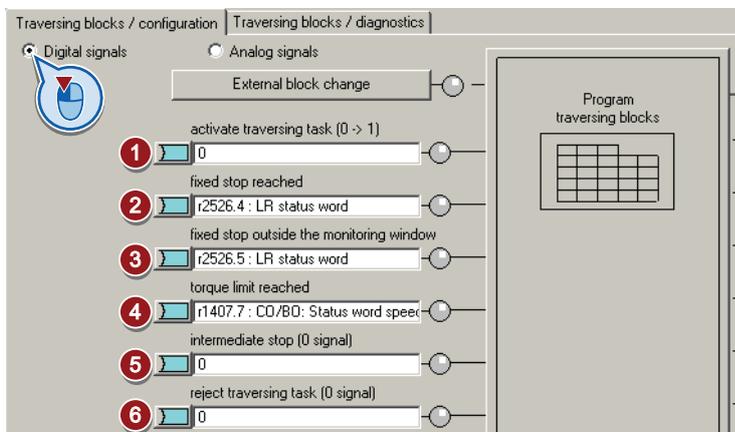
Выбор цифровых сигналов для управления



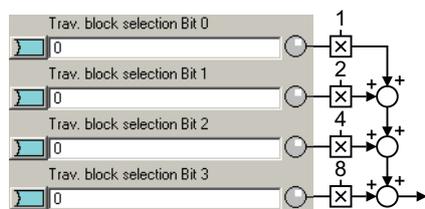
Порядок действий

Для выбора цифровых сигналов управления кадрами перемещения действовать следующим образом:

1. Определите сигнал для запуска кадра перемещения.
Смена сигнала 0 → 1 запускает текущий выбранный кадр перемещения.
2. В заводской установке этот сигнал соединен с подходящими внутренними сигналами преобразователя. Рекомендуется не изменять эту настройку.
3. См. ②.
4. См. ②.
5. Определите сигнал для промежуточного останова.
При сигнале "Промежуточный останов" = 0 ось останавливается на время. При "Промежуточный останов" = 1 ось продолжает свое движение. Активен тот же кадр перемещения, что был активен перед остановом. См. также раздел: Примеры (Страница 218).
6. Определите сигнал для "Отменить задание по сигналу".
При сигнале "Отклонить задание перемещения" = 0 преобразователь останавливает ось с максимальным замедлением (p2573). Если ось снова запускается через "Активировать задание перемещения" = 0 → 1, то преобразователь снова начинает с текущего выбранного кадра перемещения.



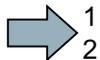
7. Соедините сигналы для выбора номера кадра перемещения.
Преобразователь считывает номер кадра перемещения как двоичный код.



Были выбраны цифровые сигналы для управления кадрами перемещения.

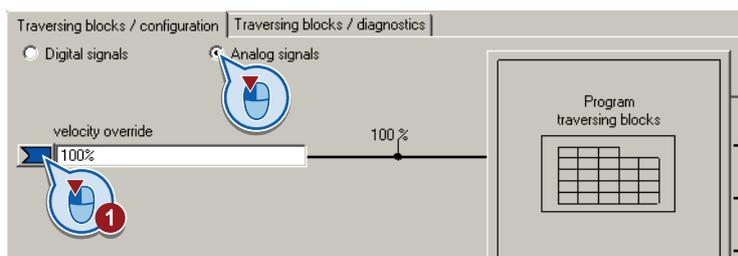
Выбор аналоговых сигналов для управления

Порядок действий



Для выбора аналоговых сигналов управления кадрами перемещения действовать следующим образом:

1. При необходимости измените источник сигнала для процентовки скорости. Процентка скорости относится к значениям скорости, которые были установлены в маске для программирования кадров перемещения.



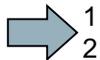
Были выбраны аналоговые сигналы для управления кадрами перемещения.

Установка внешнего сигнала для смены кадров

Условие

Была нажата экранная кнопка "Внешняя смена кадра".

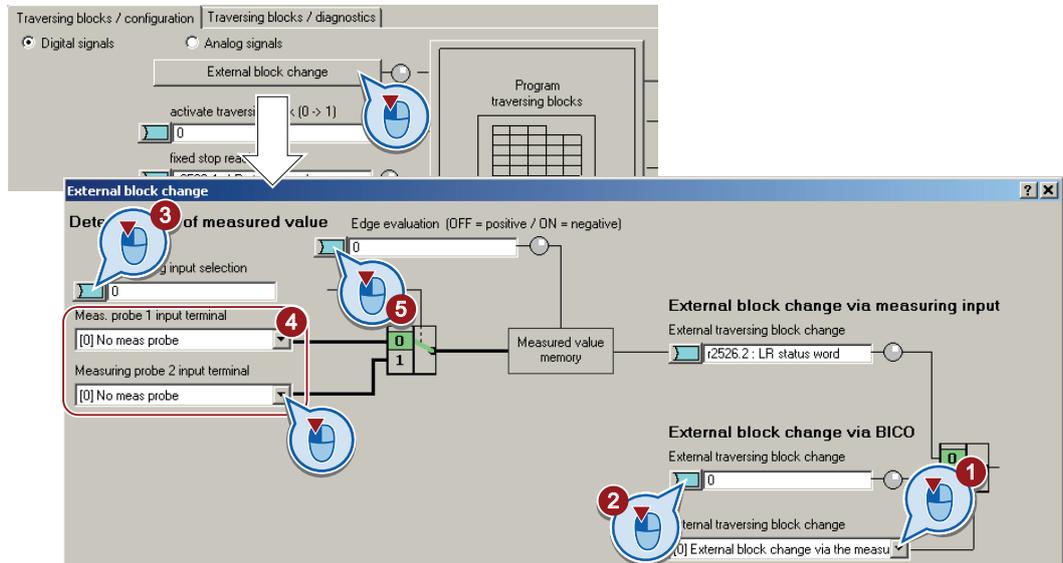
Порядок действий



Для определения внешнего сигнала для смены кадров действовать следующим образом:

1. Определите, поступает ли внешний сигнал от быстрого цифрового входа (измерительный щуп) или из другого источника, например, через полевую шину.
2. Для запуска смены кадров через систему управления станком, необходимо соединить этот сигнал с любым сигналом на выбор.
3. Выберите вход, с которым соединен сигнал кулачка 1.

4. Выберите вход, с которым соединен сигнал кулачка 2.
5. Выберите, при каком фронте преобразователь переключается на следующий кадр перемещения:
 0: Передний фронт
 1: Задний фронт



■ Был определен внешний сигнал для смены кадра.

| Параметр | Значение | | |
|--------------|--|---------------------------|----------------|
| p0488 | Измерительный щуп 1 входная клемма | | |
| p0489 | Измерительный щуп 2 входная клемма | | |
| p0581 | Фронт щупа | | |
| | 0 | Положительный фронт 0 → 1 | |
| | 1 | Отрицательный фронт 1 → 0 | |
| p2615 | Макс. число кадров перемещения | | |
| p2616[0...n] | Номер кадра перемещения | | |
| p2617[0...n] | Позиция кадра перемещения | | |
| p2618[0...n] | Скорость кадра перемещения | | |
| p2619[0...n] | Процентка ускорения кадра перемещения | | |
| p2620[0...n] | Процентка замедления кадра перемещения | | |
| p2621[0...n] | Задание кадра перемещения | | |
| | 1 | ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ | 6 ПЕРЕЙТИ |
| | 2 | ЖЕСТКИЙ УПОР | 7 УСТАНОВИТЬ_О |
| | 3 | БЕСКОНЕЧНО_ПОЛОЖ | 8 СБРОС_О |
| | 4 | БЕСКОНЕЧНО_ОТРИЦ | 9 РЫВОК |
| | 5 | ОЖИДАТЬ | |
| p2622[0...n] | Кадр перемещения, параметр задания | | |
| p2623[0...n] | Кадр перемещения, режим задания | | |
| | Значение = 0000 cccc bbbb aaaa | | |

| Параметр | Значение | | |
|-------------|--|--|---|
| | cccc = 0000 | Режим позиционирования: | абсолютно |
| | cccc = 0001 | | относительно |
| | cccc = 0010 | | абсолютно в положительном направлении (только для круговой оси с коррекцией модуло) |
| | cccc = 0011 | | абсолютно в отрицательном направлении (только для круговой оси с коррекцией модуло) |
| | bbbb = 0000 | Условие продолжения | Конец |
| | bbbb = 0001 | | Продолжить с остановом |
| | bbbb = 0010 | | Продолжить на лету |
| | bbbb = 0011 | | Продолжить по сигналу |
| | bbbb = 0100 | | Продолжить по сигналу с ожиданием |
| | bbbb = 0101 | | Продолжить по сигналу с предупреждением |
| aaaa = 0001 | Идентификаторы: скрыть кадр | | |
| p2624 | Кадр перемещения, сортировка Для сортировки кадров перемещения по номерам кадров: p2624 = 0 → 1. | | |
| p2625 | Выбор кадра перемещения Бит 0 | | |
| p2626 | Выбор кадра перемещения Бит 1 | | |
| p2627 | Выбор кадра перемещения Бит 2 | | |
| p2628 | Выбор кадра перемещения Бит 3 | | |
| p2631 | Активация кадра перемещения (0 → 1) | | |
| p2632 | Внешняя смена кадров, обработка | | |
| | 0 | Внешняя смена кадров через измерительный щуп | |
| | 1 | Внешняя смена кадров через ВІ: p2633 | |
| p2633 | Внешняя смена кадров (0 → 1) | | |
| p2640 | Промежуточный останов (0-сигнал) | | |
| p2641 | Отклонить задание перемещения (0-сигнал) | | |
| p2646 | Процентовка скорости | | |

8.6.8.1 Наезд на жесткий упор

Условия

Функция "Наезд на жесткий упор" возможна только в векторном режиме управления с датчиком (VC):

"Наезд на жесткий упор" невозможен в следующих режимах работы:

- Управление U/f
- Векторное управление без датчика (SLVC)

Описание

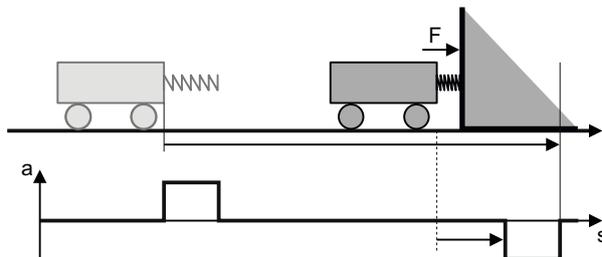
С помощью этой функции преобразователь выполняется силовое замыкание одной части станка на другой и прижимает обе части с настраиваемым усилием друг к другу.

Примеры:

1. Для надежного запирания ворота прижимаются к раме.
2. Для точной установки поворотный стол прижимается к механическому упору.

При наезде на жесткий упор действует следующее:

- Точка применения заданного значения положения должна находиться на достаточном удалении за механическим упором. Груз должен достичь механического упора до того, как преобразователь затормозит ось.
- Если точка торможения находится перед механическим упором, то преобразователь отменяет движение с ошибкой F07485.
- Перед началом движения преобразователь рассчитывает профиль перемещения для разгона и торможения оси. Установленная граница момента для жесткого упора не влияет на этот расчет. Но граница момента для жесткого упора уменьшает доступный момент вращения привода для всего участка перемещения. Если доступного момента будет недостаточно для предварительно рассчитанного разгона, то увеличится отклонение, обусловленное запаздыванием. Если контроль отклонения, обусловленного запаздыванием, сработает при наезде на жесткий упор, то следует уменьшить процентовку разгона.



Жесткий упор достигнут

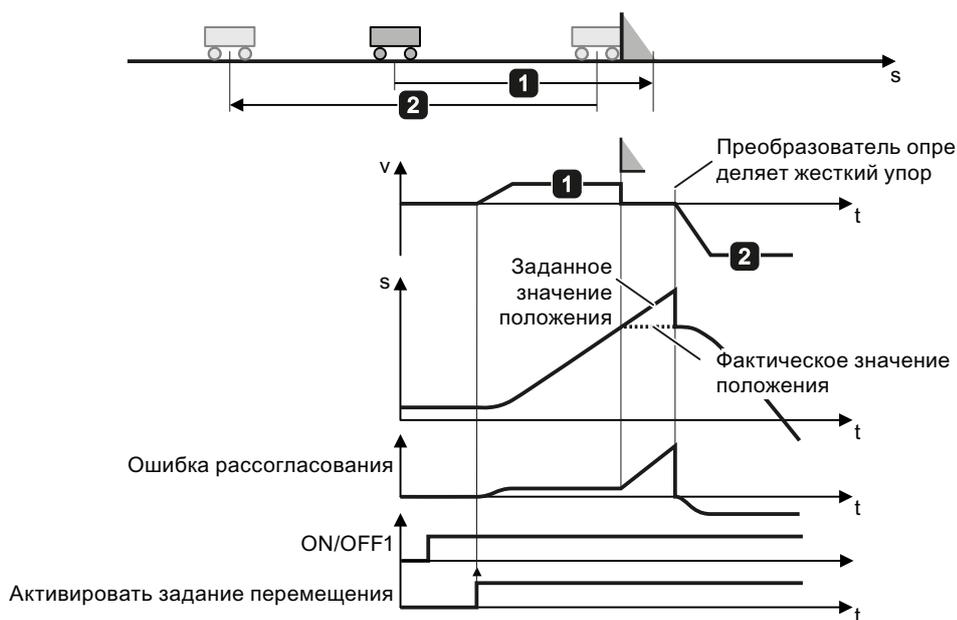
Для определения достижения жесткого упора существует две возможности:

1. Жесткий упор через внешний датчик:
Нагрузка на жестком упоре приводит в действие внешний датчик. Сигнал датчика сообщает о жестком упоре на преобразователь. В зависимости от условия переключения, преобразователь удерживает ось с усыновленным моментом вращения на позиции или переходит к следующему кадру перемещения.
2. Жесткий упор через максимальную ошибку рассогласования:
При наезде осью на механический жесткий упор, фактическое значение положения останавливается. Но преобразователь продолжает увеличивать свое заданное значение положения. Начиная с устанавливаемой разницы между заданным и фактическим значением положения преобразователь определяет жесткий упор. В зависимости от условия переключения, преобразователь удерживает ось с усыновленным моментом вращения на позиции или переходит к следующему кадру перемещения.

Пример: Жесткий упор через максимальную ошибку рассогласования

Таблица 8-24 Кадры перемещения

| Инд. | № | Задание | Пар. | Режим | s | v | a | -a | Переключение |
|------|---|-----------------------|------|---------------|-------|-----|-----|-----|------------------------|
| 1 | 1 | НАЕЗД НА ЖЕСТКИЙ УПОР | 5 | ОТНОСИТЕЛЬНЫЙ | 10000 | 10 | 100 | 100 | ПРОДОЛЖИТЬ С ОСТАНОВОМ |
| 2 | 2 | ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ | 0 | АБСОЛЮТНЫЙ | 0 | 500 | 100 | 100 | КОНЕЦ |

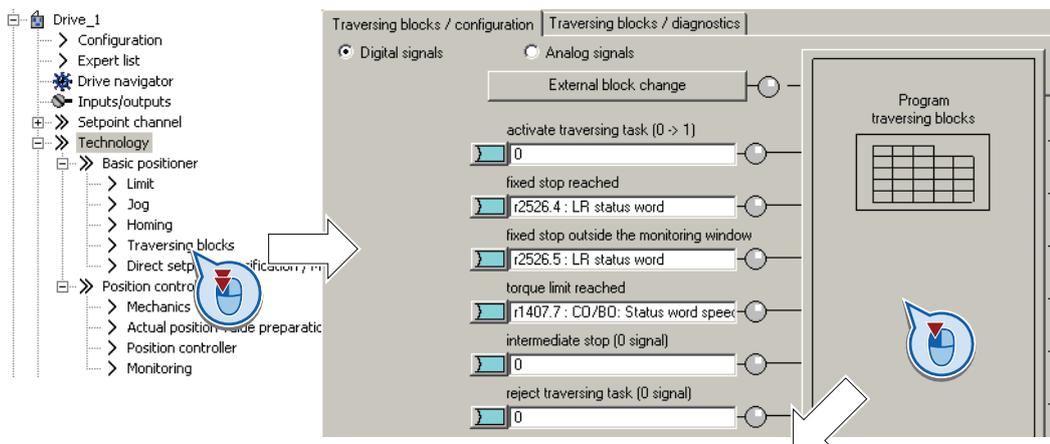


Изображены Преобразователь определяет жесткий упор через ошибку рассогласования е 8-36

Настройка наезда на жесткий упор

Условие

1. "Наезд на жесткий упор" был запрограммирован как кадр перемещения. См. также раздел: Кадры перемещения (Страница 207).
2. После нажатия экранной кнопки "Программирование кадров перемещения" появляется экранная кнопка "Конфигурация жесткого упора".



Program traversing blocks

Maximum number of blocks: [16] Edit

Configuration of fixed endstop

Configuration of digital output

| Index | No. | Job | Parameter | Mode | Position | Velocity | Acceleration | Deceleration | Advance | Hide |
|-------|-----|-------------|-----------|--------------|----------|----------|--------------|--------------|---------------------|--------------------------|
| 1 | 1 | POSITIONING | 0 | RELATIVE (1) | 2500 | 600 | 100 | 100 | CONTINUE_WITH_STOP | <input type="checkbox"/> |
| 2 | 2 | JERK | 1 | ABSOLUTE (C) | 0 | 600 | 100 | 100 | CONTINUE_FLYING (2) | <input type="checkbox"/> |
| 3 | 3 | FIXED STOP | 0 | ABSOLUTE (C) | 15000 | 50 | 100 | 100 | CONTINUE_EXTERNAL | <input type="checkbox"/> |
| 4 | 4 | SET_O | 0 | ABSOLUTE (C) | 0 | 600 | 100 | 100 | END (0) | <input type="checkbox"/> |

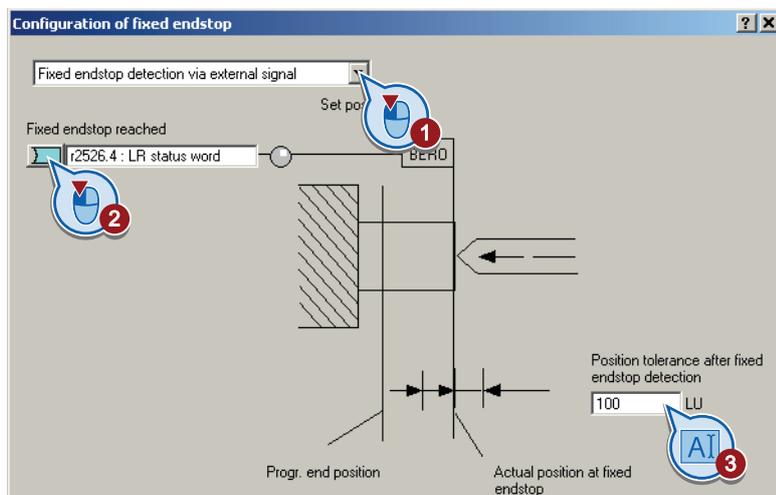
Процесс: Жесткий упор через внешний сигнал



Настройка "Наезда на жесткий упор" через внешний сигнал выполняется следующим образом:

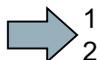
1. Выберите "Жесткий упор через внешний сигнал".
2. Соедините датчик, сигнализирующий достижение жесткого упора, с этим сигналом.
3. Установите допуск.

После обнаружения жесткого упора преобразователь контролирует фактическое значение положения оси. При изменении фактического значения положения на величину, превышающую этот путь, преобразователь останавливает ось и сигнализирует ошибку F07484. Таким образом, преобразователь распознает, например, "выламывание" жесткого упора:





Был настроен "Наезд на жесткий упор" через внешний сигнал.

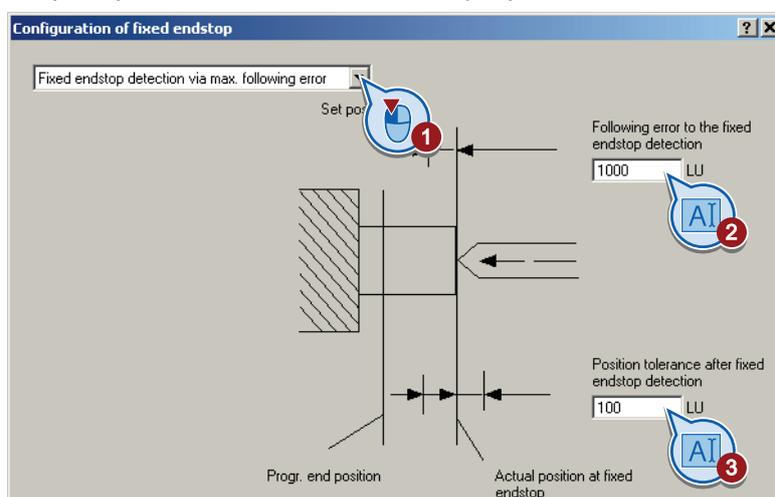


Процесс: Жесткий упор через максимальную ошибку рассогласования

Настройка "Наезда на жесткий упор" через максимальную ошибку рассогласования выполняется следующим образом:

1. Выберите "Жесткий упор через максимальную ошибку рассогласования".
2. Установите отклонение, обусловленное запаздыванием, по которому преобразователь определяет жесткий упор.
3. Установите допуск.

После обнаружения жесткого упора преобразователь контролирует фактическое значение положения оси. При изменении фактического значения положения на величину, превышающую этот путь, преобразователь останавливает ось и сигнализирует ошибку F07484. Таким образом, преобразователь распознает, например, "выламывание" жесткого упора:



Был настроен "Наезд на жесткий упор" через максимальную ошибку рассогласования.

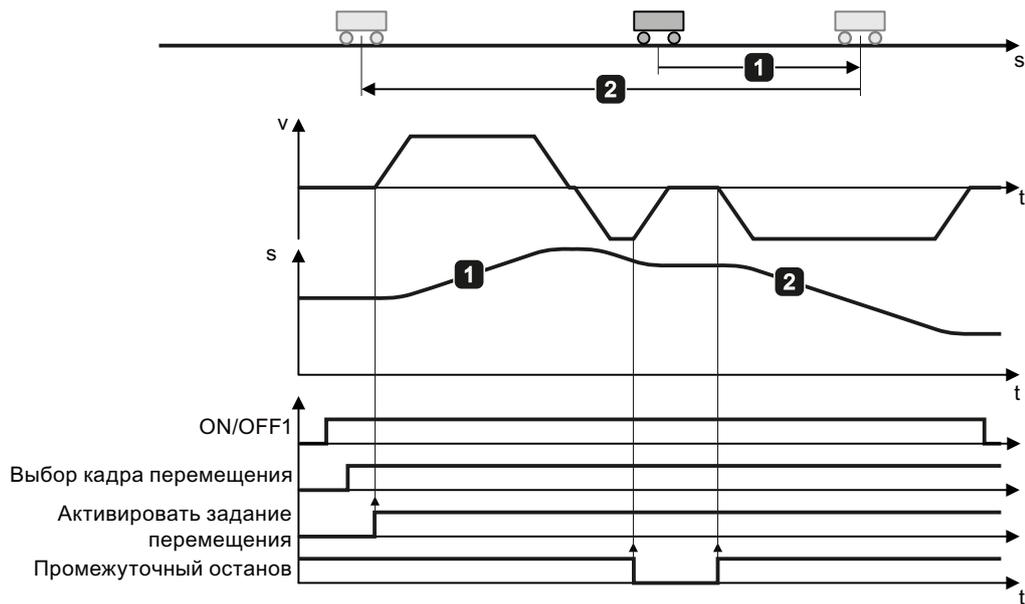
| Параметр | Значение |
|----------|---|
| p2634 | Жесткий упор, макс. отклонение, обусловленное запаздыванием |
| p2635 | Окно контроля жесткого упора |
| p2637 | Жесткий упор достигнут |
| | 0 Жесткий упор не достигнут. 1 Жесткий упор достигнут. |
| p2638 | Жесткий упор вне окна контроля |
| p2639 | Предельный момент достигнут |
| | 0 Предельный момент не достигнут. 1 Предельный момент достигнут. |

8.6.8.2 Примеры

1. Пример

Таблица 8-25 Кадры перемещения

| Инд. | № | Задание | Пар. | Режим | s | v | a | -a | Переключение |
|------|---|------------------|------|---------------|-------|------|-----|-----|------------------------|
| 1 | 1 | ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ | 0 | ОТНОСИТЕЛЬНЫЙ | 10000 | 5000 | 100 | 100 | ПРОДОЛЖИТЬ С ОСТАНОВОМ |
| 2 | 2 | ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ | 0 | АБСОЛЮТНЫЙ | 0 | 5000 | 100 | 100 | КОНЕЦ |



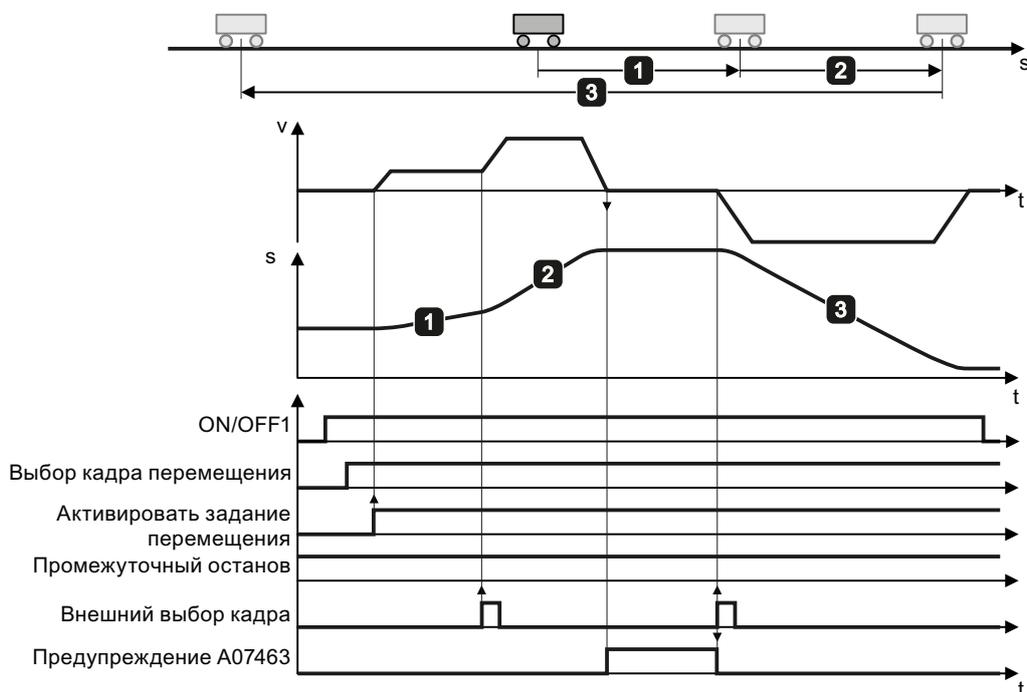
Изображены Позиционирование оси через кадры перемещения е 8-37

2. Пример

Таблица 8-26 Кадры перемещения

| Инд. | № | Задание | Пар. | Режим | s | v | a | -a | Переключение |
|------|---|------------------|------|---------------|-------|------|-----|-----|---|
| 1 | 1 | ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ | 0 | ОТНОСИТЕЛЬНЫЙ | 10000 | 2000 | 100 | 100 | ПРОДОЛЖИТЬ ПО СИГНАЛУ С ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕМ |
| 2 | 2 | ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ | 0 | ОТНОСИТЕЛЬНЫЙ | 10000 | 5000 | 100 | 100 | ПРОДОЛЖИТЬ ПО СИГНАЛУ С ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕМ |
| 3 | 3 | ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ | 0 | АБСОЛЮТНЫЙ | 0 | 5000 | 100 | 100 | КОНЕЦ |

Только при смене сигнала "Внешний выбор кадра" 0 → 1 преобразователь переключается на следующий кадр перемещения.



Изображены Позиционирование оси через кадры перемещения
е 8-38

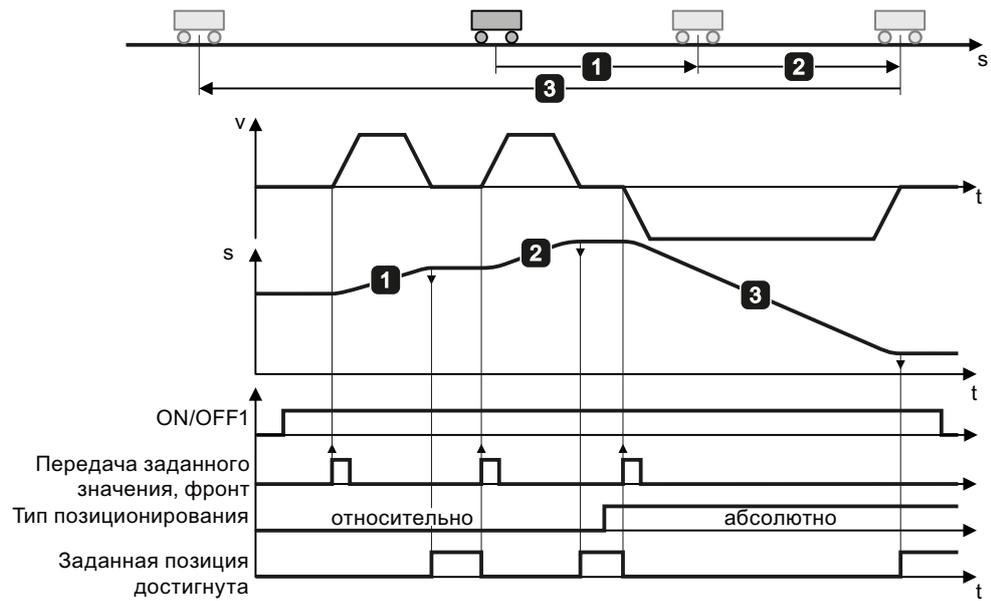
8.6.9 Прямая установка заданного значения (MDI)

Описание

При прямой установке заданного значения (MDI, Manual Data Input) заданное значение положения и профиль перемещения поступают на преобразователь от системы управления верхнего уровня.

Пример 1

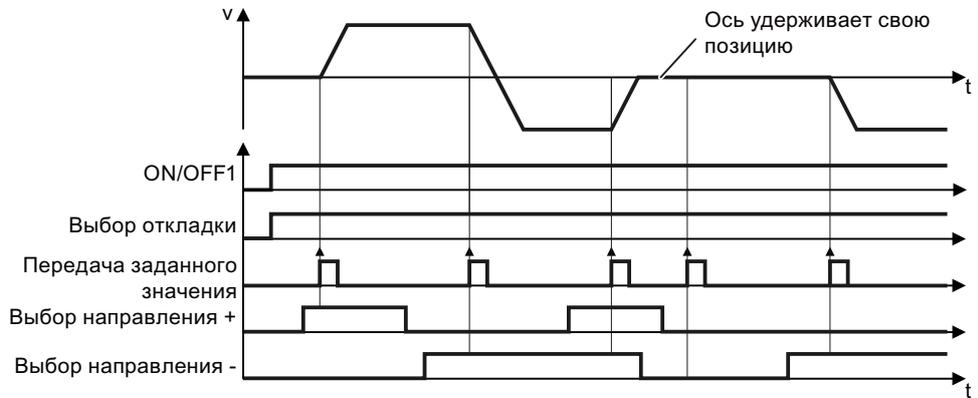
Система управления верхнего уровня устанавливает заданное значение как относительное или абсолютное заданное значение положения:



Изображены Позиционирование оси с прямой установкой заданного значения (MDI) е 8-39

Пример 2

Система управления верхнего уровня выбирает режим "Отладка":



Изображены Отладка оси с прямой установкой заданного значения (MDI) е 8-40

Определение цифровых сигналов для управления прямой установкой заданного значения

Условие

Была выбрана маска "Прямая установка заданного значения (MDI)".

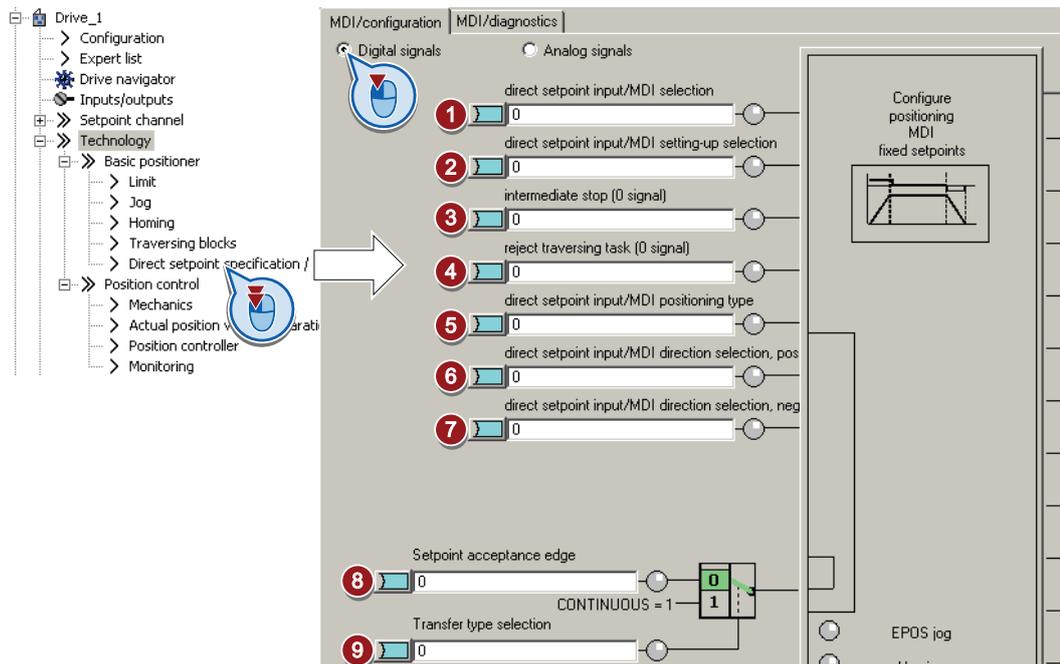
Порядок действий



1 Соедините сигналы для управления прямой установкой заданного значения с подходящими сигналами из своей системы управления станком.
2

- ① Разрешает MDI. Этот бит должен быть = 1, если преобразователь управляется через MDI.
- ② Определяет режим MDI:
 - 0: Позиционирование: Перемещение оси с управлением по положению с использованием заданной позиции.
 - 1: Отладка: Перемещение оси с управлением по положению с использованием заданной скоростиРежим оси может переключаться при текущей работе с "Отладки" на "Позиционирование".
При активной "Отладке" оба бита ⑥ и ⑦ определяют направление движения.
- ③ Промежуточный останов:
 - 0: Преобразователь останавливает ось и удерживает ее на позиции. Текущий кадр перемещения продолжает действовать.
 - 1: Ось продолжает прерванный кадр перемещения.
- ④ Отклонить кадр перемещения:
 - 0: Преобразователь останавливает ось и удерживает ее на позиции. Но преобразователь более не может продолжить текущий кадр перемещения.
 - 1: Ось ожидает новой команды запуска.
- ⑤ Режим позиционирования:
 - 0: Относительно (см. также бит ⑨).
 - 1: абсолютно (ось должна быть реферирована).
- ⑥ Выбор направления для "Отладки" (бит ② = 1):
- ⑦ бит ⑥ = 1: положительное направление.
бит ⑦ = 1: отрицательное направление.
Если оба бита одинаковые, то ось останавливается.
- ⑧ Применение заданного значения:
 - 0 → 1: Ось запускаетсяАктивность только при бит ⑨ = 0.
- ⑨ 1: Непрерывный режим:
Преобразователь применяет изменения заданного значения положения непрерывно. В этом режиме относительное позиционирование не разрешено (см. бит ⑤).
0: Преобразователь запускается через бит ⑧.

Эти сигналы действуют только в том случае, если на интерфейсе для аналоговых сигналов значение ⑥ не подключено. См. также таблицу ниже.



■ Были подключены цифровые сигналы для управления прямой установкой заданного значения.

Определение аналоговых сигналов для управления прямой установкой заданного значения

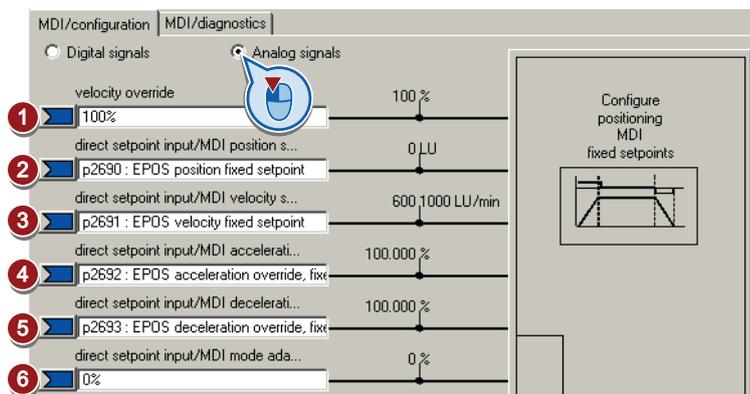
Условие

Была выбрана маска "Прямая установка заданного значения (MDI)".

Порядок действий



Соедините сигналы для управления прямой установкой заданного значения с подходящими сигналами из своей системы управления станком:



- ① Процентка скорости относительно ③
- ② Заданное значение положения

- ③ Заданное значение скорости для профиля перемещения.
- ④ Процентка разгона и торможения относительно значений ограничения профиля
- ⑤ перемещения. См. также раздел: Ограничение профиля перемещения (Страница 182).

⑥ **"Настройка режима" соединена с сигналом:**

| | |
|-------------|--|
| xx0x шестн. | Абсолютное позиционирование. |
| xx1x шестн. | Относительное позиционирование. |
| xx2x шестн. | Позиционирование круговой оси в положительном направлении. |
| xx3x шестн. | Позиционирование круговой оси в отрицательном направлении. |

"Настройка режима" не подключена (=0):

Действуют сигналы ⑤, ⑥ и ⑦ из таблицы выше.



Были подключены аналоговые сигналы для управления прямой установкой заданного значения.

Установка постоянных заданных значений

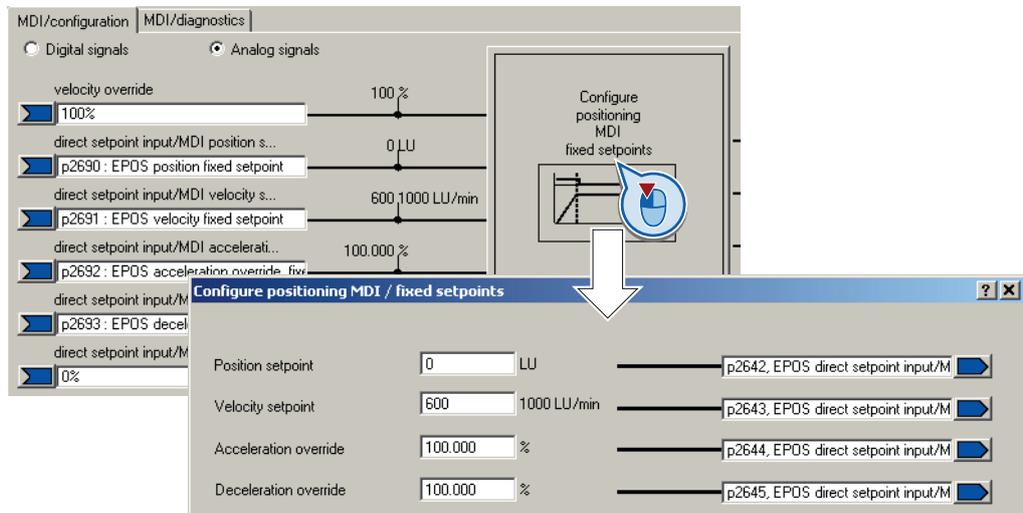
Для некоторых приложений достаточно, чтобы преобразователь перемещал ось в каждом задании одним способом абсолютно или относительно по отношению к заданному значению положения. Такое поведение может быть реализовано с помощью постоянных заданных значений.

Порядок действий

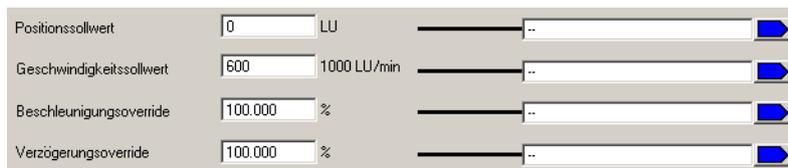
Установка постоянных заданных значений выполняется следующим образом:



1. Нажмите экранную кнопку для конфигурирования постоянных заданных значений:



2. Установите значения согласно решаемой задаче:



Постоянные заданные значения были установлены.

| Параметр | Значение |
|----------|--|
| p2640 | Промежуточный останов (0-сигнал) |
| p2641 | Отклонить задание перемещения (0-сигнал) |
| p2642 | Прямая установка заданного значения/MDI заданное значение позиции |
| p2643 | Прямая установка заданного значения/MDI заданное значение скорости |
| p2644 | Прямая установка заданного значения/MDI процентовка разгона |
| p2645 | Прямая установка заданного значения/MDI процентовка торможения |
| p2646 | Процентвка скорости |
| p2647 | Прямая установка заданного значения/MDI выбор |
| p2648 | Прямая установка заданного значения/MDI тип позиционирования |
| | 0 Абсолютное позиционирование выбрано 1 Относительное позиционирование выбрано |
| p2649 | Прямая установка заданного значения/MDI выбор типа применения |
| | 0 Применение значений осуществляется при p2650 = 0 → 1. 1 Непрерывное применение значений |
| p2650 | Прямая установка заданного значения/MDI применение заданного значения, фронт p2650 = 0 → 1 и p2649 = 0-сигнал |
| p2651 | Прямая установка заданного значения/MDI выбор положительного направления |
| p2652 | Прямая установка заданного значения/MDI выбор отрицательно направления |

| Параметр | Значение |
|-----------------|--|
| p2653 | Прямая установка заданного значения/MDI выбор отладки Сигнал = 1: Отладка выбрана. |
| p2654 | Прямая установка заданного значения/MDI настройка режима |
| p2690 | Постоянное заданное значение позиции Соединение постоянного заданного значения: p2642 = 2690 |
| p2691 | Постоянное заданное значение скорости Соединение постоянного заданного значения: p2643 = 2691 |
| p2692 | Постоянное заданное процентовки разгона Соединение постоянного заданного значения: p2644 = 2692 |
| p2693 | Постоянное заданное процентовки торможения Соединение постоянного заданного значения: p2645 = 2693 |

8.7 Защитные функции



Преобразователь предлагает защитные функции против перегрева и тока перегрузки как преобразователя, так и двигателя. Кроме этого, преобразователь обеспечивает самозащиту в генераторном режиме двигателя от слишком высокого напряжения промежуточного контура.

8.7.1 Контроль температуры преобразователя

Для защиты преобразователя от перегрева существует несколько контролей:

- I^2t -контроль (предупреждение A07805, ошибка F30005)
 I^2t -контроль измеряет текущую нагрузку на основе опорного значения тока. Параметр r0036 [%] показывает текущую нагрузку в %. Пока текущий ток не превышает опорного значения, нагрузка в r0036 = 0.
- Контроль температуры чипа силовой части (предупреждение A05006 - ошибка F30024)
 Преобразователь контролируется разность температур между силовым чипом (IGBT) и радиатором. Измеренные значения фиксируются в r0037[1] [°C].
- Контроль радиатора (предупреждение A05000, ошибка F30004)
 Преобразователь контролирует температуру радиатора силового модуля. Значения фиксируются в r0037[0] [°C].

Реакция преобразователя

Температура преобразователя в основном зависит от следующих факторов:

- Омические потери выходного тока
- Потери от переключений, возникающие при посылке импульсов двигателя

Параметр r0290 определяет, как преобразователь реагирует на слишком высокую температуру.

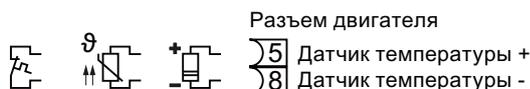
| Параметр | Описание |
|----------|---|
| r0290 | <p>Реакция при перегрузке силовой части (заводская установка для преобразователя SINAMICS G120 с силовым модулем PM260: 0; заводская установка для всех других преобразователей: 2) Установка реакции на тепловую перегрузку силовой части: 0: снижение выходного тока (при векторном управлении) или скорости (при управлении U/f) 1: без снижения, отключение при достижении порога перегрузки (F30024) 2: снижение частоты импульсов и выходного тока (при векторном управлении) или частоты импульсов и скорости (при управлении U/f) 3: снижение частоты импульсов</p> |
| r0292 | <p>Порог предупреждения температуры силовой части (заводская установка: радиатор [0] 5°C, силовой полупроводниковый элемент [1] 15°C) Значение устанавливается как разница с температурой отключения.</p> |

8.7.2 Контроль температуры двигателя с помощью датчика температуры двигателя

Для защиты двигателя от перегрева можно использовать один из следующих датчиков температуры:

- Реле температуры (например, биметаллический выключатель)
- Датчик РТС
- Датчик КТУ-84

Подключите датчик температуры двигателя через силовой кабель двигателя к силовому модулю.



Изображены Подключение датчика температуры двигателя к силовому модулю e 8-41

| |
|--|
|  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ |
| Соединения для датчика температуры и модуля торможения |
| Соединения для датчика температуры и модуля торможения выведены на отрицательный потенциал промежуточного контура. Для предотвращения прикосновений к этим соединениям, предпринять соответствующие меры безопасности и изолировать кабели. Клеммная коробка двигателя при подключенном к сетевому напряжению преобразователе всегда должна оставаться закрытой. Изолировать каждый неиспользуемый кабель отдельно и не заземлять. |

Реле температуры

Преобразователь интерпретирует сопротивление ≥ 100 Ом как разомкнутое реле температуры и реагирует в соответствии с установкой р0610.

Датчик РТС

Преобразователь интерпретирует сопротивление > 1650 Ом как перегрев и реагирует в соответствии с установкой р0610.

Преобразователь интерпретирует сопротивление < 20 Ом как короткое замыкание и реагирует с предупреждением A07015. Если предупреждение остается дольше 100 миллисекунд, то преобразователь отключается с ошибкой F07016.

Датчик КТУ84

С помощью датчика КТУ осуществляется контроль температуры двигателя и самого датчика на обрыв провода или короткое замыкание.

ЗАМЕТКА

Разрушение двигателя из-за перегрева

Спутывание полюсов при подключении датчика КТУ может привести к разрушению двигателя из-за перегрева, т.к. преобразователь не сможет определить перегрев двигателя.

При подключении датчика КТУ соблюдайте полярность.

- Контроль температуры:
С помощью датчика КТУ преобразователь обрабатывает температуру двигателя в диапазоне от -48 °С до +248 °С.
С помощью параметра r0604 или r0605 установите значение температуры для порога предупреждения и порога ошибки.
 - Предупреждение о перегреве (A07910):
 - Температура двигателя > r0604 и r0610 = 0
 - Ошибка при перегреве (F07011):
Преобразователь отключается в следующих случаях с ошибкой:
 - Температура двигателя > r0605
 - Температура двигателя > r0604 и r0610 ≠ 0
- Контроль датчика (A07015 или F07016):
 - Обрыв провода:
Преобразователь интерпретирует сопротивление > 2120 Ом как обрыв провода и выводит предупреждение A07015. Через 100 миллисекунд преобразователь отключается с ошибкой F07016.
 - Короткое замыкание:
Преобразователь интерпретирует сопротивление < 50 Ом как короткое замыкание и выводит предупреждение A07015. Через 100 миллисекунд преобразователь отключается с ошибкой F07016.

Установка параметров для контроля температуры

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| p0335 | Указать охлаждение двигателя 0: Самоохлаждение - с вентилятором на валу двигателя (заводская настройка) 1: Принудительное охлаждение - с помощью вращающегося независимо от двигателя вентилятора 2: Жидкостное охлаждение 128: Вентилятор отсутствует |
| p0601 | Тип датчика температуры двигателя 0: Датчик отсутствует (заводская установка) 1: РТС (→ p0604) 2: КТУ84 (→ p0604, p0605) 4: Реле температуры |
| p0604 | Порог предупреждения температуры двигателя (заводская установка 130 °C) |
| p0605 | Порог ошибки температуры двигателя (заводская установка: 145 °C) Установка для датчика КТУ84. Параметр для датчика РТС не имеет значения. |
| p0610 | Реакция на перегрев двигателя Определяет поведение при достижении температурой двигателя порога предупреждения p0604. 0: Предупреждение (A07910), ошибка отсутствует. 1: Предупреждение (A07910); граница тока уменьшается и запускается ступенчатая выдержка времени. Отключение с ошибкой (F07011). 2: Предупреждение (A07910); запускается ступенчатая выдержка времени. Отключение с ошибкой (F07011). 12: Как 2, но при расчете температуры двигателя учитывается последняя температура отключения (заводская установка). |
| p0640 | Граница тока (ввод в А) |

Дополнительную информацию по контролю температуры двигателя можно найти в функциональной схеме 8016 "Справочника по параметрированию".

8.7.3 Защита двигателя через расчет температуры двигателя

Расчет температуры возможен только в режиме векторного управления ($p1300 \geq 20$) и работает через расчет на основе тепловой модели двигателя.

Таблица 8-27 Параметры для регистрации температуры без датчика температуры

| Параметр | Описание |
|------------|---|
| p0621= 1 | Регистрация температуры двигателя после перезапуска 0: нет идентификации температуры (заводская установка) 1: идентификация температуры при первом включении двигателя 2: идентификация температуры после каждого включения двигателя |
| p0622 | Время намагничивания двигателя для регистрации температуры после пуска (автоматически устанавливается как результат идентификации параметров двигателя) |
| p0625 = 20 | Температура окружающей среды двигателя Указание температуры окружающей среды двигателя в °C на момент регистрации параметров двигателя (заводская установка: 20 °C). Разница между температурой двигателя и окружением двигателя p0625 не должна превышать ± 5 °C. |

8.7.4 Защита от тока перегрузки

При векторном управлении ток двигателя остается в пределах установленных там границ момента.

При управлении U/f регулятор максимального тока (регулятор I-max.) не допускает перегрузок двигателя и преобразователя, ограничивая выходной ток.

Принцип действия регулятора I-max.

При перегрузке как скорость, так и напряжение статора двигателя уменьшаются до тех пор, пока ток снова не войдет в допустимый диапазон. Если двигатель работает в генераторном режиме, т.е. он вращается подключенным механизмом, то регулятор I-max увеличивает скорость и напряжение статора двигателя, чтобы уменьшить ток.

Примечание

Нагрузка преобразователя снижается только при снижении момента вращения двигателя на низкой скорости (к примеру, у вентиляторов).

В генераторном режиме ток снижается только при уменьшении момента вращения с увеличением скорости.

Установки

Изменять заводскую установку регулятора I-макс необходимо только в том случае, если при достижении приводом границы тока возникают колебания или происходит отключение из-за перегрузки по току.

Таблица 8-28 Параметры регулятора I-макс.

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| p0305 | Номинальный ток двигателя |
| p0640 | Граница тока двигателя |
| p1340 | П-усиление регулятора I-макс для уменьшения скорости |
| p1341 | Постоянная времени интегрирования регулятора I-макс для уменьшения скорости |
| r0056.13 | Состояние: Регулятор I-макс. активен |
| r1343 | Выход скорости вращения регулятора I-макс. Показывает величину, до которой регулятор I-макс уменьшает скорость. |

Дополнительную информацию по этой функции см. функциональную схему 1690 "Справочника по параметрированию".

8.7.5 Ограничение макс. напряжения промежуточного контура

Как двигатель вызывает перенапряжения?

Асинхронный двигатель работает как генератор, если он вращается подключенной нагрузкой. Генератор преобразует механическую мощность в электрическую. Электрическая мощность возвращается в преобразователь и вызывает увеличение напряжения промежуточного контура Vdc в преобразователе.

От критического напряжения промежуточного контура происходит повреждение как преобразователя, так и двигателя. Еще до возникновения опасных напряжений, преобразователь отключает подключенный двигатель с ошибкой

"Перенапряжение промежуточного контура".

Защита двигателя и преобразователя от перенапряжения

Регулирование Vdc_max не допускает, насколько это позволяет решаемая задача, критического увеличения напряжения промежуточного контура. Регулирование Vdc_max увеличивает время торможения двигателя таким образом, что двигатель рекуперировать в преобразователь лишь столько энергии, сколько покрывается потерями в преобразователе.

Регулирование Vdc_max не подходит для задач с длительным генераторным режимом двигателя. К нему относятся, например, подъемники или тормоза больших инерционных масс. Подробности касательно методов торможения преобразователя можно найти в разделе Функции торможения преобразователя (Страница 239).

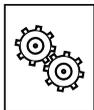
В зависимости от того, работает ли двигатель с управлением U/f или векторным управлением, существует две разные группы параметров для регулирования Vdc_max.

Таблица 8-29 Параметры регулятора V_{DCmax}

| Параметры для управление U/f | Параметры для векторного управления | Описание |
|------------------------------|-------------------------------------|--|
| p1280 = 1 | p1240 = 1 | Конфигурация регулятора V_{DC} или контроля V_{DC} (заводская установка: 1) 1: разрешить регулятор V_{DCmax} |
| r1282 | r1242 | Уровень включения регулятора V_{DCmax} Показывает значение напряжения промежуточного контура, начиная с которого регулятор V_{DCmax} активируется |
| p1283 | p1243 | Коэффициент динамики регулятора V_{DCmax} (заводская установка: 100 %) Масштабирование параметров регулятора P1290, P1291 и P1292 |
| p1294 | p1254 | Регулятор V_{DCmax} автоматическая регистрация уровня ВКЛ (заводская установка p1294: 0, заводская установка p1254: 1) Активирует или деактивирует автоматическое определение ступеней включения регулятора V_{DCmax} . 0: автоматическая регистрация заблокирована 1: автоматическая регистрация разрешена |
| p0210 | p0210 | Напряжение питающей сети устройств Если p1254 или p1294 = 0, то преобразователь вычисляет пороги включения регулятора V_{DCmax} из этого параметра. Установить этот параметр на фактическое значение входного напряжения. |

Дополнительную информацию по этой функции можно найти в функциональной схеме 6320 или в функциональной схеме 6220 Справочника по параметрированию.

8.8 Специализированные функции



Преобразователь предлагает ряд функций, которые могут использоваться в зависимости от поставленной задачи, например:

- Переключение единиц измерения
- Функции торможения
- Повторное включение и рестарт на лету

Подробное описание см. следующие разделы.

8.8.1 Переключение единиц

8.8.1.1 Переключение единиц измерения

Описание

С помощью переключения единиц измерения можно настроить преобразователь в соответствии с сетью электроснабжения (50/60 Гц) и, кроме этого, выбрать единицы США или единицы СИ в качестве основных единиц.

Независимо от этого можно выбирать единицы для технологических переменных или переключаться на процентные значения.

По отдельности предлагаются следующие возможности:

- Изменение стандарта двигателя (Страница 234) IEC/NEMA (адаптация к сети электроснабжения)
- Переключение системы единиц (Страница 235)

Примечание

Стандарт двигателя, система единиц и переменные процесса могут изменяться только офлайн.

Принцип действий описан в разделе Переключение единиц с помощью STARTER (Страница 236).

Примечание

Ограничения при переключении единиц измерения

- Значения на шильдике преобразователя или двигателя не могут быть представлены как процентные значения.
 - Многократное переключение единиц измерения (например: процент → физическая единица 1 → физическая единица 2 → процент) может привести к тому, что первоначальное значение из-за погрешности округления будет изменено на одно место после запятой.
 - Если переключение единиц измерения изменено на проценты и после исходное значение изменяется, то данные в процентах относятся к новому исходному значению.
Пример:
 - Постоянная скорость в 80 % соответствует при исходной скорости в 1500 об/мин скорости в 1200 об/мин.
 - Если исходная скорость изменяется на 3000 об/мин, то значение в 80 % сохраняется и теперь означает 2400 об/мин.
-

Опорные величины для переключения единиц

- r2000 Опорная частота/скорость
- r2001 Опорное напряжение
- r2002 Опорный ток
- r2003 Опорный момент вращения
- r2004 Опорная мощность

8.8.1.2 Изменение стандарта двигателя

Стандарт двигателя изменяется с помощью r0100, при этом действует:

- r0100 = 0: IEC-двигатель, (50 Гц, единицы СИ)
- r0100 = 1: NEMA-двигатель, (60 Гц, единицы США)
- r0100 = 2: NEMA-двигатель (60 Гц, единицы СИ)

Переключение затрагивает перечисленные ниже параметры.

Таблица 8-30 Величины, на которых отражается переключение стандарта двигателя

| П-№ | Обозначение | Единица измерения для р0100 = | | |
|-------|---|-------------------------------|--------------------|------------------|
| | | 0*) | 1 | 2 |
| r0206 | Ном. мощность силового модуля | kW | HP | кВт |
| p0307 | Ном. мощность двигателя | kW | HP | кВт |
| p0316 | Постоянная момента вращения двигателя | Nm/A | lbf ft/A | Nm/A |
| r0333 | Ном. момент вращения двигателя | Nm | lbf ft | Nm |
| r0334 | Текущая постоянная момента вращения двигателя | Nm/A | lbf ft/A | Nm/A |
| p0341 | Момент инерции двигателя | kgm ² | lb ft ² | kgm ² |
| p0344 | Масса двигателя (для тепловой модели двигателя) | kg | Lb | kg |
| r1969 | Drehz_reg_opt момент инерции определен | kgm ² | lb ft ² | kgm ² |

*) Заводская установка

8.8.1.3 Переключение системы единиц

Переключение системы единиц выполняется через р0505. Предлагаются следующие возможности выбора:

- р0505 = 1: единицы СИ (заводская установка)
- р0505 = 2: единицы СИ или %, относительно единиц СИ
- р0505 = 3: единицы США
- р0505 = 4: единицы США или %, относительно единиц США

Примечание

Особенности

Процентные значения для р0505 = 2 и для р0505 = 4 идентичны. Но для внутренних вычислений и для вывода физических величин, которые снова будут пересчитаны в физические величины, важно, к каким единицам (СИ или США) относится пересчет.

Для величин, для которых переключение на % невозможно, действует:
р0505 = 1 \triangleq р0505 = 2 и р0505 = 3 \triangleq р0505 = 4.

Для величин, единицы которых в системах СИ и США идентичны, но для которых возможно процентное представление, действует:
р0505 = 1 \triangleq р0505 = 3 и р0505 = 2 \triangleq р0505 = 4.

Затрагиваемые переключением параметры

Затронутые переключением системы единиц параметры упорядочены по группам единиц. Обзор групп единиц измерения и возможных единиц можно найти в Справочнике по параметрированию в разделе "Группа единиц измерения и выбор единиц".

8.8.1.4 Переключение единиц с помощью STARTER

Условие

Для переключения единиц измерения преобразователь должен находиться в режиме офлайн.

ПО STARTER показывает, изменяются ли установки онлайн в преобразователе или офлайн в ПК (**Online mode** / **Offline mode**).

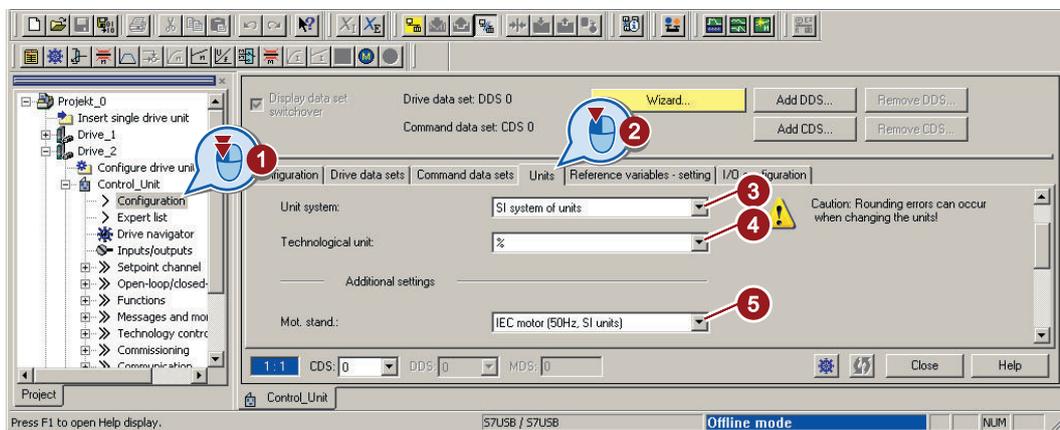
С помощью кнопок на панели меню осуществляется переключение режима.



Порядок действий

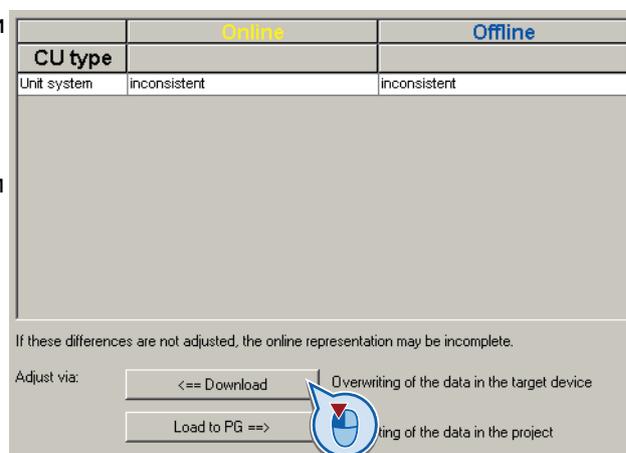


1. Выберите конфигурацию
2. Для переключения единиц перейдите на вкладку "Единицы" в маске конфигурации.
3. Переключение системы единиц
4. Выбор технологических переменных технологического регулятора
5. Настройка на сеть электроснабжения



Единицы были переключены.

- Сохранить установки и перейти в Online.
При этом преобразователь определяет, что Offline установлены другие единицы или переменные процесса, чем в преобразователе, и показывает это в следующей маске:
- Передать установки в преобразователь.



8.8.2 Индикация энергосбережения

Объяснение

Гидравлическая машина с обычным управлением использует для регулирования объема подачи задвижки или дроссельные заслонки. При этом приводной механизм постоянно работает с ном. скоростью. При уменьшении подачи вещества через задвижку или дроссельную заслонку КПД установки падает. При полностью закрытых задвижках или дроссельных заслонках КПД самый низкий. Кроме того, могут возникать нежелательные эффекты, например, образование пузырьков пара в жидкостях (кавитация) или нагрев рабочей среды.

Преобразователь регулирует производительность насоса или давление с помощью изменения частоты вращения гидравлической машины. При этом гидравлическая машина работает во всем диапазоне близко к максимальному КПД и потребляет, особенно при частичной нагрузке, меньше энергии, чем при регулировании с помощью задвижек и дроссельных заслонок.

Функция

Индикация энергосбережения рассчитывает сэкономленную энергию при работе гидравлических машин, например, центробежных насосов, вентиляторов, центробежных или осевых компрессоров. Индикация энергосбережения сравнивает режим преобразователя с работой от сети и с управление дроссельными заслонками.

Преобразователь показывает сэкономленную за последние 100 рабочих часов энергию в кВт в параметре r0041.

При работе в течение менее 100 часов преобразователь пересчитывает сэкономленную энергию на 100 рабочих часов.

Преобразователь рассчитывает экономию на основании заложенной рабочей характеристики.

Таблица 8-31 Установленная на заводе рабочая характеристика

| | Точка 1 | Точка 2 | Точка 3 | Точка 4 | Точка 5 |
|-----------------|--------------|--------------|--------------|--------------|---------------|
| Мощность | p3320 = 25 % | p3322 = 50 % | p3324 = 77 % | p3326 = 92 % | p3328 = 100 % |
| Скорость | p3321 = 0 % | p3323 = 25 % | p3325 = 50 % | p3327 = 75 % | p3329 = 100 % |

Если необходимо точное значение сэкономленной энергии, то следует согласовать установленную на заводе рабочую характеристику.

Прочие параметры для индикации потребления энергии:

r0039.0: потребление энергии с момента последнего сброса

r0039.1: полученная энергия с момента последнего сброса

r0039.2: рекуперируемая энергия с момента последнего сброса

r0040: параметр для сброса параметров r0039 и r0041.

r0041: индикация сэкономленной энергии с момента последнего сброса, относительно рабочей характеристики, задана с помощью параметров p3320 ... p3329.

Согласование рабочей характеристики

Условие

Для расчета специфической для установки рабочей характеристики необходимы следующие данные:

- Рабочие характеристики изготовителя
 - для насосов: напор и мощность в зависимости от производительности
 - для вентиляторов: повышение полного давления и потребляемая мощность в зависимости от объемного расхода
- Характеристики установок для 5 различных производительностей насоса.

Порядок действий

Для согласования рабочей характеристики действуйте следующим образом:



1. Рассчитайте необходимые для 5 различных производительностей насоса напоры, для одного насоса, который подключен непосредственно к сети (n = 100 %). Сопоставьте для этого формулу для характеристики установки с формулой для рабочей характеристики. При соответственно более низком напоре также потребуются только соответственно более низкая частота вращения.
2. Внесите частоты вращения в параметры p3321, p3323, p3325, p3327 и p3329.
3. Рассчитайте на основании производительностей насоса и соответствующей рабочей характеристики изготовителя мощность, в которой нуждается насос для различных производительностей при подключении непосредственно к сети.
4. Внесите значения в параметры p3320, p3322, p3324, p3326 и p3328.

- Рабочая характеристика была согласована и показывает точный результат энергосбережения.

8.8.3 Функции торможения преобразователя

Различаются механический и электрический тормоз двигателя:

- Механическим тормозом является, как правило, стояночный тормоз двигателя, который включается в состоянии покоя двигателя. Механический рабочий тормоз, который включается при вращающемся двигателе, имеет высокий износ и поэтому часто используется только как аварийный тормоз.
Если двигатель оснащен стояночным тормозом двигателя, то необходимо использовать функцию преобразователя для управления стояночным тормозом двигателя, см. раздел Стояночный тормоз двигателя (Страница 244).
- Электрическое торможение двигателя осуществляется через преобразователь. У электрического торможения полностью отсутствует износ. В состоянии покоя двигатель, как правило, отключен, чтобы экономить энергию и без нужды не нагревать двигатель.

8.8.3.1 Методы электрического торможения

Генераторная мощность

Если асинхронный двигатель выполняет электрическое торможение подключенной нагрузки и механическая мощность превышает электрические потери, то он работает как генератор. Двигатель преобразует механическую мощность в электрическую. Примерами приложений с кратковременным генераторным режимом являются:

- Приводы шлифовальных кругов
- Вентиляторы

В некоторых приложениях может возникнуть длительный генераторный режим двигателя, например:

- Центрифуги
- Подъемники и краны
- Ленточные конвейеры при движении груза вниз (вертикальный или наклонный транспортер)

8.8.3.2 Торможение на постоянном токе

Торможение постоянным током используется для приложений без рекуперации в сеть, в которых двигатель за счет подвода постоянного тока может быть заторможен быстрее, чем по рампе торможения.

Типичными приложениями для торможения постоянным током являются:

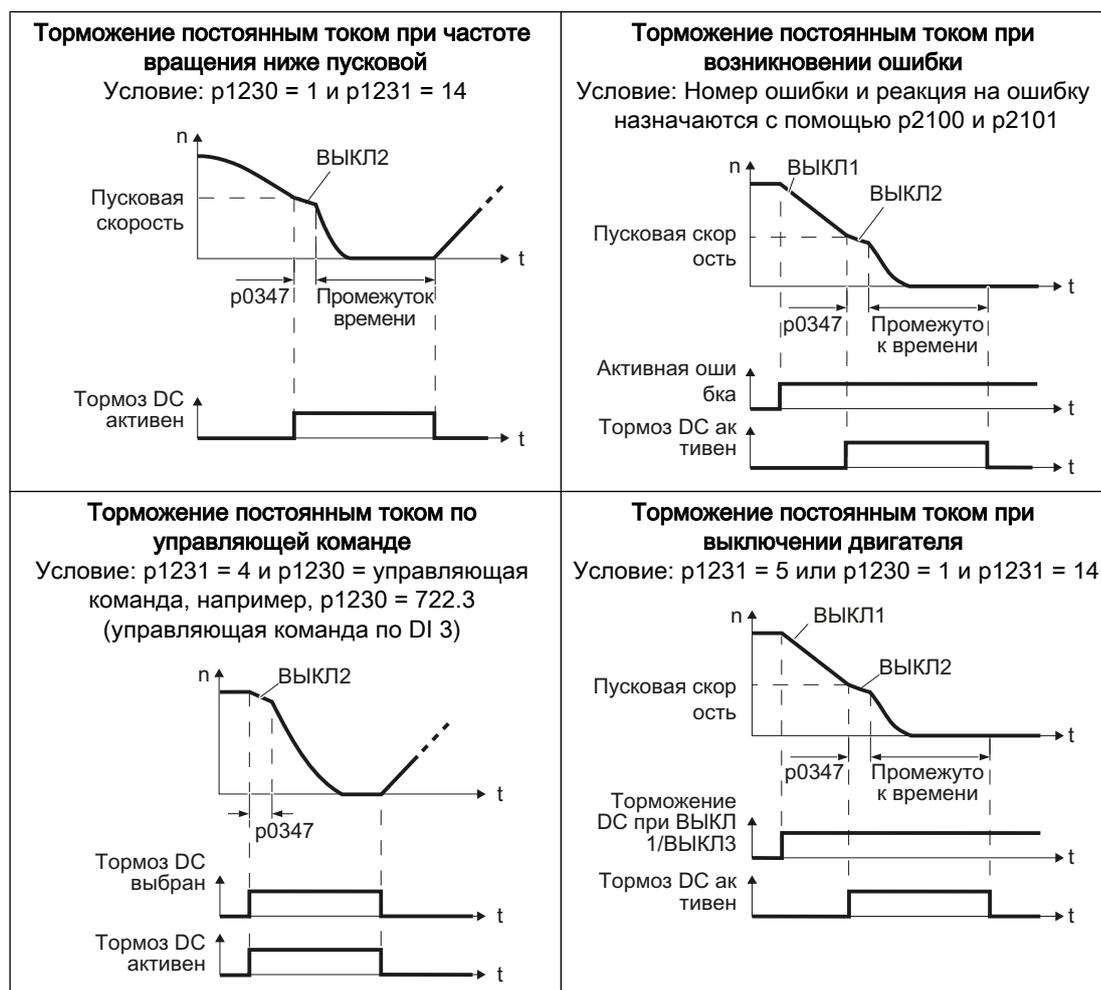
- Центрифуги
- Пилы
- Шлифовальные станки
- Ленточные транспортеры

Функция

| |
|---|
| ЗАМЕТКА |
| Повреждение двигателя из-за перегрева Если двигатель долго или часто выполняет торможение постоянным током, то он может перегреться. Следствием этого могут стать повреждения двигателя. <ul style="list-style-type: none">• Контролируйте температуру двигателя.• Если двигатель в рабочем режиме становится слишком горячим, необходимо выбрать другие методы торможения или давать двигателю больше времени для охлаждения. |

При торможении постоянным током преобразователь на время снятия возбуждения двигателя r0347 подает внутреннюю команду ВЫКЛ2 и затем подает тормозной ток на время торможения постоянным током.

Функция «Торможение постоянным током» возможна только для асинхронных двигателей.



Торможение постоянным током при частоте вращения ниже пусковой

1. Частота вращения двигателя превысила пусковую.
2. Преобразователь активирует торможение постоянным током, как только частота вращения двигателя падает ниже пусковой.

Торможение постоянным током при возникновении ошибки

1. Имеет место ошибка, которая вызывает реакцию в виде торможения постоянным током.
2. Двигатель затормаживается по рампе торможения до пусковой частоты вращения для торможения постоянным током.
3. Начинается торможение постоянным током.

Торможение постоянным током по управляющей команде

1. Система управления верхнего уровня дает команду для торможения постоянным током, например, по DI3: $p1230 = 722.3$.
2. Начинается торможение постоянным током.

Если система управления верхнего уровня снимает команду во время торможения постоянным током, преобразователь прерывает торможение постоянным током и двигатель раскручивается до своего заданного значения.

Торможение постоянным током при отключении двигателя

1. Система управления верхнего уровня выключает двигатель (ВЫКЛ1 или ВЫКЛ3).
2. Двигатель затормаживается по рампе торможения до пусковой частоты вращения для торможения постоянным током.
3. Начинается торможение постоянным током.

Параметры для торможения постоянным током

| Параметр | Описание | | | | | | | | | | |
|----------|---|-----|-------------------------------------|-----|--|-----|---|-----|--|-----|---|
| p0347 | Время снятия возбуждения двигателя (расчет после базового ввода в эксплуатацию) При слишком коротком времени снятия возбуждения двигателя при торможении на постоянном токе может произойти отключение из-за перегрузки по току. | | | | | | | | | | |
| p1230 | Активация торможения постоянным током (заводская установка: 0) Источник сигнала для активации торможения постоянным током <ul style="list-style-type: none"> • Сигнал 0: неактивна • Сигнал 1: активна | | | | | | | | | | |
| p1231 | Конфигурирование торможения постоянным током (заводская установка: 0) <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 30px;">0</td> <td>Нет торможения постоянным током</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Общее разрешение торможения постоянным током</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Торможение постоянным током при ВЫКЛ1/ВЫКЛ3</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Торможение постоянным током при частоте вращения ниже пусковой</td> </tr> </table> | 0 | Нет торможения постоянным током | 4 | Общее разрешение торможения постоянным током | 5 | Торможение постоянным током при ВЫКЛ1/ВЫКЛ3 | 14 | Торможение постоянным током при частоте вращения ниже пусковой | | |
| 0 | Нет торможения постоянным током | | | | | | | | | | |
| 4 | Общее разрешение торможения постоянным током | | | | | | | | | | |
| 5 | Торможение постоянным током при ВЫКЛ1/ВЫКЛ3 | | | | | | | | | | |
| 14 | Торможение постоянным током при частоте вращения ниже пусковой | | | | | | | | | | |
| p1232 | Тормозной ток торможения постоянным током (заводская установка: 0 А) | | | | | | | | | | |
| p1233 | Продолжительность торможения постоянным током (заводская установка: 1 с) | | | | | | | | | | |
| p1234 | Пусковая скорость торможения постоянным током (заводская установка: 210000 об/мин) | | | | | | | | | | |
| r1239 | Слово состояния торможения постоянным током <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 30px;">.08</td> <td>Торможение постоянным током активно</td> </tr> <tr> <td>.10</td> <td>Торможение постоянным током готово к работе</td> </tr> <tr> <td>.11</td> <td>Торможение постоянным током выбрано</td> </tr> <tr> <td>.12</td> <td>Внутренняя блокировка выбора торможения постоянным током</td> </tr> <tr> <td>.13</td> <td>Торможение постоянным током при ВЫКЛ1/ВЫКЛ3</td> </tr> </table> | .08 | Торможение постоянным током активно | .10 | Торможение постоянным током готово к работе | .11 | Торможение постоянным током выбрано | .12 | Внутренняя блокировка выбора торможения постоянным током | .13 | Торможение постоянным током при ВЫКЛ1/ВЫКЛ3 |
| .08 | Торможение постоянным током активно | | | | | | | | | | |
| .10 | Торможение постоянным током готово к работе | | | | | | | | | | |
| .11 | Торможение постоянным током выбрано | | | | | | | | | | |
| .12 | Внутренняя блокировка выбора торможения постоянным током | | | | | | | | | | |
| .13 | Торможение постоянным током при ВЫКЛ1/ВЫКЛ3 | | | | | | | | | | |

Таблица 8-32 Конфигурирование торможения постоянным током при ошибках

| Параметр | Описание |
|---|--|
| p2100 | Установка номера ошибки для реакции на ошибку (заводская установка: 0) Введите номер ошибки, при которой активируется торможение постоянным током, например: p2100[3] = 7860 (внешняя ошибка 1). |
| p2101 = 6 | Установка реакции на ошибку (заводская установка: 0) Согласование реакции на ошибку: p2101[3] = 6. |
| Ошибка присваивается индексу из p2100. Присвойте ошибке и реакции на ошибку одинаковые индексы p2100 или p2101. В "Справочнике по параметрированию" преобразователя в списке «Ошибки и предупреждения» для каждой ошибки приводятся возможные реакции. Элемент "DCBREMSE" означает, что для этой ошибки можно установить торможение постоянным током в качестве реакции на ошибку. | |

8.8.3.3 Торможение с сетевой рекуперацией

Типичные задачи для торможения с рекуперацией тормозной энергии в сеть:

- Центрифуги
- Размоточное устройство
- Краны и подъемники

В таких приложениях двигатель должен выполнять частое или длительное торможение.

Условием торможения с сетевой рекуперацией является наличие силового модуля PM250 или PM260.

Преобразователь может рекуперировать до 100 % своей мощности в сеть (относительно базовой нагрузки "Высокая перегрузка", см. раздел Технические параметры (Страница 347)).

Параметры торможения с сетевой рекуперацией

| Параметр | Описание |
|--|--|
| Ограничение рекуперации при управлении U/f (P1300 < 20) | |
| p0640 | Коэффициент перегрузки двигателя Прямое ограничение генераторной мощности у управления U/f невозможно, а только косвенно через ограничение тока двигателя. При превышении током этого значения дольше 10 с, преобразователь отключается двигатель с ошибкой F07806. |
| Ограничение рекуперации при векторном управлении (P1300 ≥ 20) | |
| p1531 | Ограничение генераторной мощности Через p1531 макс. генераторная нагрузка вводится как отрицательное значение. (-0,01 ... -100000,00 кВт). Значения, превышающие ном. значение силовой части (r0206), невозможны. |

8.8.3.4 Стояночный тормоз двигателя

Стояночный тормоз двигателя препятствует вращению отключенного двигателя. Преобразователь имеет внутреннюю логику для оптимального управления стояночным тормозом двигателя.

Встроенная в преобразователь схема управления стояночным тормозом двигателя обычно подходит для горизонтальных, наклонных и вертикальных транспортеров.

В случае насосов и вентиляторов стояночный тормоз двигателя также может быть полезен в определенных случаях для блокировки вращения выключенного двигателя потоком жидкости или воздуха в обратном направлении.

Подключение стояночного тормоза двигателя

Функция стояночного тормоза двигателя (СТД) управляющих модулей включает в себя специальные аппаратные и программные средства для управления операциями СТД по отношению к двигателю, подключенному к преобразователю.

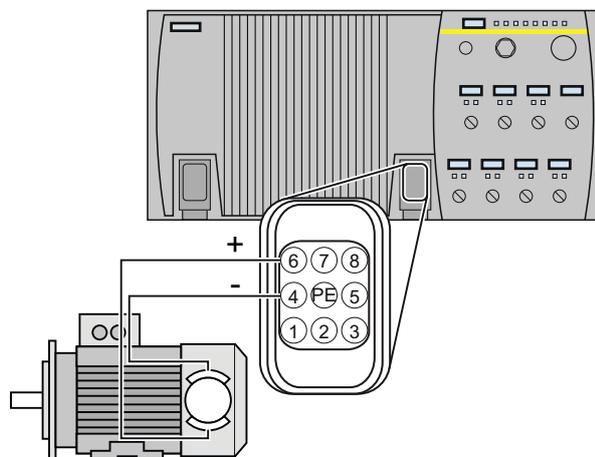
СТД подключается к преобразователю на контактах 4 – тормоз (-) и 6 – тормоз (+) силового кабеля двигателя силового модуля PM250D.

| |
|--|
|  ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ |
|--|

| |
|---|
| Соединения для датчика температуры и модуля торможения |
|---|

| |
|--|
| Соединения для датчика температуры и модуля торможения выведены на отрицательный потенциал промежуточного контура. Для предотвращения прикосновений к этим соединениям, предпринять соответствующие меры безопасности и изолировать кабели. Клеммная коробка двигателя при подключенном к сетевому напряжению преобразователе всегда должна оставаться закрытой. Изолировать каждый неиспользуемый кабель отдельно и не заземлять. |
|--|

Если стояночный тормоз двигателя соединен с преобразователем через силовой модуль, то для его питания используется 180 В DC и ПО преобразователя отвечает за правильную работу тормоза.

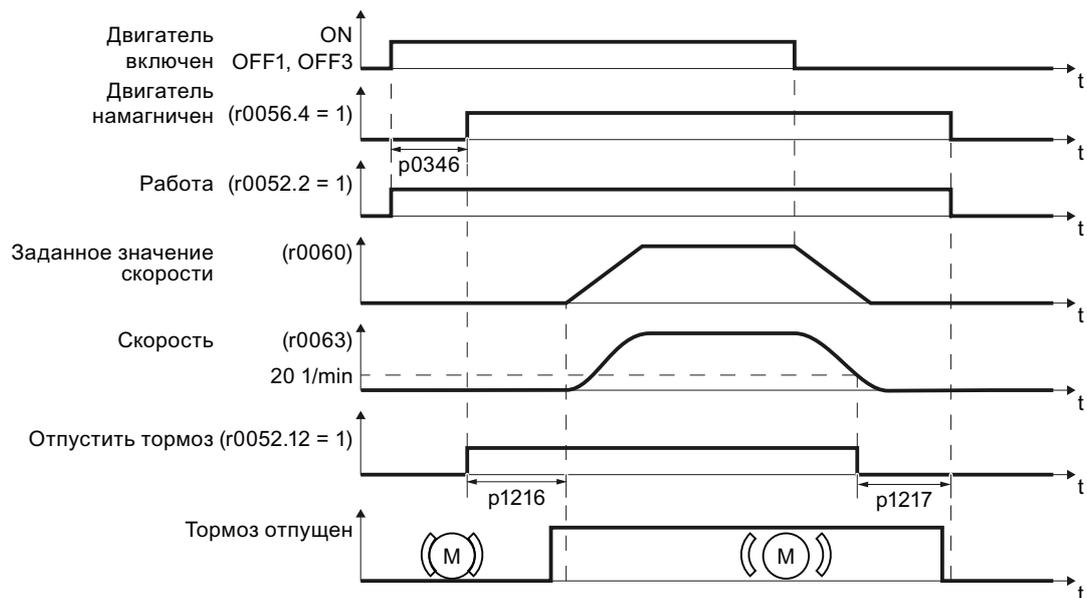


Изображены Упрощенная схема соединения СТД
е 8-42

Действия после команды ВЫКЛ1 и ВЫКЛ3

Преобразователь управляет стояночным тормозом двигателя следующим образом:

1. После команды ВКЛ (включить двигатель) преобразователь намагничивает двигатель.
2. По истечении времени намагничивания (p0346) преобразователь дает команду разжима тормоза.
3. До завершения времени p1216 преобразователь удерживает двигатель в состоянии покоя. В течение этого времени стояночный тормоз двигателя должен быть отпущен.
4. По истечении времени разжима тормоза, двигатель разгоняется до своего заданного значения скорости.
5. После команды ВЫКЛ (ВЫКЛ1 или ВЫКЛ3) двигатель тормозит до состояния покоя.
6. При текущей скорости ниже 20 об/мин преобразователь подает команду на зажим тормоза. Двигатель остановлен, но остается включенным.
7. По истечении времени зажима тормоза p1217 преобразователь отключает двигатель.
В течение этого времени стояночный тормоз двигателя должен быть зажат.



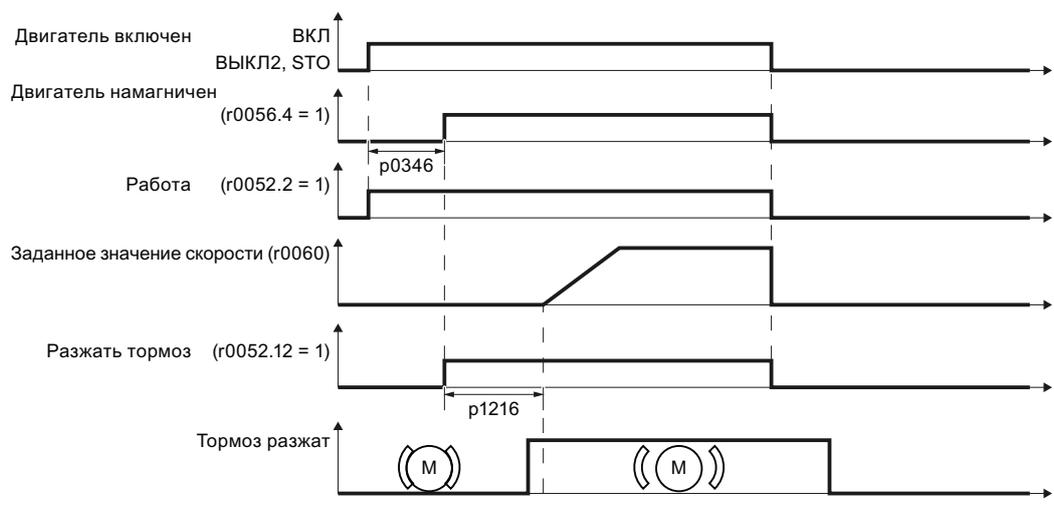
Изображены Управление стояночным тормозом двигателя при включении и выключении е 8-43 двигателя

Действия после ВЫКЛ2 или выбора функции безопасности "Safe Torque Off" (STO)

Время зажима тормоза не учитывается при следующих сигналах:

- Команда ВЫКЛ2
- После выбора функции безопасности "Safe Torque Off" (STO)

После этих управляющих команд сигнал зажима стояночного тормоза двигателя подается преобразователем немедленно и независимо от скорости двигателя.



Изображены Управление стояночным тормозом двигателя после команды ВЫКЛ2 или выборе 8-44 STO

Ввод СТД в эксплуатацию



ОПАСНОСТЬ

Опасность для жизни вследствие падения груза

В случае неправильной настройки функции СТД в таких приложениях, как подъемные механизмы, краны или лифты, существует опасность для жизни вследствие падения груза.

- Перед вводом в эксплуатацию функции СТД зафиксировать опасные грузы, например, следующим образом:
 - Опускание груза на землю
 - Ограждение опасной зоны

Условие

СТД подключен к преобразователю.

Порядок действий

Для ввода функции СТД с помощью панели оператора действовать следующим образом:



1. Установите $p1215 = 1$.
Функция СТД разрешена.
2. Проконтролируйте время намагничивания $p0346$; время намагничивания предустанавливается при вводе в эксплуатацию и должно быть больше нуля.

3. Узнайте из технических параметров СТД время разжима и зажима подключенного тормоза.
 - Время разжима тормоза, в зависимости от его размера, составляет от 25 до 500 мс.
 - Время зажима тормоза, в зависимости от его размера, составляет от 15 до 300 мс.
 4. Установка следующих параметров в преобразователе должна соответствовать времени разжима и зажима тормоза:
 - Время разжима $\leq r1216$.
 - Время зажима $\leq r1217$.
 5. Включите двигатель.
 6. Проверьте режим разгона привода непосредственно после включения двигателя:
 - Если тормоз разжимается с запозданием, то преобразователь разгоняет двигатель толчками, т.к. работает против зажатого тормоза. В этом случае увеличьте время разжима $r1216$.
 - Если промежуток времени между разжимом тормоза и разгоном двигателя слишком большой, то уменьшите время разжима $r1216$.
 7. Если после включения двигателя происходит "просадка" груза, то следует увеличить момент двигателя при разжиге СТД. В зависимости от типа управления, потребуется установка различных параметров:
 - Режим U/f ($r1300 = 0$ до 3):
Постепенно увеличивайте $r1310$.
Постепенно увеличивайте $r1351$.
 - Векторное управление ($r1300 \geq 20$):
Медленно увеличивайте $r1475$.
 8. Выключите двигатель.
 9. Проверьте режим торможения привода непосредственно после выключения двигателя:
 - Если тормоз зажимается с запозданием, то до зажима тормоза происходит кратковременная "просадка" груза. В этом случае увеличьте время зажима $r1217$.
 - Если промежуток времени между зажимом тормоза и выключением двигателя преобразователем слишком большой, то уменьшите время зажима $r1217$.
- Функция "Стояночный тормоз двигателя" была введена в эксплуатацию.

Таблица 8-33 Параметры логики управления стояночного тормоза двигателя

| Параметр | Описание |
|-----------|--|
| p1215 = 1 | Активировать стояночный тормоз двигателя 0 стояночный тормоз двигателя неактивен (заводская установка) 3: стояночный тормоз двигателя как ЦПУ, подключение через ВІСО |
| p1216 | Время разжима стояночного тормоза двигателя (заводская установка 0,1 с) p1216 > время срабатывания реле управления тормозом + время продувки тормоза |
| p1217 | Время зажима стояночного тормоза двигателя (заводская установка 0,1 с) p1217 > время срабатывания реле управления тормозом + время зажима тормоза |
| r0052.12 | Команда "Разжать стояночный тормоз двигателя" |

Таблица 8-34 Расширенные настройки

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| p0346 | Время намагничивания (заводская установка 0 с) В течение этого времени асинхронный двигатель намагничивается. Преобразователь вычисляет этот параметр через r0340 = 1 или 3. |
| p0855 | Обязательно разжать стояночный тормоз двигателя (заводская установка 0) |
| p0858 | Обязательно зажать стояночный тормоз двигателя (заводская установка 0) |
| p1351 | Пусковая частота стояночного тормоза двигателя (заводская установка 0 %) Ввод уставки частоты на выходе компенсации скольжения при пуске со стояночным тормозом двигателя. При установке параметра p1351 > 0 автоматически включается компенсация скольжения. |
| p1352 | Пусковая частота для стояночного тормоза двигателя (заводская установка 1351) Установка источника сигнала для уставки частоты на выходе компенсации скольжения при пуске со стояночным тормозом двигателя. |
| p1475 | Регулятор скорости, уставка момента вращения для стояночного тормоза двигателя (заводская установка 0) Указание источника сигнала для уставки момента вращения при пуске со стояночным тормозом двигателя. |

8.8.4 Контроль момента нагрузки (защита установки)

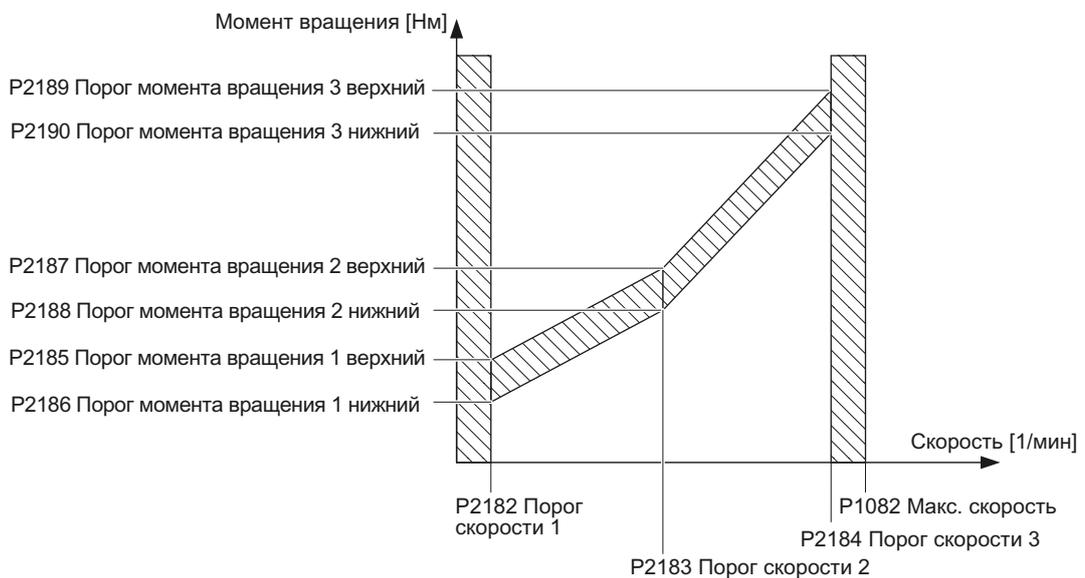
В многих приложениях имеет смысл контролировать момент вращения двигателя:

- Приложения, в которых через момент нагрузки возможен косвенный контроль скорости под нагрузкой. Так, например, слишком низкий момент вращения это признак обрыва приводного ремня у вентиляторов или ленточных конвейеров.
- Приложения, которые должны быть защищены от перегрузки или блокировки, к примеру, экструдеры или мешалки
- Приложения, в которых холостой ход двигателя является недопустимой рабочей ситуацией, к примеру, у насосов.

Функции для контроля момента нагрузки

Преобразователь контролирует момент вращения двигателя различными способами:

- **Контроль холостого хода**
Преобразователь сообщает, если момент вращения двигателя слишком низкий.
- **Защита от блокировки**
Преобразователь создает сообщение, если скорость вращения двигателя, несмотря на макс. момент вращения, не может следовать за заданным значением скорости.
- **Защита от опрокидывания**
Преобразователь сообщает, если управление преобразователя потеряло ориентацию двигателя.
- **Зависящий от скорости контроль момента вращения**
Преобразователь измеряет актуальный момент вращения и сравнивает его со установленной характеристикой скорости/момента вращения



Изображены Параметры для контроля момента нагрузки e 8-45

Таблица 8-35 Параметрирование контролей

| Параметр | Описание |
|--------------------------------|--|
| Контроль холостого хода | |
| p2179 | Граница тока для обнаружения холостого хода Ток преобразователя ниже этого значения приводит к сообщению "нет нагрузки" |
| p2180 | Время задержки для сообщения "нет нагрузки" |
| Защита от блокировки | |
| p2177 | Время задержки для сообщения "двигатель заблокирован" |
| Защита от опрокидывания | |
| p2178 | Время задержки для сообщения "двигатель опрокинут" |

| Параметр | Описание |
|--|--|
| p1745 | Отклонение между заданным значением и фактическим значением потока двигателя, начиная с которого создается сообщение «двигатель опрокинут» Параметр обрабатывается только для векторного управления без датчика |
| Зависящий от скорости контроль момента вращения | |
| p2181 | Реакция контроля нагрузки Установка реакции при обработке контроля нагрузки. 0: контроль нагрузки отключен >0: контроль нагрузки включен |
| p2182 | Контроль нагрузки - Порог скорости 1 |
| p2183 | Контроль нагрузки - Порог скорости 2 |
| p2184 | Контроль нагрузки - Порог скорости 3 |
| p2185 | Контроль нагрузки - Порог момента вращения 1 верхний |
| p2186 | Контроль нагрузки - Порог момента вращения 1 нижний |
| p2187 | Контроль нагрузки - Порог момента вращения 2 верхний |
| p2188 | Контроль нагрузки - Порог момента вращения 2 нижний |
| p2189 | Контроль нагрузки - Порог момента вращения 3 верхний |
| p2190 | Контроль нагрузки - Порог момента вращения 3 нижний |
| p2192 | Время задержки контроля нагрузки Время задержки для сообщения "Выход из диапазона допуска контроля момента вращения" |

Дополнительную информацию по этим функциям можно найти в функциональной схеме 8013 и в списке параметров "Справочника по параметрированию".

8.8.5 Контроль скорости через цифровой вход

С помощью этой функции можно напрямую контролировать не только скорость двигателя, но и скорость рабочей машины. Примерами этого являются:

- Контроль редуктора, к примеру, у приводов движения или подъемных устройств
- Контроль приводного ремня, например, у ленточных транспортеров
- Контроль рабочей машины на предмет блокировки

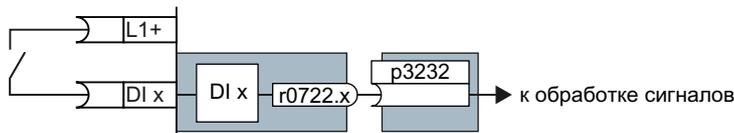
Функции для контроля скорости

Скорость может контролироваться напрямую в приложении двумя способами:

1. Контроль на предмет потери нагрузки: преобразователь анализирует, имеется ли сигнал датчика.
2. Контроль на предмет отклонения скорости вращения: преобразователь вычисляет из сигнала подключенного датчика скорость вращения и сравнивает ее с внутренним сигналом регулятора двигателя.

Для контроля скорости вращения необходим датчик сигналов, к примеру, бесконтактный выключатель. Преобразователь обрабатывает сигнал датчика через цифровой вход.

Контроль на предмет потери нагрузки



Изображени Контроль на предмет потери нагрузки посредством цифрового входа е 8-46

Таблица 8-36 Настройка контроля потери нагрузки

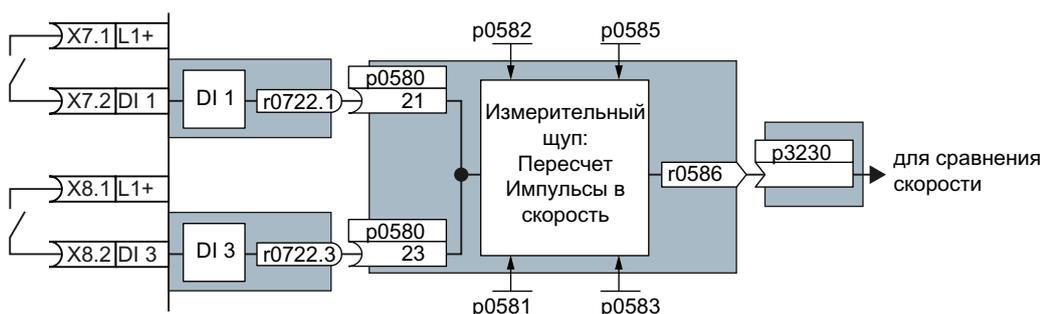
| Параметр | Описание |
|---------------|--|
| p2193 = 1...3 | Конфигурация контроля нагрузки (заводская установка: 1) 0: контроль отключен 1: контроль момента вращения и потери нагрузки 2: контроль скорости и потери нагрузки 3: контроль потери нагрузки |
| p2192 | Время задержки контроля нагрузки (заводская установка 10 с) Если после включения двигателя сигнал "НИЗКИЙ" остается на соответствующем цифровом входе дольше этого времени, то предполагается потеря нагрузки (F07936) |
| p3232 = 722.x | Контроль нагрузки, обнаружение потери (заводская установка: 1) Соедините контроль нагрузки с цифровым входом на выбор. |

Дополнительную информацию можно найти в в списке параметров и в функциональной схеме 8013 "Справочника по параметрированию".

Контроль на предмет отклонения скорости вращения

Контрольный датчик подключается в цифровому входу 1 или 3.

Преобразователь может обработать последовательность импульсов макс. в 32 кГц.



Изображени Контроль на предмет отклонения скорости вращения с помощью цифрового входа е 8-47 DI 1 или DI 3

Расчет скорости вращения из импульсного сигнала цифрового входа осуществляется в "измерительном щупе".

Вычисленная скорость вращения сравнивается с фактическим значением скорости вращения регулятора двигателя и приводит при настраиваемом отклонении к так же настраиваемой реакции.

Таблица 8-37 Настройка контроля отклонения скорости вращения

| Параметр | Описание |
|--------------------------|--|
| P2193 = 2 | Конфигурация контроля нагрузки (заводская установка: 1) 2: контроль скорости вращения и потери нагрузки. |
| p2192 | Время задержки контроля нагрузки (заводская установка 10 с) Установка времени задержки для обработки контроля нагрузки. |
| p2181 | Реакция контроля нагрузки (заводская установка 0 с) Установка реакции при обработке контроля нагрузки. |
| p3231 | Отклонение скорости вращения контроля нагрузки (заводская установка 150 об/мин) Допустимое отклонение скорости вращения контроля нагрузки. |
| p0580 = 21 p0580 = 23 | Входная клемма измерительного щупа (заводская установка 0) Соединить расчет скорости вращения с DI 1. Соединить расчет скорости вращения с DI 3. |
| p0581 | Фронт измерительного щупа (заводская установка 0) Установка фронта для обработки сигнала измерительного щупа для измерения фактического значения скорости вращения 0: 0/1-фронт 1: 1/0-фронт |
| p0582 | Импульсы измерительного щупа на оборот (заводская установка 1) Установка числа импульсов на оборот. |
| p0583 | Измерительный щуп, макс. время измерения (заводская установка 10 с) Установка макс. времени измерения для измерительного щупа. Если до истечения макс. времени измерения новый импульс не поступит, то фактическое значение скорости вращения в r0586 устанавливается на ноль. При следующем импульсе время запускается заново. |
| p0585 | Измерительный щуп, передаточное число (заводская установка 1) Измеренная скорость вращения перед индикацией в r0586 умножается на это передаточное число |
| p0490 | Инверсия измерительного щупа (заводская установка 0000 двоичн.) С помощью 3-го бита значения параметра осуществляется инверсия входных сигналов цифрового входа 3 для измерительного щупа. |
| p3230 = 586 | Контроль нагрузки, фактическое значение скорости вращения (заводская установка 0) Соединение результата расчета скорости вращения с обработкой контроля скорости вращения. |

Дополнительную информацию можно найти в списке параметров и в функциональной схеме 8013 "Справочника по параметрированию".

8.9 Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)

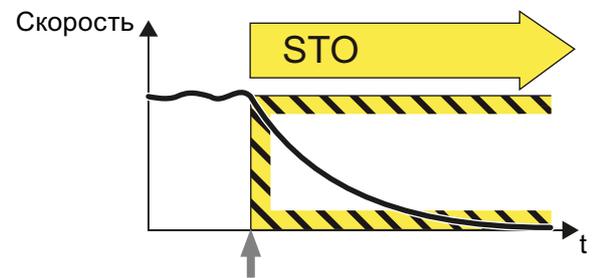


Настоящее руководство по эксплуатации описывает ввод в эксплуатацию функции безопасности STO при управлении через цифровой вход повышенной безопасности.

Подробное описание всех функций безопасности и управления через PROFIsafe можно найти в "Описании функций Safety-Integrated", см. раздел Дополнительная информация о преобразователе (Страница 403).

8.9.1 Описание функций

Определение согласно EN 61800-5-2:
 "[...] [Преобразователь] не подает на двигатель энергию, которая может создать момент вращения (или усилие у линейного двигателя)."



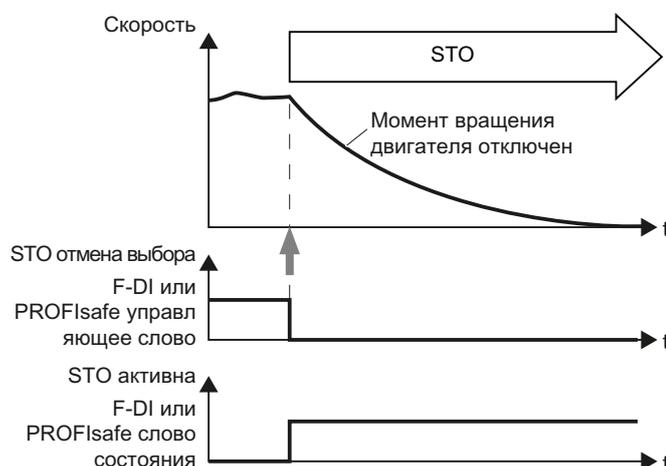
Примеры использования

| Пример | Возможность решения |
|---|--|
| При нажатии кнопки аварийного останова двигатель в состоянии покоя не должен самопроизвольно ускоряться. | <ul style="list-style-type: none"> • Соедините кнопку аварийного останова с входом повышенной безопасности. • Выберите STO через вход повышенной безопасности. |
| Централизованная кнопка аварийного останова обеспечивает невозможность самопроизвольного разгона нескольких приводов. | <ul style="list-style-type: none"> • Обработка кнопки аварийного останова в центральной системе управления. • Выберите STO через PROFIsafe. |

Каков точный принцип работы STO ?

Преобразователь определяет выбор STO через вход повышенной безопасности или через безопасную коммуникацию PROFIsafe.

После этого преобразователь безопасно отключает момент вращения подключенного двигателя.



Если СТД отсутствует, то двигатель "выбегает" до состояния покоя.

Если используется СТД, то преобразователь зажимает тормоз непосредственно после выбора STO.

8.9.2 Условие использования STO

Условием использования функции безопасности STO является прохождение станком или установкой оценки рисков (к примеру, согласно EN ISO 1050, "Безопасность машинного оборудования – положения по оценке рисков"). Оценка рисков должна показать, что использование преобразователя согласно SIL 2 или PL d допускается.

8.9.3 Пусконаладка STO

8.9.3.1 Инструмент для ввода в эксплуатацию

Рекомендуется вводить функции безопасности в эксплуатацию только с помощью ПО STARTER.

Если STARTER используется для ввода в эксплуатацию, то функции устанавливаются через графические маски и работа с параметрами исключается. В этом случае можно пропустить таблицы параметров в следующих разделах.

8.9 Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)

Таблица 8-38ПО для ввода в эксплуатацию STARTER (ПО для ПК)

| Загрузка | Заказной номер |
|---|---|
| STARTER (http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/10804985/130000) | 6SL3255-0AA00-2CA0 Комплект для подключения ПК, содержит STARTER на DVD и кабель USB |

8.9.3.2 Защита параметров от несанкционированных изменений

Функции безопасности защищены паролем от неправомерного изменения.

Таблица 8-39Параметр

| № | Описание |
|-------|---|
| p9761 | Ввод пароля (заводская установка: 0000 шестн.) Разрешенная область для паролей 1 ... FFFF FFFF. |
| p9762 | Новый пароль |
| p9763 | Подтверждение пароля |

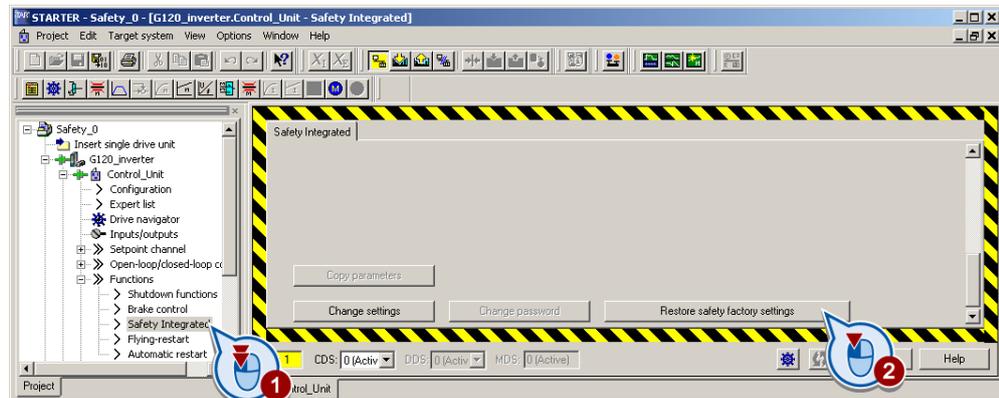
8.9.3.3 Сброс параметров функций безопасности на заводскую установку

Порядок действий



Для сброса параметров функций безопасности на заводскую установку, не затрагивая при этом стандартных параметров, действовать следующим образом:

1. Перейдите со STARTER в онлайн.
2. Откройте маску функций безопасности ①.



3. Выберите экранную кнопку для восстановления заводских установок ②.
4. Введите пароль для функций безопасности.
5. Подтвердите сохранение параметров (RAM в ROM).
6. Перейдите со STARTER в офлайн.
7. Выключите напряжение питания преобразователя.
8. Подождите, пока все LED на преобразователе погаснут. Теперь снова включите напряжение питания преобразователя (системный сброс).

8.9 Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)

- Параметры функций безопасности преобразователя были сброшены на заводские установки.

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| p0010 | Фильтр параметров ввода привода в эксплуатацию |
| | 0 Готовность 95 Ввод в эксплуатацию Safety Integrated |
| p0970 | Сброс параметров привода |
| | 0 не акт. 5 Начало сброса параметров Safety. После сброса преобразователь устанавливает p0970 = 0. |
| p9761 | Ввод пароля (заводская установка: 0000 шестн.) Разрешенная область для паролей 1 ... FFFF FFFF. |
| p9762 | Новый пароль |
| p9763 | Подтверждение пароля |

8.9.3.4 Изменение параметров

Порядок действий



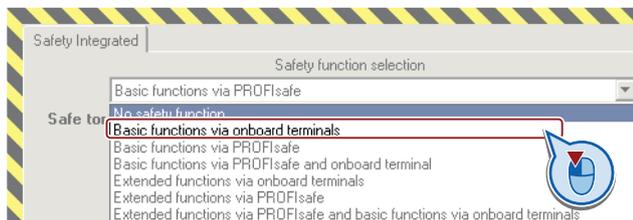
В начале ввода в эксплуатацию функций повышенной безопасности действовать следующим образом:

1. Перейдите со STARTER в онлайн.
2. Выберите в STARTER функций повышенной безопасности
3. Выберите "Изменить параметры".



| Параметр | Описание |
|------------|---|
| p0010 = 95 | Фильтр параметров ввода привода в эксплуатацию Ввод в эксплуатацию Safety Integrated |
| p9761 | Ввод пароля (заводская установка: 0000 шестн.) Разрешенная область для паролей 1 ... FFFF FFFF. |
| p9762 | Новый пароль |
| p9763 | Подтверждение пароля |

4. Выберите "STO через клеммы":



Были выполнены следующие шаги ввода в эксплуатацию:

- Был начат ввод в эксплуатацию функций безопасности.
- Базовые функции были выбраны через встроенные клеммы преобразователя.

Таблица 8-40 Параметр

| Параметр | Описание |
|-----------|---|
| p9601 | Разрешение интегрированных в привод функций (заводская установка: 0000 двоич.) |
| p9601 = 0 | Интегрированные в привод функции безопасности заблокированы. |
| p9601 = 1 | Базовые функции разрешены через встроенные клеммы |

Другие возможности выбора перечислены в "Описании функций Safety Integrated". См. также раздел: Дополнительная информация (Страница 403).

8.9.3.5 Соединение сигнала "STO активна"

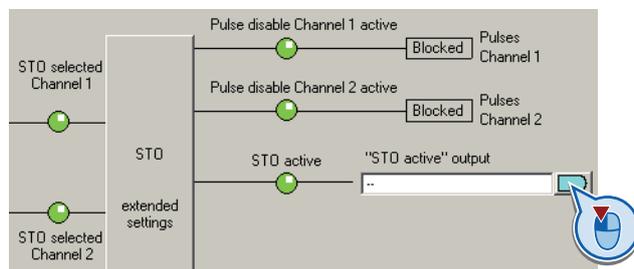
Если подтверждение "STO активна" преобразователя необходимо в системе управления верхнего уровня, то необходимо соответственно соединить сигнал.

Порядок действий



Для соединения подтверждения "STO активна" действовать следующим образом:

1. Выберите экранную кнопку для сигнала подтверждения.



2. Выберите в следующем меню подходящую установку для решаемой задачи.

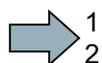


Подтверждение "STO активна" было соединено. Преобразователь сигнализирует "STO активна" на систему управления верхнего уровня после выбора STO.

| Параметр | Описание |
|----------|---------------------------------|
| r9773.01 | Сигнал 1: STO в приводе активна |

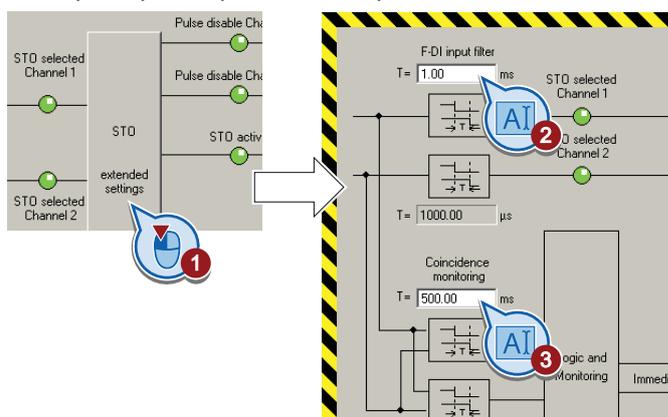
8.9.3.6 Настройка фильтров для входов повышенной безопасности

Порядок действий



Настройка входного фильтра и контроля одновременности входа повышенной безопасности выполняется следующим образом:

1. Выберите расширенные настройки STO.



2. Установите время стабилизации для входного фильтра F-DI.
3. Установите отклонение для контроля одновременности.
4. Закройте маску.



Был настроен входной фильтр и контроль одновременности входа повышенной безопасности.

Описание фильтров сигнала

Для подготовки сигналов входов повышенной безопасности предлагаются следующие возможности:

- Допуск для контроля одновременности.
- Фильтр для подавления кратковременных сигналов, например, тестовых импульсов.

Допуск для контроля одновременности.

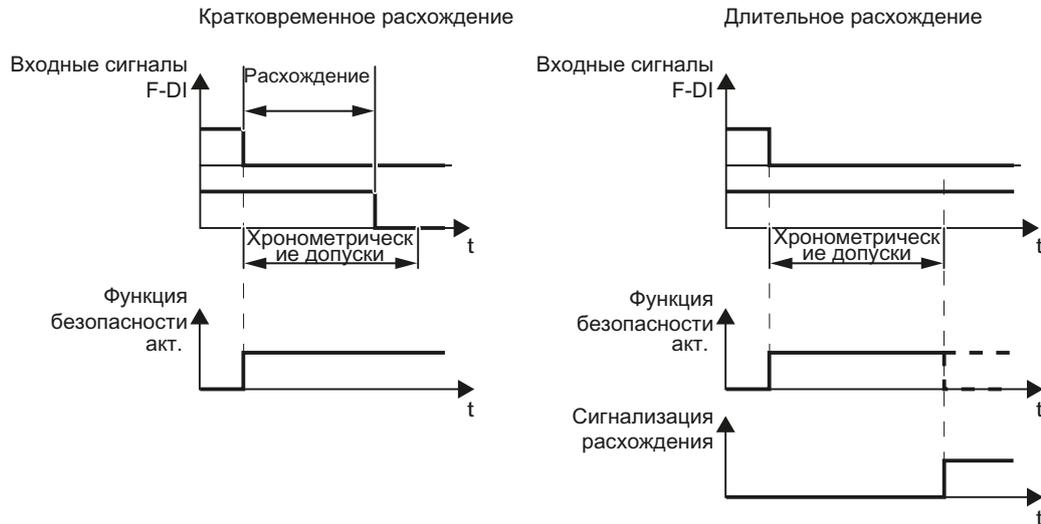
Преобразователь проверяет, принимают ли сигналы на обоих входах всегда одинаковое состояние сигнала (высокий или низкий).

У электромеханических датчиков, к примеру, кнопок аварийного останова или дверных выключателей, оба контакта датчика никогда не включаются точно одновременно и поэтому кратковременно являются неконсистентными (расхождение). Длительное расхождение указывает на ошибку в подключении входа повышенной безопасности, например, обрыв провода.

8.9 Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)

Преобразователь допускает кратковременные расхождения при соответствующей настройке.

Допуск не увеличивает время реакции преобразователя. Преобразователь выбирает свою функцию безопасности сразу же после изменения одним из обоих F-DI-сигналов своего состояния с высокого на низкое.



Изображены Допуск для расхождения e 8-48

Фильтр для подавления коротких сигналов

Преобразователь обычно сразу реагирует на изменения сигнала своих входов повышенной безопасности. В следующих случаях это нежелательно:

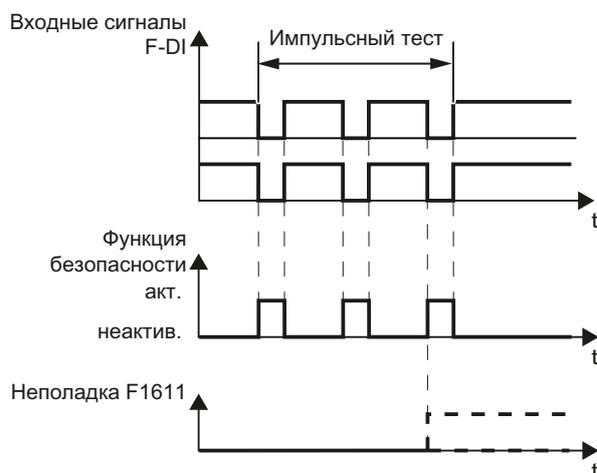
- Если вход повышенной безопасности преобразователя соединяется с электромеханическим датчиком, то из-за вибрации контактов возможна смены сигналов, на которые реагирует преобразователь.
- Некоторые модули управления проверяют свои выходы повышенной безопасности с помощью «Импульсных тестов» (тестов монотонности) для определения ошибок из-за короткого или перекрестного замыкания. При соединении входа повышенной безопасности преобразователя с выходом повышенной безопасности модуля управления, преобразователь реагирует на эти тест-сигналы.

Переключение сигнала в импульсном тесте обычно длится:

- Импульс: 1 мс
- Пауза: 4 мс

Если вход повышенной безопасности сигнализирует слишком много переключений сигнала за определенное время, то преобразователь реагирует с ошибкой.

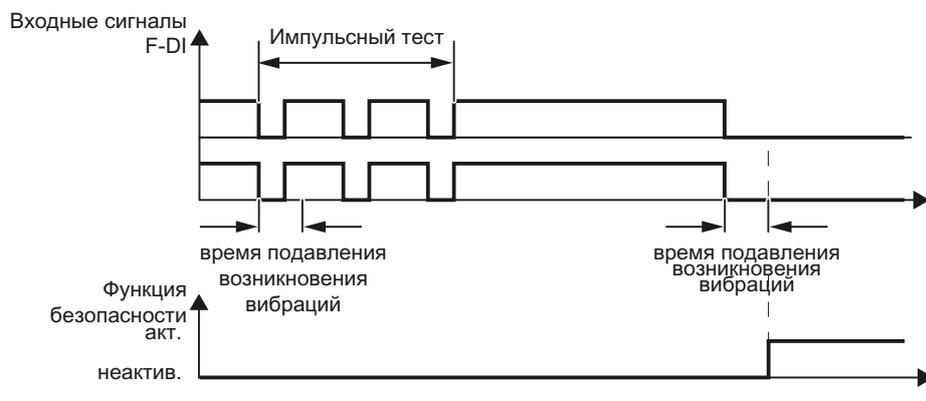
8.9 Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)



Изображени Реакция преобразователя на импульсный тест
е 8-49

Настраиваемый фильтр сигнала в преобразователе подавляет кратковременное переключение сигнала через импульсный тест или вибрацию контактов.

Фильтр увеличивает время реакции преобразователя. Преобразователь выбирает свои функции безопасности только по истечении времени стабилизации.



Изображени Фильтр для подавления короткого переключения сигнала
е 8-50

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| r9650 | Допуск переключения F-DI (заводская установка: 500 мс) Допуск на переключение цифрового входа повышенной безопасности для базовых функций. |
| r9651 | STO время стабилизации (заводская установка: 1 мс) Время стабилизации цифрового входа повышенной безопасности для базовых функций. |

Время стабилизации для стандартных функций и функций безопасности

Время стабилизации p0724 для "стандартных" цифровых входов не влияет на сигналы входов повышенной безопасности. Это же действует и в обратной последовательности: Время стабилизации F-DI не влияет на сигналы "стандартных" входов.

При использовании входа в качестве стандартного входа, установите время стабилизации через параметр p0724 .

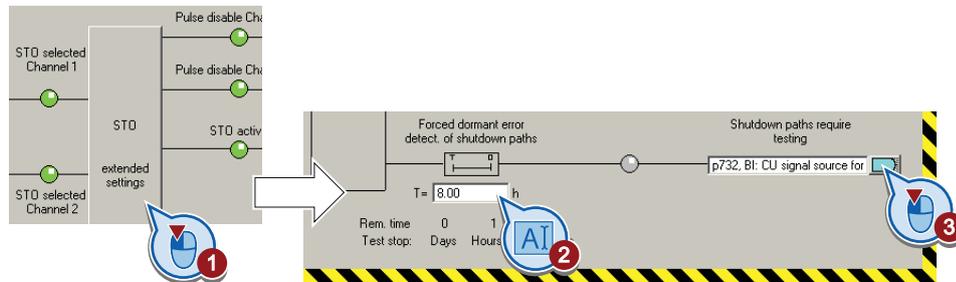
При использовании входа в качестве входа повышенной безопасности, установите время стабилизации согласно описанию выше.

8.9.3.7 Настройка процедуры проверки

Порядок действий

Настройка процедуры проверки базовых функций выполняется следующим образом:

1. Выберите расширенные настройки STO.



2. Установите время контроля на значение, подходящее для решаемой задачи.
3. Этим сигналом преобразователь сообщает, что требуется процедура проверки. Соедините этот сигнал, например, с любым цифровым выходом на выбор.



Процедура проверки базовых функций была настроена.

Описание процедуры проверки

Для выполнения требований стандартов ISO 13849-1 и IEC 61508 по своевременному обнаружению ошибок, преобразователь должен регулярно, но минимум раз в год, проверять правильность работы своих отвечающих за безопасность цепей.

Процедура проверки базовых функций

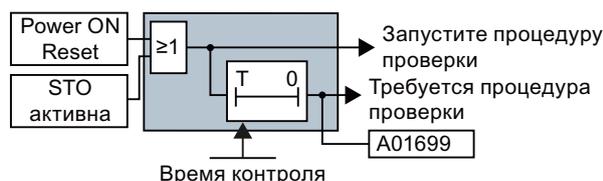
Процедура проверки базовых функций это регулярное самотестирование преобразователя, при котором он проверяет свои цепи на предмет отключения момента вращения. Если используется Safe Brake Relay, то преобразователь при процедуре проверки тестирует и цепи этого дополнительного модуля.

Преобразователь выполняет процедуру проверки в следующих случаях:

- После подключения напряжения питания.
- После каждого выбора функции STO.

Преобразователь контролирует регулярную процедуру проверки.

8.9 Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)



Изображены Запуск и контроль процедуры проверки
е 8-51

| Параметр | Описание |
|----------|---|
| r9659 | Таймер процедуры проверки (заводская установка: 8 ч) Время контроля для процедуры проверки. |
| r9660 | Оставшееся до процедуры проверки время Индикация оставшегося времени до проведения процедуры проверки и тестирования цепей отключения Safety. |
| r9773.31 | Сигнал 1: Требуется процедура проверки Сигнал для системы управления верхнего уровня. |

Когда выполняется процедура проверки

После появления предупреждения A01699 процедура проверки должна быть выполнена при первой возможности. Эти предупреждения не влияют на работу машины.

- Выключите двигатель.
- Выберите функцию STO или на время выключите и снова включите напряжение питания преобразователя.

Примеры выбора времени выполнения процедуры проверки:

- Для приводов в состоянии покоя после включения установки.
- При открытии защитной дверцы.
- С заданным ритмом (к примеру, каждые 8 часов).
- В автоматическом режиме, по времени и событиям.

8.9.3.8 Активация установок

Активация параметров

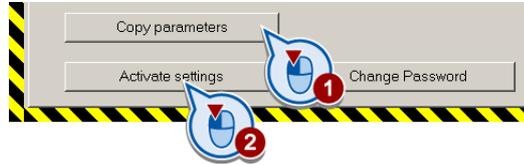
Порядок действий



Для активации параметров функций безопасности действовать следующим образом:

8.9 Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)

1. Нажмите экранную кнопку "Копировать параметры", чтобы создать дополнительный образ параметров преобразователя.



2. Нажмите экранную кнопку "Активировать параметры".
3. Если пароль остался на заводской установке, то следует запрос на изменение пароля.
При вводе недопустимого пароля сохраняется старый пароль.
4. Подтвердить запрос на сохранение параметров (копировать RAM в ROM).
5. Выключите напряжение питания преобразователя.
6. Подождите, пока все светодиоды на преобразователе погаснут.
7. Снова включите напряжение питания преобразователя.

Теперь параметры активированы.

| Параметр | Описание |
|----------------|---|
| p9700 = 57 hex | SI функция копирования (заводская установка: 0) Запуск функции копирования параметров SI. |
| p9701 = AC hex | Подтвердить изменение данных (заводская установка: 0) Общее подтверждение изменения данных. |
| p0010 = 0 | Фильтр параметров ввода в эксплуатацию привода 0: Готовность |
| p9761 | Ввод пароля (заводская установка: 0000 шестн.) Разрешенная область для паролей 1 ... FFFF FFFF. |
| p9762 | Новый пароль |
| p9763 | Подтверждение пароля |

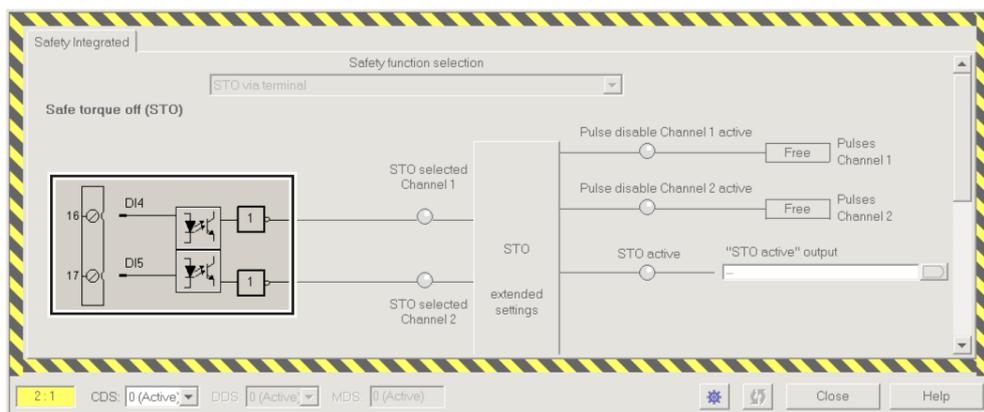
См. также

Защита параметров от несанкционированных изменений (Страница 256)

8.9.3.9 Проверка функций цифровых входов

Проверка функций цифровых входов

Если для управления функциями безопасности в преобразователе используются цифровые входы, то необходимо проверить, не присвоена ли этим цифровым входам какая-либо иная функция.



Изображены Пример: Назначение STO на цифровые входы DI 4 и DI 5
е 8-52

Использование цифровых входов как для выбора функции безопасности, так и для "стандартной" функции, может привести к непредсказуемому поведению привода.

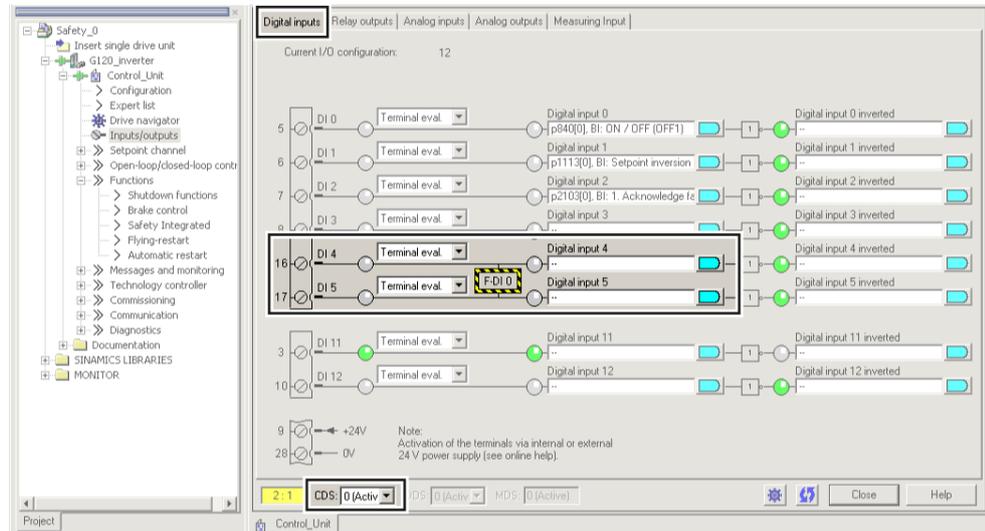
Порядок действий

Для проверки функций цифровых входов действовать следующим образом:



8.9 Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)

1. Выберите в STARTER маску для клемм цифровых входов.
2. Удалите все соединения сигналов цифровых входов, которые используются как вход F-DI повышенной безопасности:



Изображены Удаление предустановки цифровых входов DI 4 и DI 5
е 8-53

3. Если применяется переключение блоков данных CDS, то необходимо удалить многократное использование цифровых входов для всех CDS.

Теперь входы повышенной безопасности функций безопасности более не используются для других функций в преобразователе.

8.9.3.10 Приемочное испытание – после завершения ввода в эксплуатацию

Для чего нужно приемочное испытание?

Требования Директивы по машинному оборудованию ЕС и ISO 13849-1:

- Проверка отвечающих за безопасность функций и компонентов оборудования после ввода в эксплуатацию.
→ Приемочное испытание.
- Выдача "Протокола приемочного испытания" с результатами испытания.
→ Документация.

Приемочное испытание

Приемочное испытание состоит из двух частей:

- Проверка правильности установки функций безопасности в преобразователе:
 - Возможности управления по скорости соответствуют решаемым машиной задачам?
 - Установленные интерфейсы, таймеры и контроли отвечают требуемой конфигурации машины?
- Проверка правильности работы отвечающих за безопасность функций в машине или на установке.
Эта часть приемочного испытания выходит за рамки приемочного испытания преобразователя:
 - Все ли защитные устройства, например, контроли защитных дверей, световые завесы или аварийные конечные выключатели, подключены и готовы к работе?
 - Реакция системы управления верхнего уровня на отвечающие за безопасность сообщения преобразователя является правильной?
 - Соответствуют ли параметры преобразователя сконфигурированным, отвечающим за безопасность функциям в машине?

Документация

Документация состоит из следующих частей:

- Описание отвечающих за безопасность компонентов и функций машины или установки.
- Протоколирование приемочного испытания.
- Протоколирование параметров функций безопасности.
- Визирование документации.

Уполномоченный персонал

Право выполнения приемочного испытания имеют уполномоченные изготовителем оборудования лица, которые основываясь на своем профессиональном образовании и знаниях отвечающих за безопасность функций могут провести приемочное испытание надлежащим образом.

Полное приемочное испытание

Полное приемочное испытание функций безопасности включает в себя следующее:

1. Приемочное испытание
 - Проверка функций безопасности на машине или установке
2. Документация
 - Описание отвечающих за безопасность компонентов и функций машины или установки
 - Протоколирование параметров функций безопасности
 - Визирование документации

Сокращенное приемочное испытание

Полное приемочное испытание необходимо только после первого ввода в эксплуатацию. Для дополнительных функций безопасности достаточно сокращенного приемочного испытания.

- Сокращенное приемочное испытание необходимо только для компонента машины, в который вследствие замены, обновления или добавления функций были внесены изменения.
- Приемочное испытание выполняется только для используемых функций безопасности.

Таблица 8-41 Сокращенное приемочное испытание для дополнительных функций

| Мероприятие | Приемочное испытание | |
|--|--|---|
| | Приемочное испытание | Документация |
| Замена управляющего модуля. | Нет. Проверьте только направление вращения двигателя. | <ul style="list-style-type: none"> • Добавление данных преобразователя • Протоколирование новых контрольных сумм • Визирование |
| Замена силового модуля. | | Добавление версии аппаратного обеспечения в данные преобразователя |
| Замена двигателя. | | Без изменений. |
| Замена редуктора. | | |
| Замена отвечающей за безопасность периферии (к примеру, кнопка аварийного останова). | Нет. Проверьте только управление функциями безопасности, которые зависят от замененного компонента. | Без изменений. |
| Обновление микропрограммного обеспечения преобразователя. | Нет. | <ul style="list-style-type: none"> • Добавление версии микропрограммного обеспечения в данные преобразователя • Протоколирование новых контрольных сумм • Визирование. |

8.9 Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)

| Мероприятие | Приемочное испытание | |
|---|---|---|
| | Приемочное испытание | Документация |
| Дополнительные функции оборудования (дополнительный привод). | Да. Проверьте только функции безопасности нового привода. | <ul style="list-style-type: none"> • Расширение обзора оборудования • Добавление данных преобразователя • Добавление таблицы функций • Добавление предельных значений • Протоколирование новых контрольных сумм • Визирование |
| Передача параметров преобразователя на другое идентичное оборудование через серийный ввод в эксплуатацию. | Нет. Проверьте только управление всеми функциями безопасности. | <ul style="list-style-type: none"> • Добавление описания оборудования • Проверка контрольных сумм • Проверка версия FW |

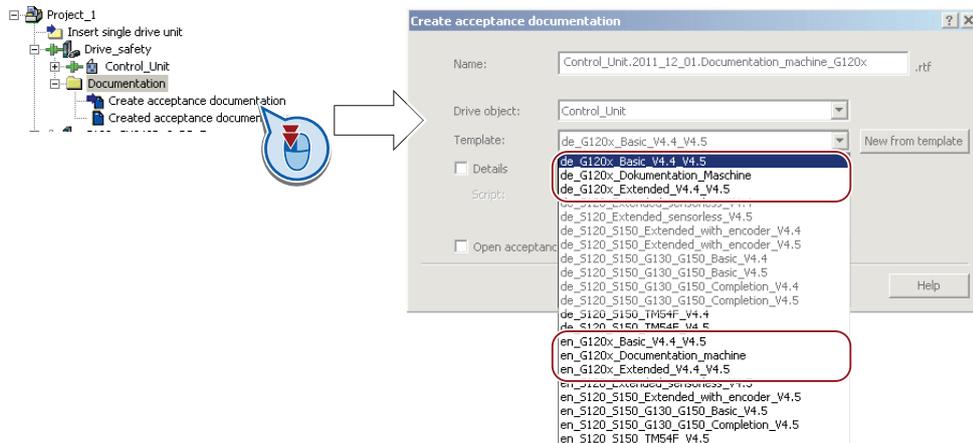
Документация для приемочного испытания

STARTER предлагает ряд информационных документов, которые должны рассматриваться в качестве рекомендации по выполнению приемочного испытания функций безопасности.

Порядок действий

Для создания документации приемочного испытания с помощью STARTER действовать следующим образом:

1. Выберите в STARTER "Создание документации приемочного испытания":

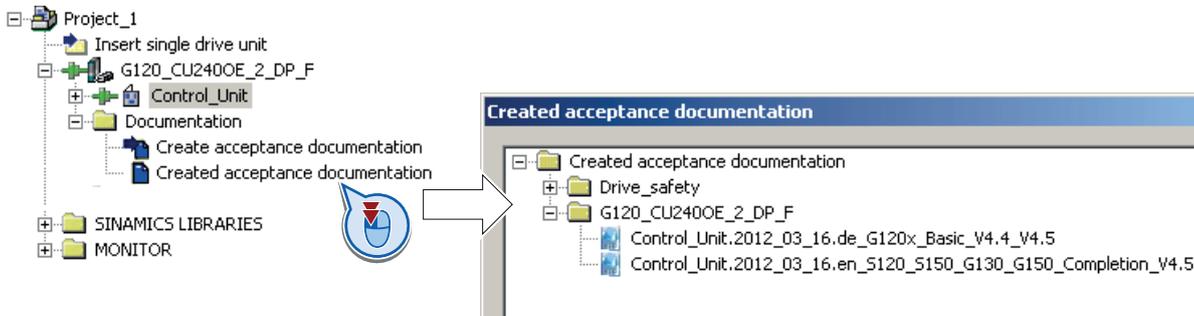


В STARTER есть шаблоны на немецком и английском языке.

2. Выберите подходящий шаблон и составьте протокол для каждого привода своей машины или установки:

- Шаблон для документации по машине:
 de_G120x_Dokumentation_Maschine: немецкий шаблон.
 en_G120x_Documentation_machine: английский шаблон.
- Протокол настроек для базовых функций начиная с версии FW 4.4:
 de_G120x_Basic_V4.4...: немецкий протокол.
 en_G120x_Basic_V4.4...: английский протокол.

3. Загрузите созданные протоколы для архивации и документирования машины и для дальнейшей обработки:



4. Заархивируйте протоколы и документацию по машине.

Была создана документация для приемочного испытания функций безопасности. Протоколы и документацию по машине также можно найти в разделе: Документация для приемочного испытания функций повышенной безопасности (Страница 396).

Рекомендуемое приемочное испытание

Представленные ниже описания приемочного испытания являются рекомендациями, поясняющими принципы выполнения приемочного испытания. Можно не выполнять в

8.9 Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)

точности все рекомендации, если после завершения ввода в эксплуатацию будут выполнены следующие проверки:

- Правильное согласование интерфейсов каждого преобразователя с функцией безопасности:
 - Входы повышенной безопасности
 - Адреса PROFIsafe
- Правильная настройка функции безопасности STO.

Примечание

Необходимо выполнить приемочное испытание с макс. возможными скоростью и ускорением, чтобы проверить ожидаемые максимальные пути торможения и время торможения.

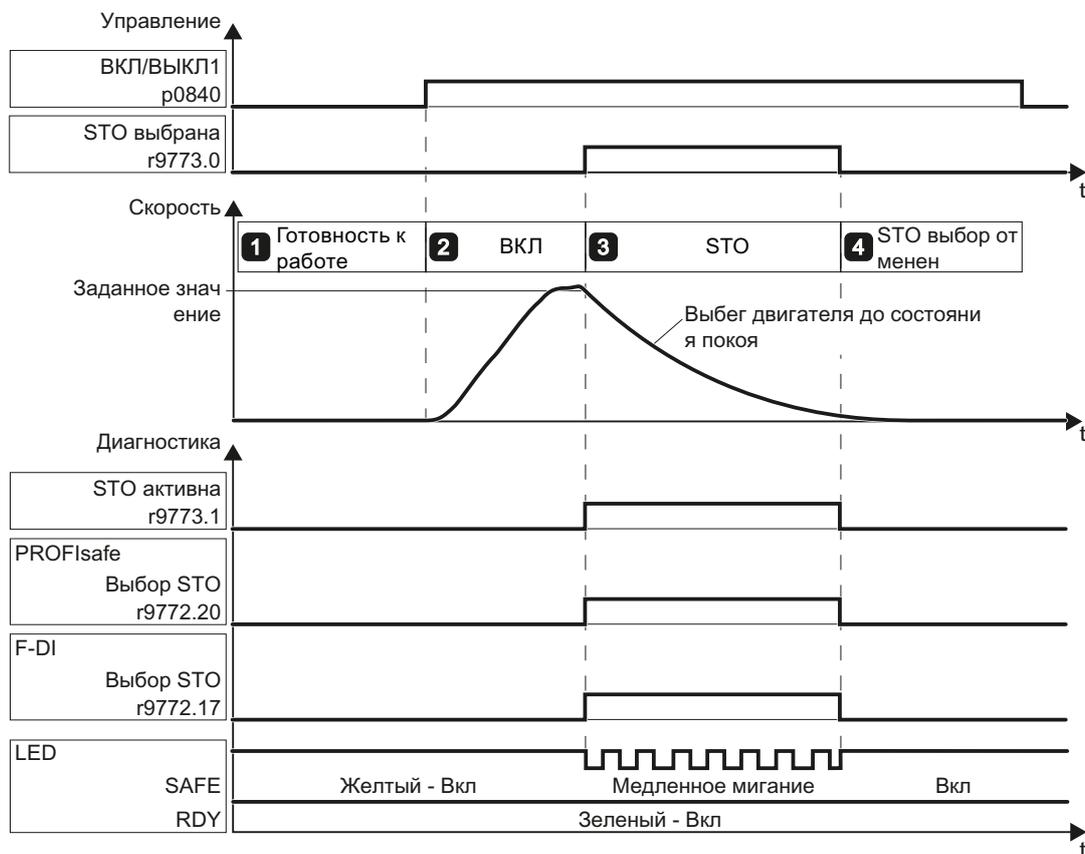
Примечание

Некритические предупреждения

Эти предупреждения появляются после каждого запуска системы и являются некритическими для приемочного испытания:

- A01697
 - A01796
-

8.9 Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)



Изображены Приемочное испытание для STO (базовые функции) в 8-54

Порядок действий



Приемочное испытание функции STO как части базовых функций выполняется следующим образом:

| | | Состояние |
|------|---|-----------|
| 1. | Преобразователь готов к работе | |
| | <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь не сигнализирует ни ошибок, ни предупреждений функций безопасности (r0945[0...7], r2122[0...7]). STO не активна (r9773.1 = 0). | |
| 2. | Включение двигателя | |
| 2.1. | Установите заданное значение скорости, отличное от 0. | |
| 2.2. | Включите двигатель (команда ВКЛ). | |
| 2.3. | Убедитесь, что ожидаемый двигатель вращается. | |
| 3. | Выбор STO | |

8.9 Функция повышенной безопасности "Безопасно отключенный момент" (STO)

| | | Состояние | | | | | | | | | | |
|--|--|--------------------------------|-----------------------------|---|--|--|--|--|--|--|--|--|
| 3.1. | <p>Выберите STO при вращающемся двигателе</p> <p><i>Протестируйте каждое сконфигурированное управление, например, через цифровые входы и через PROFIsafe.</i></p> | | | | | | | | | | | |
| 3.2. | <p>Проверьте следующие моменты:</p> <table border="1"> <tr> <td>При управлении через PROFIsafe</td> <td>При управлении через клеммы</td> </tr> <tr> <td> <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь сигнализирует: "Выбор STO через PROFIsafe" (r9772.20 = 1) </td> <td> <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь сигнализирует: "Выбор STO через клеммы" (r9772.17 = 1) </td> </tr> <tr> <td colspan="2"> <ul style="list-style-type: none"> Если механический тормоз отсутствует, то двигатель "выбегает". Механический тормоз затормаживает двигатель и после удерживает его в состоянии покоя. </td> </tr> <tr> <td colspan="2"> <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь не сигнализирует ни ошибок, ни предупреждений функций безопасности (r0945[0...7], r2122[0...7]). </td> </tr> <tr> <td colspan="2"> <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь сигнализирует: "STO выбрана" (r9773.0 = 1). "STO активна" (r9773.1 = 1). </td> </tr> </table> | При управлении через PROFIsafe | При управлении через клеммы | <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь сигнализирует: "Выбор STO через PROFIsafe" (r9772.20 = 1) | <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь сигнализирует: "Выбор STO через клеммы" (r9772.17 = 1) | <ul style="list-style-type: none"> Если механический тормоз отсутствует, то двигатель "выбегает". Механический тормоз затормаживает двигатель и после удерживает его в состоянии покоя. | | <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь не сигнализирует ни ошибок, ни предупреждений функций безопасности (r0945[0...7], r2122[0...7]). | | <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь сигнализирует: "STO выбрана" (r9773.0 = 1). "STO активна" (r9773.1 = 1). | | |
| При управлении через PROFIsafe | При управлении через клеммы | | | | | | | | | | | |
| <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь сигнализирует: "Выбор STO через PROFIsafe" (r9772.20 = 1) | <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь сигнализирует: "Выбор STO через клеммы" (r9772.17 = 1) | | | | | | | | | | | |
| <ul style="list-style-type: none"> Если механический тормоз отсутствует, то двигатель "выбегает". Механический тормоз затормаживает двигатель и после удерживает его в состоянии покоя. | | | | | | | | | | | | |
| <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь не сигнализирует ни ошибок, ни предупреждений функций безопасности (r0945[0...7], r2122[0...7]). | | | | | | | | | | | | |
| <ul style="list-style-type: none"> Преобразователь сигнализирует: "STO выбрана" (r9773.0 = 1). "STO активна" (r9773.1 = 1). | | | | | | | | | | | | |
| 4. | Отмена выбора STO | | | | | | | | | | | |
| 4.1. | Отмените выбор STO. | | | | | | | | | | | |
| 4.2. | <p>Проверьте следующие моменты:</p> <ul style="list-style-type: none"> STO не активна (r9773.1 = 0). Преобразователь не сигнализирует ни ошибок, ни предупреждений функций безопасности (r0945[0...7], r2122[0...7]). | | | | | | | | | | | |



Было выполнено приемочное испытание функции STO.

8.10 Переключение между различными установками

Существуют задачи, требующие различных настроек преобразователя.

Пример:

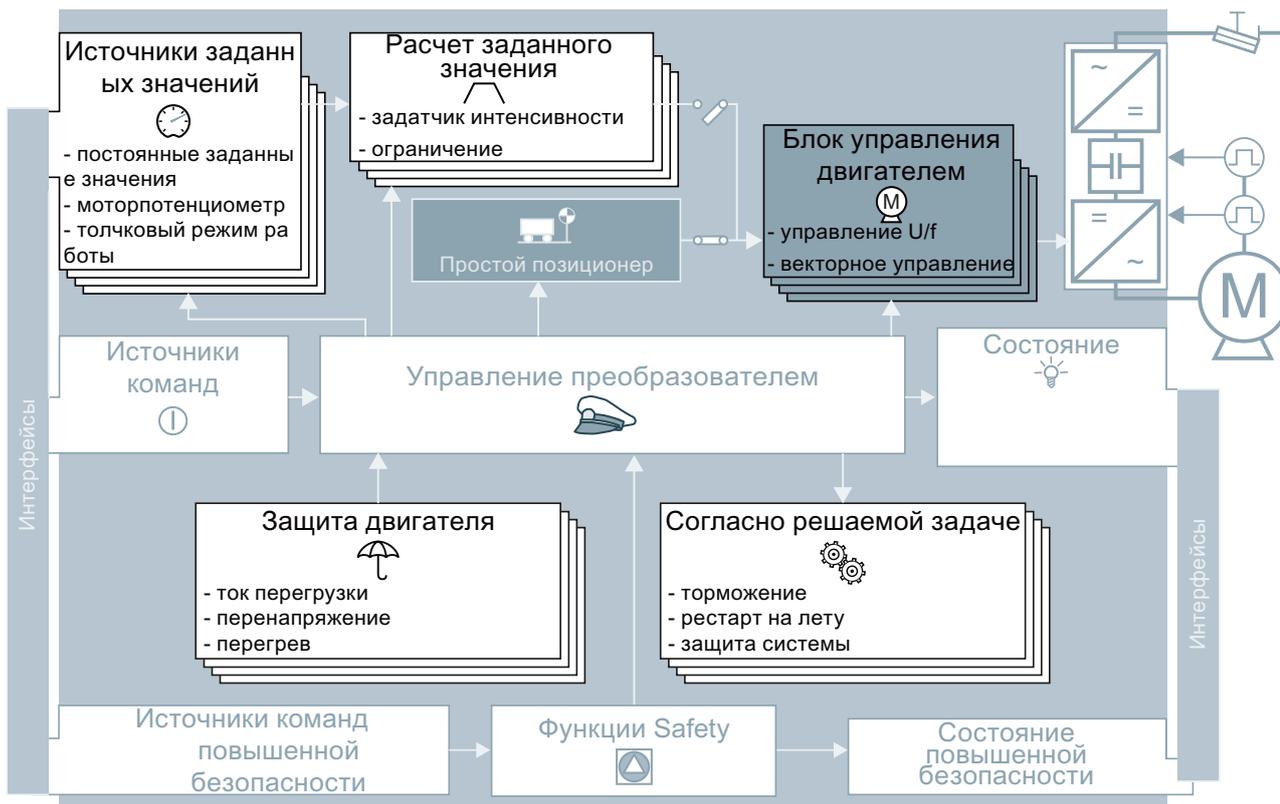
От одного преобразователя работают различные двигатели. В зависимости от двигателя, преобразователь должен работать с соответствующими параметрами двигателя и подходящим задатчиком интенсивности.

Блоки данных привода (Drive Data Set, DDS)

Существует возможность различной настройки некоторых функций преобразователя и переключения между разными настройками.

Соответствующие параметры индексированы (индекс 0, 1, 2 или 3). Через управляющие команды выбирается один из четырех индексов и тем самым одна из четырех сохраненных настроек.

Параметры в преобразователе с одним и тем же индексом называются блок данных привода.



Изображены Переключение блоков данных привода в преобразователе 8-55

С помощью параметра p0180 определяется число блоков данных привода (1 ... 4).

Таблица 8-42 Выбор числа блоков данных привода

| Параметр | Описание |
|------------|---|
| p0010 = 15 | Ввод привода в эксплуатацию: Блоки данных |
| p0180 | Число блоков данных привода (DDS) (заводская установка: 1) |
| p0010 = 0 | Ввод привода в эксплуатацию: готов |

Таблица 8-43 Параметры для переключения блоков данных привода:

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| p0820 | Выбор блока данных привода DDS Бит 0 |
| p0821 | Выбор блока данных привода DDS Бит 1 |
| p0826 | Переключение двигателя - Номер двигателя Каждому блоку данных привода соответствует номер двигателя: p0826[0] = номер двигателя для блока данных привода 0. ... p0826[3] = номер двигателя для блока данных привода 3. Если при работе одного и того же двигателя используются различные блоки данных привода, необходимо внести в каждый индекс параметра p0826 один и тот же номер двигателя. В этом случае блоки данных привода могут переключаться и при работе. Если различные двигатели работают от одного преобразователя, то они должны быть пронумерованы в параметре p0826. В этом случае переключение блоков данных привода разрешено только в состоянии "Готовность к работе" при отключенном двигателе. Время переключения составляет около 50 мс. |
| r0051 | Индикация номера текущего активного блока данных привода |

Обзор всех параметров, относящихся к блокам данных привода и которые могут быть переключены, см. "Справочник по параметрированию".

Таблица 8-44 Параметры для копирования блоков данных привода

| Параметр | Описание |
|--------------|--------------------------------------|
| p0819[0] | Исходный блок данных привода |
| p0819[1] | Целевой блок данных привода |
| p0819[2] = 1 | Запустить процесс копирования |

Дополнительную информацию можно найти в списке параметров и в функциональной схеме 8565 "Справочника по параметрированию".

Резервное копирование данных и серийный ввод в эксплуатацию

9

Резервное копирование данных на внешнее устройство

После ввода в эксплуатацию параметры сохранены энергонезависимо в преобразователе.

Дополнительно рекомендуется сохранить установки параметров на носитель информации вне преобразователя. Без резервной копии параметры могут быть потеряны при неисправности преобразователя (см. также Замена управляющего модуля с разрешенной функцией безопасности (Страница 304)).

Для параметров предлагаются следующие носители информации:

- Карта памяти
- ПГ/ПК
- Панель оператора

ЗАМЕТКА

Резервное копирование данных с помощью панели оператора при наличии USB-соединения с ПГ/ПК невозможно

Если преобразователь соединен с ПГ/ПК по USB-кабелю, то сохранение данных на MMC с помощью панели оператора невозможно.

Для возможности сохранения данных на MMC с помощью панели оператора, необходимо разорвать USB-соединение между ПГ/ПК и преобразователем.

Выполнение серийного ввода в эксплуатацию

Серийный ввод в эксплуатацию это ввод в эксплуатацию нескольких идентичных приводов.

Порядок действий

Серийный ввод в эксплуатацию выполняется следующим образом:



1. Введите первый преобразователь в эксплуатацию.
2. Сохраните параметры первого преобразователя на внешний носитель информации.
3. Перенесите параметры первого преобразователя через носитель информации на другой преобразователь.

Примечание

Управляющий модуль, на который переносятся параметры, должен иметь тот же заказной номер и ту же или более новую версию FW, чем у исходного управляющего модуля.



Серийный ввод в эксплуатацию был выполнен.

9.1 Сохранение и перенос установок с помощью карты памяти

Какие карты памяти рекомендуется использовать?

Рекомендуется использовать одну из карт памяти со следующими заказными номерами:

- MMC (заказной номер 6SL3254-0AM00-0AA0)
- SD (заказной номер 6ES7954-8LB01-0AA0)

Использование карты памяти других изготовителей

При использовании другой карты памяти SD или MMC необходимо форматировать ее следующим образом:

- MMC: формат FAT 16
 - Вставьте карту в кардридер своего ПК.
 - Команда форматирования:
format x: /fs:fat (x: идентификатор диска карты памяти на ПК)
- SD: формат FAT 32
 - Вставьте карту в кардридер своего ПК.
 - Команда форматирования:
format x: /fs:fat32 (x: идентификатор диска карты памяти на ПК.)

Примечание

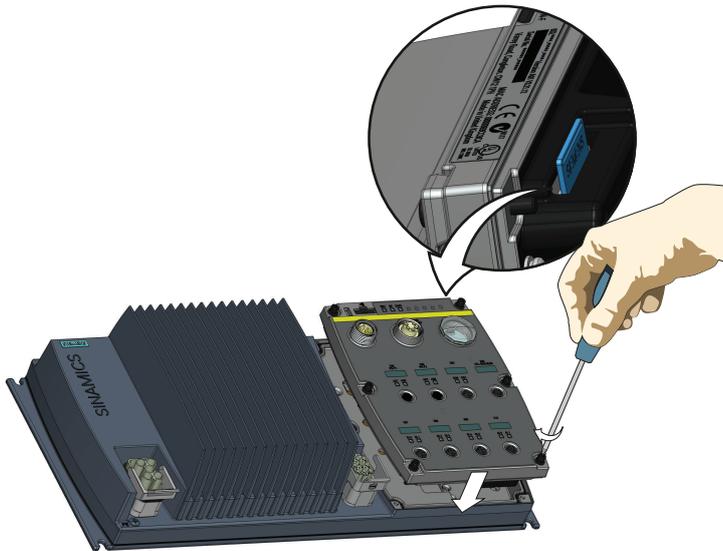
Ограниченная функциональность с картами памяти других изготовителей

В зависимости от изготовителя карты, поддерживаются не все функции (например, загрузка). Ответственность за использование таких карт памяти лежит на пользователе.

9.1.1 Сохранение установок параметров на карту памяти

Рекомендуется вставить карту памяти перед первым включением преобразователя. После этого преобразователь будет всегда автоматически сохранять актуальные установки параметров как в сам преобразователь, так и на карту.

Кардридер находится вверху справа на задней стороне управляющего модуля. Необходимо вставить карту до жесткого соединения управляющего модуля с силовым модулем. После подключения управляющего модуля к силовому модулю для извлечения карты памяти потребуется отсоединить управляющий модуль от силового модуля.



Изображены Установка карты памяти в управляющий модуль?
е 9-1

Ниже описываются варианты сохранения установок параметров преобразователя на карту памяти.

Для переноса установок параметров из преобразователя на карту памяти (выгрузка) существует две возможности:

Автоматическая выгрузка

Электропитание преобразователя было выключено.

1. Вставьте пустую карту памяти в управляющий модуль.
2. Установите управляющий модуль на силовой модуль. Для обеспечения степени защиты IP преобразователя убедитесь, что уплотнения установлены правильно и винты затянуты с правильным моментом (2,0 Нм).
3. Подключите внешний источник питания 24 В к управляющему модулю.

После включения управляющего модуля преобразователь копирует все измененные параметры на карту памяти.

Примечание

Если карта памяти не пустая и на ней уже сохранены установки параметров, то преобразователь загружает установки параметров с карты памяти. Прежние параметры в преобразователе удаляются.

Ручная выгрузка

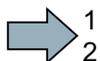
Если включение управляющего модуля нежелательно или при отсутствии пустой карты памяти, то используйте следующий способ для переноса установок параметров на карту памяти:

1. Питание управляющего модуля из внешнего источника 24 В остается включенным.
2. Убедитесь, что управляемое преобразователем приложение находится в безопасном состоянии.
3. Отсоедините управляющий модуль от силового модуля.
4. Вставьте карту памяти в кардридер.
5. Установите управляющий модуль на силовой модуль. Для обеспечения степени защиты IP преобразователя убедитесь, что уплотнения установлены правильно и винты затянуты с правильным моментом (2,0 Нм).

Порядок действий со STARTER

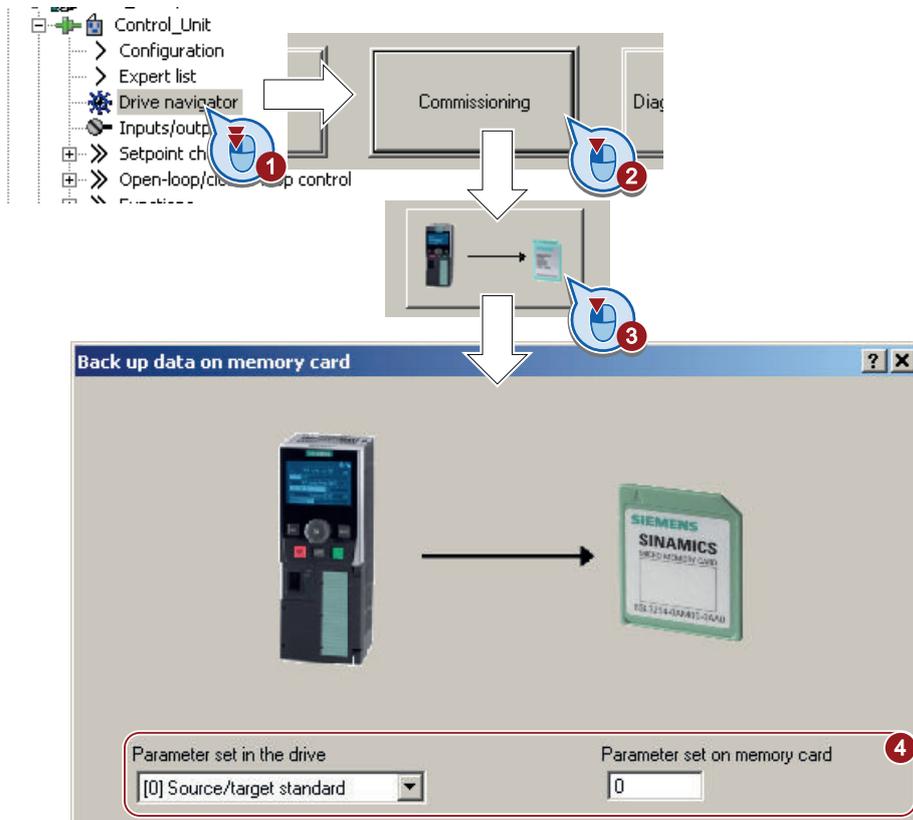
Для сохранения параметров вручную на карту памяти действовать следующим образом:

1. Перейдите с помощью STARTER в онлайн и выберите в своем приводе "Drive Navigator".
2. Нажмите экранную кнопку "Ввод в эксплуатацию".
3. Нажмите экранную кнопку для переноса параметров на карту памяти.



9.1 Сохранение и перенос установок с помощью карты памяти

4. Выберите параметры согласно рисунку и запустите резервное копирование данных.
5. Закройте маски.



■ Параметры были сохранены вручную на карту памяти.

9.1.2 Перенос параметров с карты памяти

Для переноса установок параметров с карты памяти на преобразователя (загрузка) существует две возможности:

Автоматическая загрузка

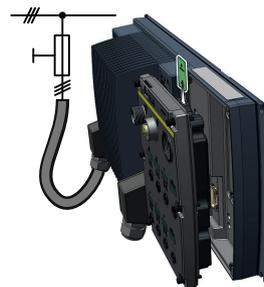
Внешнее питание управляющего модуля было отсоединено.

1. Отсоедините управляющий модуль от силового модуля.
2. Вставьте карту памяти с установками параметров в управляющий модуль.
3. Установите управляющий модуль на силовой модуль. Для обеспечения степени защиты IP преобразователя убедитесь, что уплотнения установлены правильно и винты затянуты с правильным моментом (2,0 Нм).
4. Подключите внешний источник питания 24 В к управляющему модулю.

Если данные параметров на карте памяти являются действительными, то преобразователь автоматически загружает данные параметров в свою внутреннюю память.

Порядок действий: Передача данных с карты памяти вручную

- Электропитание преобразователя включено.
- Вставьте карту памяти в преобразователь.



Порядок действий со STARTER

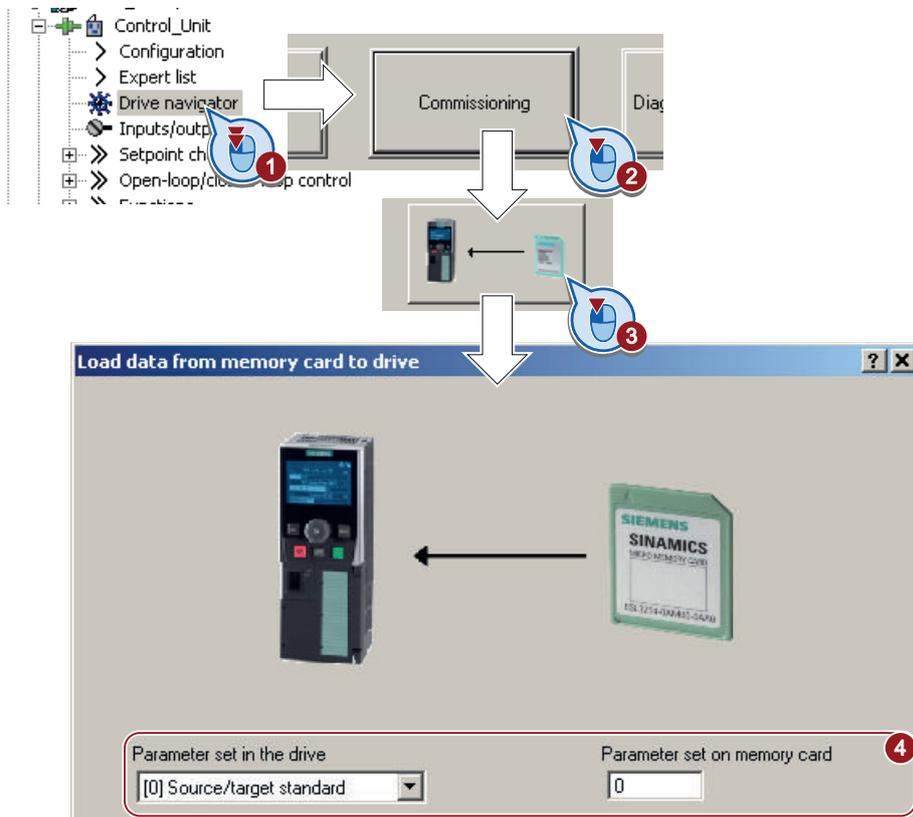
Для переноса параметров с карты памяти вручную действовать следующим образом:

1. Перейдите с помощью STARTER в онлайн и выберите в своем приводе "Drive Navigator".
2. Нажмите экранную кнопку "Ввод в эксплуатацию".
3. Нажмите экранную кнопку для переноса данных с карты памяти в преобразователь.
4. Выберите параметры согласно рисунку и запустите резервное копирование данных.
5. Закройте маски.
6. Перейдите со STARTER в офлайн.



9.1 Сохранение и перенос установок с помощью карты памяти

7. Выключите напряжение питания преобразователя.
8. Подождите, пока все LED на преобразователе погаснут. Снова включите напряжение питания преобразователя. Только после этого системного сброса настройки начинают действовать.



■ Параметры были перенесены с карты памяти вручную.

9.1.3 Безопасное извлечение карты памяти

⚠ ВНИМАНИЕ

Извлечение карты памяти из включенного преобразователя без использования функции "безопасного извлечения" может вызывать повреждение файловой системы на карте памяти.

Для безопасного извлечения карты памяти из управляющего модуля можно использовать STARTER или IOP:

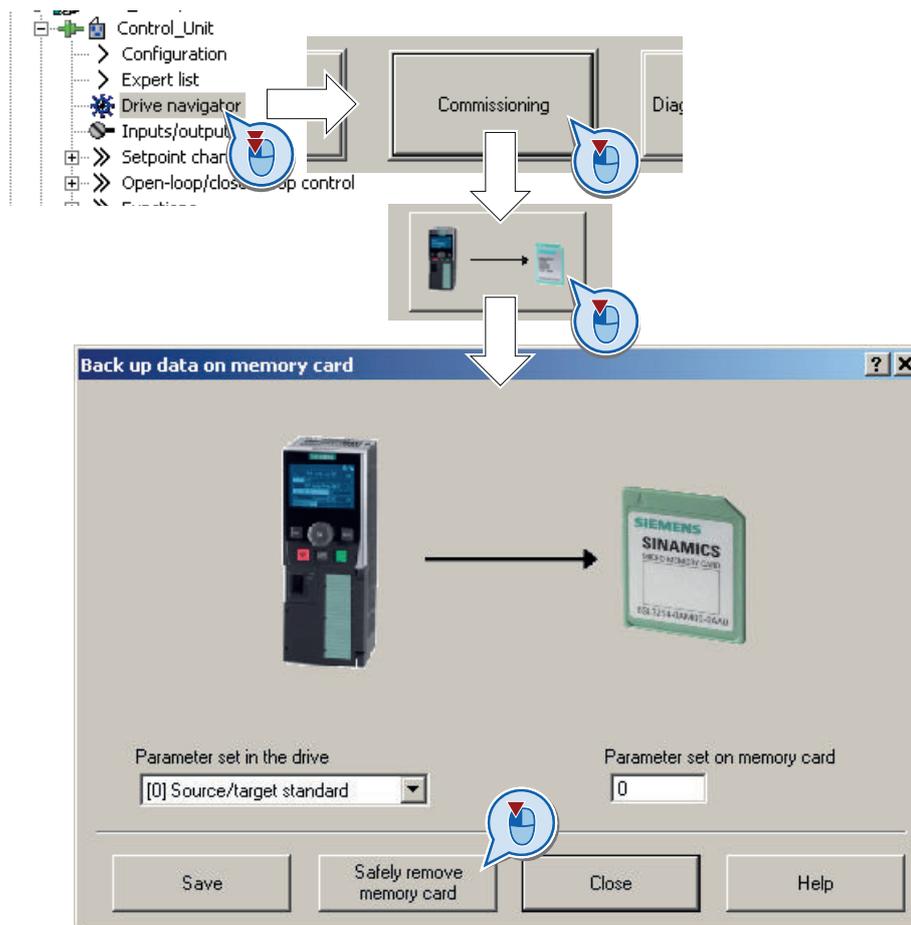
1. Установите P9400 на 2.
2. Проверьте значение параметра P9400.
3. Если P9400 = 3, то карта памяти может быть безопасно извлечена.
4. Отсоедините управляющий модуль от силового модуля.

5. Извлеките карту памяти.
6. Снова установите управляющий модуль на силовой модуль.

Порядок действий со STARTER

Для безопасного извлечения карты памяти действовать следующим образом:

1. Выберите в Drive Navigator следующую маску:



2. Нажмите экранную кнопку для безопасного извлечения карты памяти.
3. После соответствующего сообщения можно извлечь карту памяти из преобразователя.

Карта памяти была безопасно извлечена.

9.2 Сохранение и перенос параметров с помощью STARTER

При включенном напряжении питания можно передавать параметры преобразователя в ПГ или ПК или наоборот загружать данные из ПГ/ПК в преобразователь. Условием является установка ПО для ввода в эксплуатацию STARTER на ПГ/ПК.



Дополнительную информацию по STARTER можно найти в разделе: Инструменты для ввода в эксплуатацию (Страница 23).

Преобразователь → ПК/ПГ



Порядок действий

Резервное копирование параметров выполняется следующим образом:

1. Перейдите со STARTER в онлайн: .
2. Нажмите экранную кнопку "Загрузить проект в ПГ": .
3. Для сохранения данных в ПГ нажмите экранную кнопку: .
4. Перейдите со STARTER в офлайн: .



Было выполнено резервное копирование параметров.

Порядок действий ПК/ПГ → Преобразователь

Порядок действий зависит от того, передаются ли при этом и параметры функций безопасности или нет.

Преобразователь без функций безопасности:

- Перейдите со STARTER в онлайн: .
- Нажмите экранную кнопку "Загрузить проект в целевую систему": .
- Нажмите для сохранения данных в преобразователе экранную кнопку "Копировать RAM в ROM": .
- Перейдите со STARTER в офлайн: .

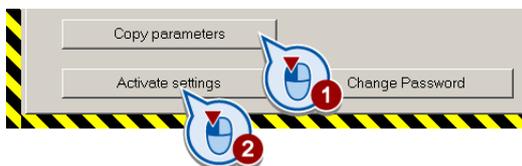
Преобразователь с функциями безопасности:

- ① Перейдите со STARTER в онлайн: .
- ② Нажмите экранную кнопку "Загрузить проект в целевую систему": .

- ③ Вызовите маску STARTER для функций безопасности.



- ① Скопируйте параметры функции безопасности.
- ② Активируйте параметры.



- Нажмите для сохранения данных в преобразователе экранную кнопку "Копировать RAM в ROM": .
- Перейдите со STARTER в офлайн: .
- Выключите напряжение питания преобразователя.
- Подождите, пока все LED на преобразователе погаснут. Снова включите напряжение питания преобразователя. Только после этого системного сброса настройки начинают действовать.

9.3 Другие возможности резервного копирования настроек

Описание

Наряду с установкой по умолчанию у преобразователя есть внутренняя память для сохранения трех других установок параметров.

На карту памяти, наряду с установкой по умолчанию, может быть сохранено еще 99 других установок.

Дополнительную информацию можно найти в Интернете: Возможности памяти (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/43512514>).

Таблица 9-1 Сохранение установок в преобразователе

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| p0970 | Сброс параметров привода Загрузка сохраненной установки (номер 10, 11 или 12). Загрузка заменяет актуальную установку. |
| p0971 | Сохранение параметров Сохранение настройки (10, 11 или 12). |

Таблица 9-2 Сохранение дополнительных настроек на карту памяти

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| p0802 | Передача данных, карта памяти как источник/цель (заводская установка: 0) Установка по умолчанию: p802 = 0 Другие установки: p802 = 1 ... 99 |
| p0803 | Передача данных, память устройства как источник/цель (заводская установка: 0) Установка по умолчанию: p803 = 0 Другие установки: p803 = 10, 11 или 12 |

9.4 Защита от записи и защита ноу-хау

Преобразователь предлагает возможность защиты собственных настроек конфигурации от изменения или копирования.

Для этого имеются методы защиты от записи и защиты ноу-хау.

Защита от записи - Обзор

Защита от записи служит в первую очередь для предотвращения изменений настроек преобразователя. Пароль для защиты от записи не нужен, настройки остаются открытыми.

Следующие функции исключены из защиты от записи:

- Активация/деактивация защиты от записи (p7761)
- Изменение уровня доступа (p0003)
- Сохранение параметров (p0971)
- Безопасное извлечение карты памяти (p9400)
- Доступ к служебным параметрам (p3950) - только для сервисного персонала, необходим пароль
- Сброс на заводскую установку
- Выгрузка
- Квитирование сообщений и ошибок
- Переключение на панель управления
- Трассировка
- Генератор функций
- Функции измерения
- Считывание диагностического буфера

Отдельные параметры, исключенные из защиты от записи, перечислены в "Справочнике по параметрированию" в разделе "Параметры для защиты от записи и защиты ноу-хау".

Защита ноу-хау - Обзор

Защита ноу-хау служит для того, чтобы, например, изготовитель оборудования, мог бы зашифровать свои ноу-хау и защитить их от изменения или копирования.

Защита ноу-хау существует в следующих вариантах:

- **Защита ноу-хау без защиты от копирования** (возможно с или без карты памяти)
- **Защита ноу-хау с защитой от копирования** (возможно только с картой памяти Siemens)

Для защиты ноу-хау необходим пароль.

При активной защите ноу-хау диалоговые маски STARTER заблокированы. Через экспертный список в STARTER доступны только параметры для наблюдения.

9.4 Защита от записи и защита ноу-хау

Операции, возможные и при активной защите ноу-хау

- Восстановление заводских установок
- Квитирование сообщений
- Отображение сообщений
- Отображение журнала аварийных сообщений
- Считывание диагностического буфера
- Переключение на панель управления (полная функциональность панели управления: получение приоритета управления, все кнопки и изменяемые параметры)
- Выгрузка (только параметры, доступные несмотря на защиту ноу-хау)

Операции, невозможные при активной защите ноу-хау

- Загрузка
- Экспорт/импорт
- Трассировка
- Генератор функций
- Функции измерения
- Автоматическая настройка регулятора
- Стационарное измерение/измерение при вращении
- Удаление журнала аварийных сообщений

Отдельные параметры, исключенные из защиты ноу-хау, перечислены в "Справочнике по параметрированию" в разделе "Параметры для защиты от записи и защиты ноу-хау".

9.4.1 Защита от записи

Настройка защиты от записи

Условие

Для возможности настройки защиты от записи, преобразователь должен быть соединен онлайн со STARTER.

Активация и деактивация защиты от записи

Порядок действий



Для активации или деактивации защиты от записи действовать следующим образом:

1. Отметьте преобразователь в своем проекте STARTER левой кнопкой мыши.
2. Откройте щелчком правой кнопки мыши контекстное меню.
3. Активируйте защиту от записи.



Деактивация выполняется аналогично.

Для бессрочной установки необходимо "Копировать RAM в ROM" . Иначе настройки будут потеряны при выключении преобразователя.

Защита от записи была активирована или деактивирована.

Особенности при сбросе на заводскую установку

Если при активной защите от записи выбрать "Сброс на заводскую установку" через кнопку , то появляется следующий запрос подтверждения.



Запрос подтверждения отсутствует, если выбирается другой путь для сброса на заводскую установку, например через экспертный список.

Примечание

Особенности для CAN, BACnet и MODBUS

Через эти шины параметры в заводской установке могут быть изменены несмотря на активную защиту от записи. Для того, чтобы защита от записи была бы активна и при доступе через эти полевые шины, дополнительно необходимо установить $r7762 = 1$.

Эта установка возможна только через экспертный список.

9.4.2 Защита ноу-хау

При работе преобразователя с защитой ноу-хау придерживайтесь следующих указаний

Примечание

Помощь техподдержки при активной защите ноу-хау

Помощь техподдержки при активной защите ноу-хау возможна только с согласия изготовителя оборудования.

Защита ноу-хау может быть активирована только онлайн

Если проект был создан офлайн на ПК, то необходимо загрузить его в преобразователь и перейти в онлайн. Только после этого можно активировать защиту ноу-хау.

В проекте в компьютере активировать защиту ноу-хау нельзя.

Защита ноу-хау с защитой от копирования только с картой памяти Siemens

Для "защиты ноу-хау с защитой от копирования" должна быть вставлена карта памяти Siemens!

При попытке активации "защиты ноу-хау с защитой от копирования" без карты памяти или с другой картой памяти, появляется сообщение об ошибке "Не удалось активировать защиту ноу-хау для приводного устройства".

Проверка пароля для защиты ноу-хау и настройки языка Windows

Помните, что изменение языковых настроек Windows после активации защиты ноу-хау может привести к ошибкам при последующей проверке пароля. Поэтому используйте для пароля только символы ASCII.

Ввод преобразователя с защитой ноу-хау в эксплуатацию

Порядок действий



Для ввода преобразователя с защитой ноу-хау в эксплуатацию действовать следующим образом:

1. Введите преобразователь в эксплуатацию
2. Создайте список исключений (Страница 294)
3. Активируйте защиту ноу-хау (Страница 293)
4. Сохраните параметры в преобразователе через копирование RAM в Rom с  или через p0971 = 1.
5. Сохраните проект с  в ПК / ПГ. При необходимости сохраните и другие относящиеся к проекту данные (тип машины, пароль и т.п.), которые требуются для поддержки конечного пользователя.



Преобразователь с защитой ноу-хау был введен в эксплуатацию.

9.4.2.1 Установки для защиты ноу-хау

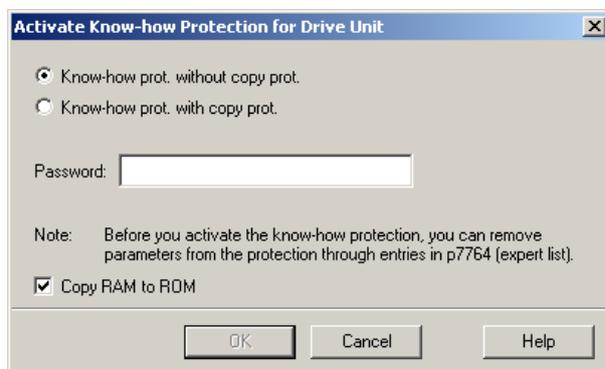
Активация защиты ноу-хау

Порядок действий



Для активации защиты ноу-хау действовать следующим образом:

1. Отметьте преобразователь в проекте STARTER и выберите в контекстном меню "Защита ноу-хау приводного устройства/Активировать ..." (см. также Защита от записи (Страница 290)).
2. Введите свой пароль и подтвердите с ОК.
Пароль может состоять мин. из одного и макс. из 30 символов. Разрешены все символы.



3. В этой маске "Копировать RAM в ROM" выбрано на заводе. Тем самым обеспечивается бессрочное сохранение настроек.
Если "Копировать RAM в ROM" не выбрана, то установки защиты ноу-хау сохраняются энергозависимо и при следующем включении более недоступны.



Защита ноу-хау была активирована.

Сохранение настроек на карту памяти

При активированной защите ноу-хау можно сохранить настройки через p0971 на карту памяти.

Для этого установите p0971 = 1. Данные шифруются и записываются на карту памяти. После сохранения p0971 снова устанавливается на 0.

Деактивация защиты ноу-хау, удаление пароля

Порядок действий



Для деактивации защиты ноу-хау действовать следующим образом:

9.4 Защита от записи и защита ноу-хау

1. Отметьте преобразователь в проекте STARTER и откройте правой кнопкой мыши диалоговое окно "Защита ноу-хау приводного устройства/Деактивировать ...".
2. Выберите там необходимую опцию.
3. Введите пароль и выйдите из маски, нажав ОК.



■ Защита ноу-хау была деактивирована.

Примечание

Окончательная или временная деактивация защиты ноу-хау

Временная деактивация защиты ноу-хау означает, что защита ноу-хау снова активируется после выключения и включения. Окончательная деактивация означает, что защита ноу-хау не активируется и после выключения и включения.

Временная деактивация защиты ноу-хау

Временная деактивация защиты ноу-хау означает, что можно изменять установки в преобразователе до выключения и повторного включения преобразователя или до повторной активации защиты ноу-хау.

Окончательная деактивация защиты ноу-хау (удаление пароля)

Окончательная деактивация защиты ноу-хау означает удаление пароля,

- немедленное и окончательно, при выборе "Копировать RAM в ROM"
- до следующей ВЫКЛ/ВКЛ, если "Копировать RAM в ROM" не выбирается

Изменение пароля

Выберите преобразователь в проекте STARTER и откройте диалоговую маску через контекстное меню "Защита ноу-хау приводного устройства/Изменить пароль ...".

9.4.2.2 Список исключений для установки защиты ноу-хау

Через список исключений изготовитель оборудования может открыть конечному пользователю доступ к некоторым изменяемым параметрам, несмотря на защиту ноу-хау. Список исключений определяется через параметры r7763 и r7764 в экспертном списке. В r7763 определяется число параметров списка выбора. В r7764 отдельным индексам присваиваются номера параметров списка выбора.

Порядок действий

Для изменения количества параметров для списка выбора действовать следующим образом:



1. Сохраните настройки преобразователя через выгрузку () на ПК/ПГ и перейдите в офлайн ()
2. Установите в проекте на ПК р7763 на требуемое значение.
3. Сохраните проект.
4. Перейдите в онлайн и загрузите проект в преобразователь ()
5. Теперь выполните другие установки в р7764.

Число параметров для списка выбора было изменено.

Заводская установка для списка исключений:

- р7763 = 1 (список исключений состоит только из одного параметра)
- р7764[0] = 7766 (номер параметра для ввода пароля)

Примечание

Блокировка доступа к преобразователю через неполный список исключений

Если удалить р7766 из списка исключений, то ввод пароля становится невозможным и тем самым невозможным становится и деактивация защиты ноу-хау.

Чтобы снова получить доступ к преобразователю потребуется его сброс на заводскую установку.

9.4.2.3 Замена устройств при активной защите ноу-хау

Замена устройств при защите ноу-хау без защиты от копирования

При защите ноу-хау без защиты от копирования можно перенести настройки преобразователя с помощью карты памяти на другой преобразователь.

См. также:

- Сохранение установок параметров на карту памяти (Страница 279)
- Перенос параметров с карты памяти (Страница 282)

Замена устройств при защите ноу-хау с защитой от копирования

Защита ноу-хау с защитой от копирования препятствует копированию и передаче параметров преобразователя. Этой функцией пользуются в первую очередь изготовители оборудования.

Если активна защита ноу-хау с защитой от копирования, то замена преобразователя согласно описанию в "Замена управляющего модуля с разрешенной функцией безопасности (Страница 304)" невозможна.

Для возможности выполнения замены необходимо использовать карту памяти Siemens и изготовитель оборудования должен иметь идентичное оборудование в качестве образца.

9.4 Защита от записи и защита ноу-хау

Тогда для замены устройств существует две возможности:

Возможность 1: Изготовитель оборудования знает только серийный номер нового преобразователя

- Конечный пользователь передает изготовителю оборудования следующую информацию:
 - Для какого оборудования необходимо заменить преобразователь?
 - Каков серийный номер (r7758) нового преобразователя?
- Изготовитель оборудования переходит в онлайн на оборудование-образец.
 - деактивирует защиту ноу-хау, см. Установки для защиты ноу-хау (Страница 293)
 - вводит серийный номер нового преобразователя в r7759
 - вводит серийный номер вставленной карты памяти как заданный серийный номер в r7769
 - активирует защиту ноу-хау с защитой от копирования ("Копировать RAM в ROM" должна быть активирована!), см. Установки для защиты ноу-хау (Страница 293)
 - записывает конфигурацию с r0971 = 1 на карту памяти
 - пересылает карту памяти конечному пользователю
- Конечный пользователь вставляет карту памяти и включает преобразователь.

Преобразователь при загрузке проверяет серийные номера карты и преобразователя и при совпадении переходит в состояние "Готовность к включению".

При несовпадении номеров преобразователь сигнализирует ошибку F13100 (неправильная карта памяти).

Возможность 2: Изготовитель оборудования знает серийный номер нового преобразователя и серийный номер ММС

- Конечный пользователь передает изготовителю оборудования следующую информацию:
 - Для какого оборудования необходимо заменить преобразователь?
 - Каков серийный номер (r7758) нового преобразователя?
 - Каков серийный номер карты памяти?
- Изготовитель оборудования переходит в онлайн на оборудование-образец
 - деактивирует защиту ноу-хау, см. Установки для защиты ноу-хау (Страница 293)
 - вводит серийный номер нового преобразователя в r7759
 - вводит серийный номер карты памяти пользователя как заданный серийный номер в r7769
 - активирует защиту ноу-хау с защитой от копирования ("Копировать RAM в ROM" должна быть активирована!), см. Установки для защиты ноу-хау (Страница 293)
 - записывает конфигурацию с r0971 = 1 на карту памяти
 - копирует зашифрованный проект с карты на свой ПК
 - посылает его, к примеру, по электронной почте, конечному пользователю
- Конечный пользователь копирует проект на карту памяти Siemens, относящуюся к оборудованию, вставляет ее в преобразователь и включает преобразователь.

Преобразователь при загрузке проверяет серийные номера карты и преобразователя и при совпадении переходит в состояние "Готовность к включению".

При несовпадении номеров преобразователь сигнализирует ошибку F13100 (неправильная карта памяти).

Ремонт

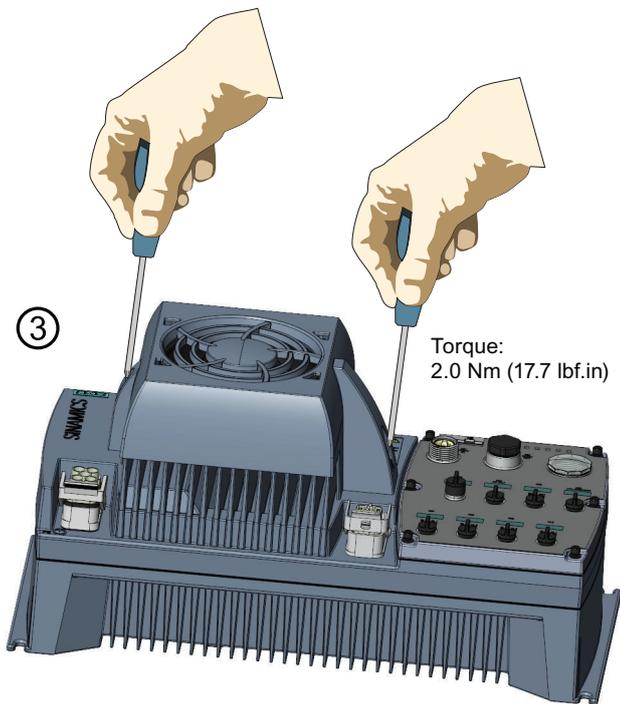
10.1 Запасные части - Внешний вентилятор

Внешний вентилятор для типоразмера С

У типоразмера С для дополнительного охлаждения используется внешний вентилятор. Процесс замены вентилятора показан на рисунках ниже.

Внешний вентилятор может быть получен по следующему заказному номеру:
6SL3500-0SF01-0AA0

10.1 Запасные части - Внешний вентилятор



Изображени Монтаж внешнего вентилятора
е 10-1

Дополнительные принадлежности

Запасной корпус с уплотнениями

Набор содержит пластиковые корпуса и уплотнения для преобразователя SINAMCS G120D. Каждый набор состоит из 5 полных комплектов. Набор может быть заказан по следующему номеру: 6SL3500-0SK01-0AA0.

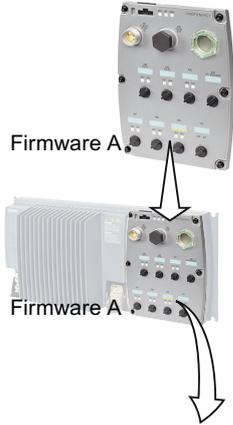
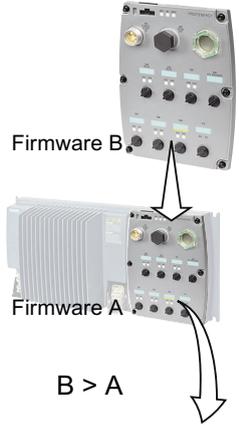
Крышка вентилятора

Крышка вентилятора может быть заказана в индивидуальном порядке по следующему номеру: 6SL3500-0SM01-0AA0.

10.2 Обзор по замене компонентов преобразователя

Компоненты, разрешенные для замены

В случае сохраняющихся длительное время неполадок необходимо заменить силовой модуль или управляющий модуль. Силовой модуль и управляющий модуль преобразователя могут заменяться независимо друг от друга.

| Замена силового модуля | | Замена управляющего модуля | |
|---|---|---|--|
| <p>Замена:</p> <ul style="list-style-type: none"> • тот же тип • та же мощность | <p>Замена:</p> <ul style="list-style-type: none"> • тот же тип • <i>большая</i> мощность | <p>Замена:</p> <ul style="list-style-type: none"> • тот же тип • та же версия микропрограммного обеспечения | <p>Замена:</p> <ul style="list-style-type: none"> • тот же тип • <i>более новая</i> версия микропрограммного обеспечения (например, замена FW 4.2 на FW 4.3) |
|  |  |  |  |
| | <p>Силовой модуль и двигатель должны быть совместимыми (отношение ном. мощности двигателя и силового модуля > 1/8)</p> | | <p>После замены управляющего модуля необходимо восстановить настройки преобразователя.</p> |

⚠ ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

Летальный исход или материальный ущерб

Спутывание типов преобразователей при замене может вызвать непредсказуемое поведение привода.

Во всех случаях, не разрешенных согласно таблице выше, после замены преобразователя необходимо заново ввести привод в эксплуатацию.

Замена устройств без сменного носителя – только при коммуникации через PROFINET

Если в системе управления была создана топология, то, зная свойства окружения, можно заменить неисправный преобразователь на новое устройство того же типа и с той же версией ПО. Новый ввод в эксплуатацию не потребуется.

Настройки преобразователя могут быть загружены в преобразователь либо через карту памяти, либо, при использовании контроллера SIMATIC S7 с DriveES, через DriveES.

Подробности по замене устройств без сменного носителя можно найти в Описании системы Profinet (<http://support.automation.siemens.com/VW/view/en/19292127>).

10.3 Замена управляющего модуля с разрешенной функцией безопасности

Замена управляющего модуля с резервным копированием данных на карту памяти



Порядок действий

Для замены управляющего модуля действовать следующим образом:

1. Отключите сетевое питание силового модуля и - при наличии - внешнее питание 24 В или напряжение для цифровых выходов управляющего модуля.
2. Отсоедините сигнальные кабели от управляющего модуля.
3. Демонтируйте неисправный управляющий модуль.
4. Установите новый управляющий модуль на силовой модуль. Новый управляющий модуль должен иметь тот же заказной номер и ту же или более высокую версию FW, что и заменяемый управляющий модуль.
5. Извлеките карту памяти из старого управляющего модуля и вставьте ее в новый управляющий модуль.
6. Снова подключите сигнальные кабели управляющего модуля.
7. Снова включите сетевое питание.
8. Преобразователь загружает параметры с карты памяти автоматически.
9. Проверьте, сигнализирует ли преобразователь после загрузки предупреждение A01028.
 - Предупреждение A01028:
Загруженные параметры несовместимы с преобразователем.
Удалите предупреждение с r0971 = 1 и заново введите привод в эксплуатацию.
 - Нет предупреждения A01028:
Выполните **сокращенное** приемочное испытание.
Сокращенное приемочное испытание представлено в разделе Сокращенное приемочное испытание (Страница 268).

■ Управляющий модуль был заменен и параметры функций безопасности были переданы с карты памяти на новый управляющий модуль.

Замена управляющего модуля с резервным копированием данных в ПК



Порядок действий

Для замены управляющего модуля действовать следующим образом:

1. Отключите сетевое питание силового модуля и - при наличии - внешнее питание 24 В или напряжение для цифровых выходов управляющего модуля.
2. Отсоедините сигнальные кабели управляющего модуля.
3. Демонтируйте неисправный управляющий модуль.
4. Установите новый управляющий модуль на силовой модуль.
5. Снова подключите сигнальные кабели управляющего модуля.

10.3 Замена управляющего модуля с разрешенной функцией безопасности

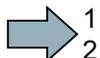
6. Снова включите сетевое питание.
7. Откройте подходящий для привода проект в STARTER.
8. Перейдите в онлайн и перенесите параметры из ПК на преобразователь с помощью экранной кнопки . После загрузки преобразователь сигнализирует ошибки. Пропустите эти ошибки, так как они будут устранены в дальнейшем автоматически.
9. Выберите в STARTER маску функций безопасности.
10. Нажмите экранную кнопку "Изменить параметры".
11. Нажмите экранную кнопку "Активировать параметры".
12. Сохраните свои настройки (копировать RAM в ROM)
13. Выключите напряжение питания преобразователя.
14. Подождите, пока все LED на преобразователе погаснут.
15. Снова включите напряжение питания преобразователя (системный сброс).
16. Выполните **сокращенное** приемочное испытание, см. раздел Сокращенное приемочное испытание (Страница 268).



Управляющий модуль был заменен и параметры функций безопасности были переданы из ПК на новый управляющий модуль.

Замена управляющего модуля с резервным копированием данных на панель оператора (BOP-2 или IOP)

Порядок действий



Для замены управляющего модуля действовать следующим образом:

1. Отключите сетевое питание силового модуля и - при наличии - внешнее питание 24 В или напряжение для цифровых выходов управляющего модуля.
2. Отсоедините сигнальные кабели управляющего модуля.
3. Демонтируйте неисправный управляющий модуль.
4. Установите новый управляющий модуль на силовой модуль.
5. Снова подключите сигнальные кабели управляющего модуля.
6. Снова включите сетевое питание.
7. Установите панель оператора на управляющий модуль.
8. Перенесите параметры с панели оператора в преобразователь, например, с помощью BOP-2 в меню "EXTRAS" - "FROM BOP".
9. Ожидайте завершения передачи.

10.3 Замена управляющего модуля с разрешенной функцией безопасности

10. Проверьте, сигнализирует ли преобразователь после загрузки предупреждение A01028.

- Предупреждение A01028:
Загруженные параметры несовместимы с преобразователем.
Удалите предупреждение с r0971 = 1 и заново введите привод в эксплуатацию.
- Нет предупреждения A01028: Далее со следующего шага.

11. Выключите напряжение питания преобразователя.

12. Подождите, пока все LED на преобразователе погаснут.

13. Снова включите напряжение питания преобразователя (системный сброс). Преобразователь сигнализирует ошибки F1650, F1680 и F30680. Пропустите эти ошибки, так как они будут устранены в дальнейшем автоматически.

14. Установите r0015 = 95.

15. Установите r9761 на пароль Safety.

16. Установите r9701 = AC шестн.

17. Установите r0010 = 0.

18. Сохраните параметры энергонезависимо, например, с помощью BOP-2 в меню "EXTRAS" - "RAM-ROM".

19. Выключите напряжение питания преобразователя.

20. Подождите, пока все LED на преобразователе погаснут.

21. Снова включите напряжение питания преобразователя (системный сброс).

22. Выполните **сокращенное** приемочное испытание, см. раздел Сокращенное приемочное испытание (Страница 268).

■ Управляющий модуль был заменен и параметры функций безопасности были переданы из панели оператора на новый управляющий модуль.

10.4 Замена управляющего модуля без разрешенных функций безопасности

Замена управляющего модуля с резервным копированием данных на карту памяти

Порядок действий



Для замены управляющего модуля действовать следующим образом:

1. Отключите сетевое питание силового модуля и - при наличии - внешнее питание 24 В или напряжение для цифровых выходов управляющего модуля.
2. Отсоедините сигнальные кабели от управляющего модуля.
3. Демонтируйте неисправный управляющий модуль.
4. Установите новый управляющий модуль на силовой модуль. Новый управляющий модуль должен иметь тот же заказной номер и ту же или более высокую версию FW, что и заменяемый управляющий модуль.
5. Извлеките карту памяти из старого управляющего модуля и вставьте ее в новый управляющий модуль.
6. Снова подключите сигнальные кабели управляющего модуля.
7. Снова включите сетевое питание.
8. Преобразователь загружает параметры с карты памяти автоматически.
9. Проверьте, сигнализирует ли преобразователь после загрузки предупреждение A01028.
 - Предупреждение A01028:
Загруженные параметры несовместимы с преобразователем.
Удалите предупреждение с r0971 = 1 и заново введите привод в эксплуатацию.
 - Нет предупреждения A01028:
Преобразователь принимает загруженные параметры.



Управляющий модуль был успешно заменен.

Замена управляющего модуля с резервным копированием данных в ПК

Порядок действий



Для замены управляющего модуля действовать следующим образом:

1. Отключите сетевое питание силового модуля и - при наличии - внешнее питание 24 В или напряжение для цифровых выходов управляющего модуля.
2. Отсоедините сигнальные кабели управляющего модуля.
3. Демонтируйте неисправный управляющий модуль.
4. Установите новый управляющий модуль на силовой модуль.
5. Снова подключите сигнальные кабели управляющего модуля.
6. Снова включите сетевое питание.
7. Откройте подходящий для привода проект в STARTER.

10.4 Замена управляющего модуля без разрешенных функций безопасности

8. Перейдите в онлайн и перенесите параметры из ПК на преобразователь с помощью экранной кнопки .

После загрузки преобразователь сигнализирует ошибки. Пропустите эти ошибки, так как они будут устранены в дальнейшем автоматически.

9. Сохраните свои настройки (копировать RAM в ROM)

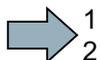


Управляющий модуль был успешно заменен.

10.5 Замена управляющего модуля без резервного копирования данных

Необходимо заново ввести привод в эксплуатацию после замены управляющего модуля без резервного копирования параметров.

Порядок действий



Для замены управляющего модуля без сохраненных параметров действовать следующим образом:

1. Отключите сетевое питание силового модуля и - при наличии - внешнее питание 24 В или напряжение для цифровых выходов управляющего модуля.
2. Отсоедините сигнальные кабели управляющего модуля.
3. Демонтируйте неисправный управляющий модуль.
4. Установите новый управляющий модуль на силовой модуль.
5. Снова подключите сигнальные кабели управляющего модуля.
6. Снова включите сетевое питание.
7. Заново введите привод в эксплуатацию.



После успешного ввода в эксплуатацию замена управляющего модуля завершена.

10.6 Замена силового модуля с разрешенной функцией безопасности



Порядок действий

Для замены силового модуля действовать следующим образом:

1. Выключите сетевое питание силового модуля.
Отключения возможно имеющегося внешнего питания 24 В управляющего модуля не требуется.



| | |
|--|------------------|
| | ОПАСНОСТЬ |
| Поражение током при прикосновении к контактам преобразователя | |
| После отключения электропитания и до разрядки конденсаторов в преобразователе в течение приблизительно 5 минут на преобразователе сохраняется опасное остаточное напряжение. | |
| <ul style="list-style-type: none"> • Перед началом монтажных работ проверьте напряжение на разъемах преобразователя. | |

2. Удалите соединительные кабели силового модуля.
3. Демонтируйте управляющий модуль с силового модуля.
4. Замените старый силовой модуль на новый.
5. Установите управляющий модуль на новый силовой модуль.
6. Подсоедините кабели к новому силовому модулю.

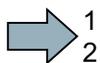
| |
|--|
| ЗАМЕТКА |
| Материальный ущерб из-за спутывания фаз соединительных кабелей двигателя |
| При спутывании двух фаз кабеля двигателя происходит реверс направления вращения двигателя. |
| <ul style="list-style-type: none"> • Подключите три фазы кабелей двигателей в правильной последовательности. • После замены силового модуля проконтролируйте направление вращения двигателя. |

7. Включите напряжение питания и, при наличии, питание 24 В управляющего модуля.
8. Выполните сокращенное приемочное испытание, см. раздел Сокращенное приемочное испытание (Страница 268).



Силовой модуль был успешно заменен.

10.7 Замена силового модуля без разрешенной функции безопасности



Порядок действий

Для замены силового модуля действовать следующим образом:

1. Отключите сетевое питание силового модуля.
Отключения возможно имеющегося внешнего питания 24 В управляющего модуля не требуется.



ОПАСНОСТЬ

Поражение током при прикосновении к контактам преобразователя

После отключения электропитания и до разрядки конденсаторов в преобразователе в течение приблизительно 5 минут на преобразователе сохраняется опасное остаточное напряжение.

Перед отсоединением соединительных кабелей проверьте напряжение на разъемах преобразователя.

2. Удалите соединительные кабели силового модуля.
3. Демонтируйте управляющий модуль с силового модуля.
4. Замените старый силовой модуль на новый.
5. Установите управляющий модуль на новый силовой модуль.
6. Подсоедините кабели к новому силовому модулю.

ЗАМЕТКА

Материальный ущерб из-за спутывания фаз соединительных кабелей двигателя

При спутывании двух фаз кабеля двигателя происходит реверс направления вращения двигателя.

Подключите три фазы кабелей двигателей в правильной последовательности.

После замены силового модуля проконтролируйте направление вращения двигателя.

7. Включите напряжение питания и, при наличии, питание 24 В управляющего модуля.
Силовой модуль был успешно заменен.



10.8 Обновление микропрограммного обеспечения (апгрейд FW)

При обновлении FW преобразователя оно заменяется более новой версией. Обновлять FW до новой версии следует только в том случае, если необходимы дополнительные функции новой версии.

Условия

1. Версия FW преобразователя, как минимум, 4.5.
2. Имеется карта памяти с подходящим к преобразователю FW.

Порядок действий

Для обновления FW преобразователя до новой версии действовать следующим образом:

1. Извлеките штекер электропитания 24 В управляющего модуля.
2. Демонтируйте управляющий модуль с силового модуля.
3. Вставьте карту с подходящим FW в слот на задней стороне управляющего модуля до характерного щелчка.
4. Вставьте штекер электропитания 24 В управляющего модуля и включите питание 24 В.
5. Управляющий модуль передает FW с карты памяти в свою память. Это занимает от 5 до 10 минут.

При передаче светодиод RDY на управляющем модуле постоянно горит красным светом. Светодиод BF мигает оранжевым светом с переменной частотой.



6. По завершении передачи светодиоды RDY и BF медленно мигают красным светом (0,5 Гц).

Примечание

Повреждение FW при нарушении электропитания в процессе передачи

Отключение электропитания при передаче может вызвать повреждение FW преобразователя.

- Не выключайте напряжение питания преобразователя, пока передача не будет завершена.

7. Извлеките карту с FW из управляющего модуля.
8. Выключите питание 24 В или извлеките штекер электропитания 24 В из управляющего модуля.

10.8 Обновление микропрограммного обеспечения (апгрейд FW)

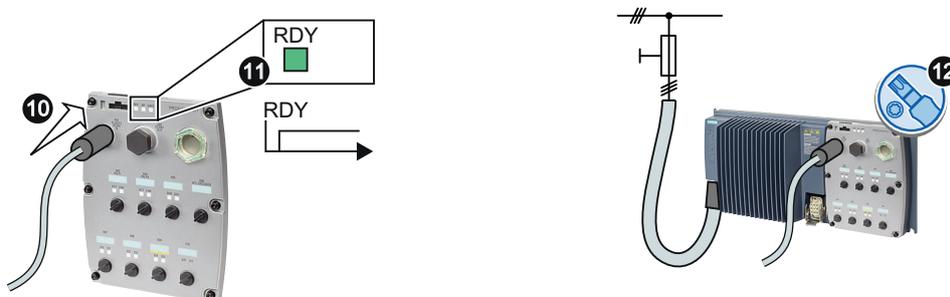
9. Подождите, пока все светодиоды на управляющем модуле погаснут.



10. Снова вставьте штекер электропитания 24 В в управляющий модуль и включите питание 24 В.

11. Если FW было успешно обновлено, то управляющий модуль сигнализирует это через несколько секунд зеленым свечением светодиода RDY.

12. Установите управляющий модуль на силовой модуль.



FW преобразователя было успешно обновлено до новой версии. При обновлении настройки в преобразователе сохраняются.

10.9 Установка более ранней версии микропрограммного обеспечения (даунгрейд FW)

При даунгрейде FW преобразователя оно заменяется более старой версией. Устанавливать более старую версию FW следует только в том случае, если после замена преобразователя версия FW во всех преобразователях должна совпадать.

Условие

1. Версия FW преобразователя, как минимум, 4.6.
2. Имеется карта памяти с подходящим к преобразователю FW.
3. Параметры были сохранены на карту памяти, панель оператора или в ПК.

Порядок действий

Для установки более ранней версии FW преобразователя действовать следующим образом:

1. Извлеките штекер электропитания 24 В управляющего модуля.
2. Демонтируйте управляющий модуль с силового модуля.
3. Вставьте карту с подходящим FW в слот на задней стороне управляющего модуля до характерного щелчка.
4. Вставьте штекер электропитания 24 В управляющего модуля и включите питание 24 В.
5. Управляющий модуль передает FW с карты памяти в свою память. Это занимает от 5 до 10 минут.

При передаче светодиод RDY на управляющем модуле постоянно горит красным светом. Светодиод BF мигает оранжевым светом с переменной частотой.



6. По завершении передачи светодиоды RDY и BF медленно мигают красным светом (0,5 Гц).

Примечание

Повреждение FW при нарушении электропитания в процессе передачи

Отключение электропитания при передаче может вызвать повреждение FW преобразователя.

- Не выключайте напряжение питания преобразователя, пока передача не будет завершена.

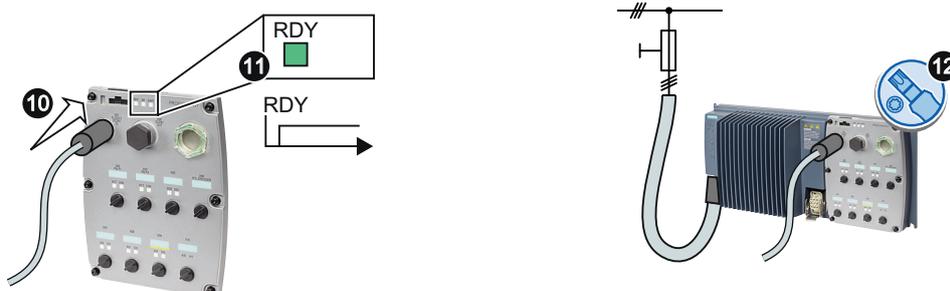
7. Извлеките карту с FW из управляющего модуля.

10.9 Установка более ранней версии микропрограммного обеспечения (даунгрейд FW)

8. Выключите питание 24 В или извлеките штекер электропитания 24 В из управляющего модуля.
9. Подождите, пока все светодиоды на управляющем модуле погаснут.



10. Снова вставьте штекер электропитания 24 В в управляющий модуль и включите питание 24 В.
11. Если установка более ранней версии FW была успешно выполнена, то управляющий модуль сигнализирует это через несколько секунд зеленым свечением светодиода RDY.



После установки более ранней версии FW преобразователь сбрасывается на заводские установки.

12. Установите управляющий модуль на силовой модуль.
13. Перенесите свои настройки из резервной копии данных в преобразователь.
См. также раздел: Резервное копирование данных и серийный ввод в эксплуатацию (Страница 277).

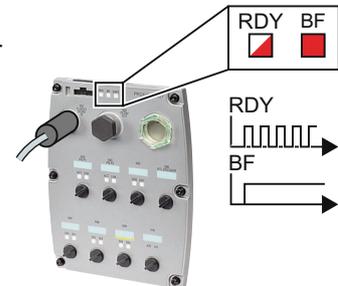


Была успешно установлена более ранняя версия FW преобразователя и сохраненные настройки были перенесены в преобразователь.

10.10 Исправление неудачного апгрейда или даунгрейда FW

Как преобразователь показывает, что апгрейд или даунгрейд не удался?

При неудачном апгрейде или даунгрейде FW на преобразователе быстро мигает светодиод RDY и горит светодиод BF.



Исправление неудачного апгрейда или даунгрейда

Для исправления неудачного апгрейда или даунгрейда FW можно проверить следующие моменты:

- Отвечает ли версия FW преобразователя требуемым условиям?
 - При апгрейде как минимум 4.5.
 - При даунгрейде как минимум 4.6.
- Карта была вставлена правильно?
- На карте записано правильное FW?
- Повторите соответствующий процесс.

10.11 Если преобразователь больше не реагирует

Если преобразователь больше не реагирует

Вследствие, например, загрузки неправильного файла с карты памяти, преобразователь может перейти в состояние, в котором он более не сможет реагировать на команды с панели оператора или из системы управления верхнего уровня. В этом случае потребуется сброс преобразователя на заводские установки и повторный ввод его в эксплуатацию. Такое состояние преобразователя имеет два разных проявления:

Случай 1

- Двигатель выключен.
- Связь с преобразователем невозможна ни через панель оператора, ни через другие интерфейсы.
- Светодиоды мерцают и преобразователь через 3 минуты еще не запустился.

Порядок действий

Для сброса преобразователя на заводские установки действовать следующим образом:

1. Если в преобразователь вставлена карта памяти, извлеките ее.
2. Выключите напряжение питания преобразователя.
3. Подождите, пока все светодиоды на преобразователе погаснут. После снова включите напряжение питания преобразователя.
4. Повторять шаги 2 и 3 до сигнализации преобразователем ошибки F01018.
5. Установите p0971 = 1.
6. Выключите напряжение питания преобразователя.
7. Подождите, пока все светодиоды на преобразователе погаснут. После снова включите напряжение питания преобразователя.
Теперь преобразователь загружается с заводскими установками.
8. Заново введите преобразователь в эксплуатацию.

Преобразователь был сброшен на заводские установки.

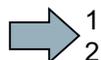
Случай 2

- Двигатель выключен.
- Связь с преобразователем невозможна ни через панель оператора, ни через другие интерфейсы.
- Светодиоды мигают и гаснут - этот процесс непрерывно повторяется.

Порядок действий

Для сброса преобразователя на заводские установки действовать следующим образом:

1. Если в преобразователь вставлена карта памяти, извлеките ее.
2. Выключите напряжение питания преобразователя.



10.11 Если преобразователь больше не реагирует

3. Подождите, пока все светодиоды на преобразователе погаснут. После снова включите напряжение питания преобразователя.
 4. Подождите, пока светодиоды начнут мигать оранжевым светом.
 5. Повторять шаги 2 и 3 до сигнализации преобразователем ошибки F01018.
 6. Теперь установите $r0971 = 1$.
 7. Выключите напряжение питания преобразователя.
 8. Подождите, пока все светодиоды на преобразователе погаснут. После снова включите напряжение питания преобразователя.
Теперь преобразователь загружается с заводскими установками.
 9. Заново введите преобразователь в эксплуатацию.
- Преобразователь был сброшен на заводские установки.

11.1 Предупреждения

Предупреждения обладают следующими свойствами:

- Они не влияют напрямую на преобразователь и снова исчезают после устранения причины
- Они не требуют квитирования
- Они сигнализируются следующим образом
 - Индикация состояния через Бит 7 в слове состояния 1 (r0052)
 - на панели оператора с Axxxxx
 - через STARTER, если щелкнуть на вкладке  в окне STARTER слева внизу

Для идентификации причины предупреждения, для каждого предупреждения существует однозначный код предупреждения и дополнительно значение предупреждения.

Буфер предупреждений

Преобразователь сохраняет для каждого поступающего предупреждения код предупреждения, значение предупреждения и время предупреждения.

| | Код предупреждения | | Значение предупреждения | | Время появления предупреждения | | Время устранения предупреждения | |
|---------------------|--------------------|----------|-------------------------|----------|--------------------------------|----------|---------------------------------|----------|
| | r2122[0] | r2124[0] | r2134[0] | r2145[0] | r2123[0] | r2146[0] | r2125[0] | r2125[0] |
| 1-ое предупреждение | | I32 | Float | Дни | мсек | Дни | мсек | |

Изображены Сохранение первого предупреждения в буфере предупреждений 11-1

r2124 и r2134 содержат важное для диагностики значение предупреждения как число с "фиксированной" или "плавающей" запятой.

Время предупреждения отображается в r2145 и r2146 (в целых днях), а также в r2123 и r2125 (в миллисекундах относительно дня предупреждения).

Преобразователь использует внутреннее исчисление времени для сохранения времени предупреждения. Подробную информацию по внутреннему исчислению времени можно найти в главе Время работы системы (Страница 331).

Как только предупреждение устранено, преобразователь записывает соответствующий момент времени в параметры r2125 и r2146. И после устранения, предупреждение остается в буфере предупреждений.

При возникновении следующего предупреждения, сохраняется и оно. Запись первого предупреждения сохраняется. Возникшие предупреждения подсчитываются в r2111.

11.1 Предупреждения

| | Код предупрежд ения | Значение предупреждения | Время появления предупреждения | Время устранения предупреждения |
|------------------------|---------------------------|----------------------------|-----------------------------------|------------------------------------|
| 1-ое предупреждение | r2122[0] | r2124[0] r2134[0] | r2145[0] r2123[0] | r2146[0] r2125[0] |
| 2-ое предупреждение | [1] | [1] | [1] | [1] |

Изображены Сохранение второго предупреждения в буфере предупреждений 11-2

В буфер предупреждений помещается до восьми предупреждений. Если после восьмого возникает следующее предупреждение и ни одно из прежних предупреждений не устранено, то заменяется предпоследнее предупреждение.

| | Код предупрежд ения | Значение предупреждения | Время появления предупреждения | Время устранения предупреждения |
|--|---------------------------|----------------------------|-----------------------------------|------------------------------------|
| 1-ое предупреждение | r2122[0] | r2124[0] r2134[0] | r2145[0] r2123[0] | r2146[0] r2125[0] |
| 2-ое предупреждение | [1] | [1] | [1] | [1] |
| 3-е предупреждение | [2] | [2] | [2] | [2] |
| 4-ое предупреждение | [3] | [3] | [3] | [3] |
| 5-ое предупреждение | [4] | [4] | [4] | [4] |
| 6-ое предупреждение | [5] | [5] | [5] | [5] |
| 7-ое предупреждение последнее предупреждение | [6] | [6] | [6] | [6] |
| | [7] | [7] | [7] | [7] |

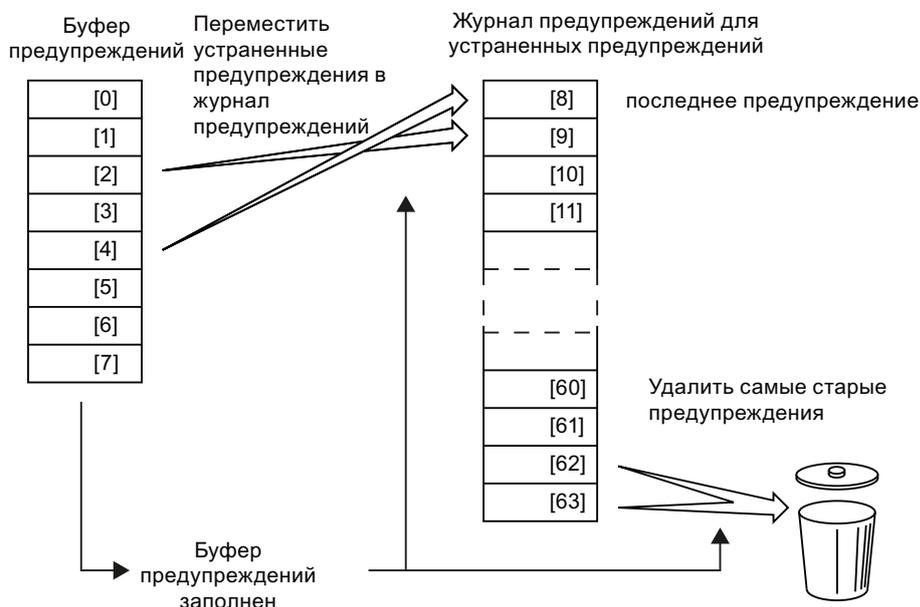
Изображены Буфер предупреждений заполнен 11-3

Очистка буфера предупреждений: Журнал предупреждений

В журнал предупреждений вносится до 56 предупреждений.

В журнал предупреждений переходят устраненные предупреждения из буфера предупреждений. Если буфер предупреждений заполнен и возникает следующее предупреждение, то преобразователь перемещает все устраненные предупреждения из буфера в журнал предупреждений. В журнале предупреждений сортировка предупреждений также выполняется по «времени поступления», но в отличие от буфера предупреждений в обратной последовательности:

- самое последнее предупреждение стоит в индексе 8
- предпоследнее предупреждение стоит в индексе 9
- и т.п.



Изображены Перемещение устранившихся предупреждений в журнал предупреждений е 11-4

Еще не устранившиеся предупреждения остаются в буфере предупреждений. Преобразователь вновь сортирует предупреждения и закрывает пропуски между предупреждениями.

Если журнал предупреждений заполнен до индекса 63, то при каждой передаче нового предупреждения в журнал предупреждений самое старое предупреждение удаляется.

Параметры буфера предупреждений и журнала предупреждений

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| r2122 | Код предупреждения Индикация номеров возникших предупреждений |
| r2123 | Время появления предупреждения в миллисекундах Индикация момента времени возникновения предупреждения в миллисекундах |
| r2124 | Значение предупреждения Индикация дополнительной информации возникшего предупреждения |
| r2125 | Время устранения предупреждения в миллисекундах Индикация момента времени устранения предупреждения в миллисекундах |
| p2111 | Счетчик предупреждений Число возникших предупреждений после последнего сброса При p2111 = 0 все устранившиеся предупреждения буфера предупреждений [0...7] переносятся в журнал предупреждений [8...63] |

11.1 Предупреждения

| Параметр | Описание |
|----------|---|
| r2145 | Время появления предупреждения в днях Индикация момента времени возникновения предупреждения в днях |
| r2132 | Актуальный код предупреждения Индикация кода для последнего возникшего предупреждения |
| r2134 | Значение предупреждения для значений с плавающей запятой Индикация дополнительной информации возникшего предупреждения для значений с плавающей запятой |
| r2146 | Время устранения предупреждения в днях Индикация момента времени устранения предупреждения в днях |

Расширенные установки для предупреждений

| Параметр | Описание |
|---|---|
| До 20 различных предупреждений могут быть изменены на ошибку или предупреждения могут быть запрещены: | |
| r2118 | Установка номера сообщения для типа сообщения Выбор предупреждений, для которых меняется тип сообщения |
| r2119 | Установка типа сообщения Установка типа сообщения для выбранного предупреждения 1: ошибка 2: предупреждение 3: нет сообщения |

Подробности можно найти в функциональной схеме 8075 и в описании параметров "Справочника по параметрированию".

11.2 Ошибки

Ошибка показывает серьезную неполадку в работе преобразователя.

Преобразователь сигнализирует ошибку следующим образом:

- на панели оператора с Fxxxx
- на управляющем модуле через красный светодиод RDY
- в бите 3 слова состояния 1 (r0052)
- через STARTER

Для удаления ошибки, необходимо устранить причину ошибки и квитировать ошибку.

Каждая ошибка имеет однозначный код ошибки и дополнительно значение ошибки. Эта информация необходима для определения причины ошибки.

Буфер текущих ошибок

Преобразователь сохраняет для каждой возникающей ошибки момент времени, код ошибки и значение ошибки.

| | Код неполадки | | Значение неполадки | | Время появления неполадки | | Время устранения неполадки | |
|----------------|---------------|----------|--------------------|----------|---------------------------|----------|----------------------------|--|
| | r0945[0] | r0949[0] | r2133[0] | r2130[0] | r0948[0] | r2136[0] | r2109[0] | |
| 1-ая неполадка | | I32 | Float | Дни | мсек | Дни | мсек | |

Изображены сохранение первой ошибки в буфере ошибок е 11-5

r0949 и r2133 содержат важное для диагностики значение ошибки как число с "фиксированной" или "плавающей" запятой.

"Время появления ошибки" стоит в параметрах r2130 (в целых днях) и в r0948 (в миллисекундах относительно дня ошибки). "Время устранения ошибки" записывается при квитировании ошибки в параметры r2109 и r2136.

Преобразователь использует собственное внутреннее время исчисления для сохранения времени ошибок. Подробную информацию по внутреннему исчислению времени можно найти в главе Время работы системы (Страница 331).

Если новая ошибка возникает до квитирования первой, то и она сохраняется. Запись первой ошибки сохраняется. Возникшие сбои подсчитываются в r0952. Один сбой может состоять из одной или нескольких ошибок.

| | Код неполадки | | Значение неполадки | | Время появления неполадки | | Время устранения неполадки | |
|----------------|---------------|----------|--------------------|----------|---------------------------|----------|----------------------------|--|
| | r0945[0] | r0949[0] | r2133[0] | r2130[0] | r0948[0] | r2136[0] | r2109[0] | |
| 1-ая неполадка | | | | | | | | |
| 2-ая неполадка | [1] | [1] | [1] | [1] | [1] | [1] | [1] | |

Изображены сохранение второй ошибки в буфере ошибок е 11-6

В буфер ошибок помещается до восьми текущих ошибок. Если после восьмой ошибки возникает следующая ошибка, то предпоследняя ошибка заменяется.

11.2 Ошибки

| | Код неполадки | Значение неполадки | Время появления неполадки | Время устранения неполадки |
|---------------------|------------------|-----------------------|------------------------------|-------------------------------|
| 1-ая неполадка | r0945[0] | r0949[0] r2133[0] | r2130[0] r0948[0] | r2136[0] r2109[0] |
| 2-ая неполадка | [1] | [1] [1] | [1] [1] | [1] [1] |
| 3-я неполадка | [2] | [2] [2] | [2] [2] | [2] [2] |
| 4-ая неполадка | [3] | [3] [3] | [3] [3] | [3] [3] |
| 5-ая неполадка | [4] | [4] [4] | [4] [4] | [4] [4] |
| 6-ая неполадка | [5] | [5] [5] | [5] [5] | [5] [5] |
| 7-ая неполадка | [6] | [6] [6] | [6] [6] | [6] [6] |
| последняя неполадка | [7] | [7] [7] | [7] [7] | [7] [7] |

Изображени Буфер ошибок заполнен
е 11-7

Квитирование

В большинстве случаев существуют возможности квитирования ошибки:

- Выключите и снова включите электропитание преобразователя.
- Нажмите кнопку квитирования на панели оператора
- Сигнал квитирования на цифровом входе 2
- Сигнал квитирования в бите 7 управляющего слова 1 (r0054) у управляющих модулей с интерфейсом полевой шины

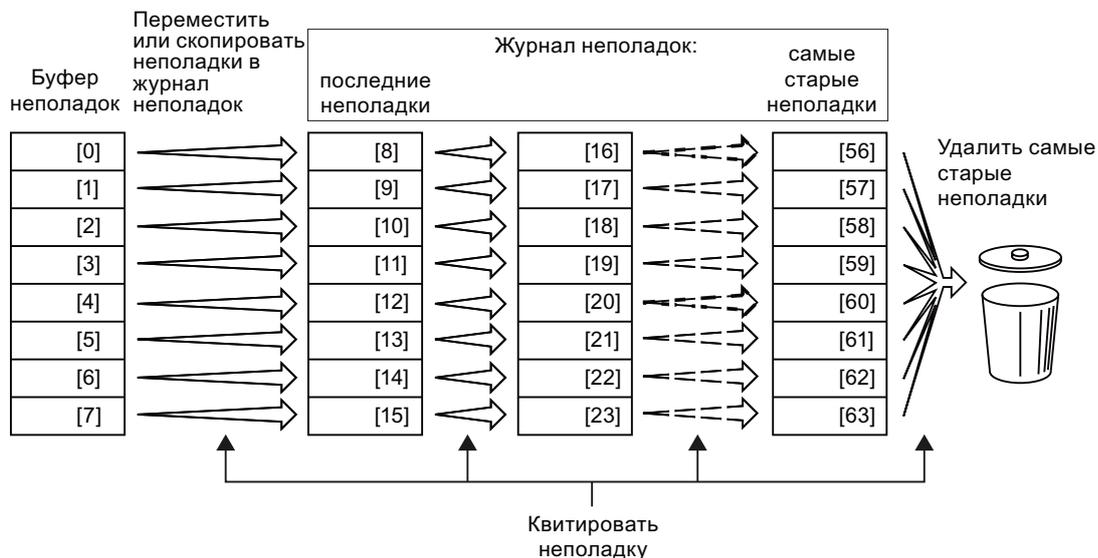
Ошибки, вызванные внутренним контролем аппаратных и микропрограммных средств преобразователя, могут быть квитированы только через выключение и повторное включение. В списке ошибок "Справочника по параметрированию" имеется указание на эту ограниченную возможность квитирования.

Очистить буфер ошибок: Журнал ошибок

В журнал ошибок вносится до 56 ошибок.

Пока ни одна из причин ошибок буфера ошибок не устранена, квитирование не действует. Если минимум одна из ошибок в буфере ошибок устранена (причина ошибки устранена) и ошибки квитируются, то происходит следующее:

1. Преобразователь передает все ошибки из буфера ошибок в первые восемь ячеек памяти журнала ошибок (индексы 8 ... 15).
2. Преобразователь удаляет все устраненные ошибки из буфера ошибок.
3. Преобразователь записывает момент времени квитирования устраненных ошибок в параметры r2136 и r2109 (время устранения ошибки).



Изображены Журнал ошибок после квитирования ошибок
е 11-8

После квитирования не устраненные ошибки находятся как в буфере ошибок, так и в журнале ошибок. У этих ошибок "Время возникновения ошибки" остается без изменений, а "Время устранения ошибки" остается пустым.

Если меньше восьми ошибок перемещено или скопировано в журнал ошибок, то ячейки памяти со старшими индексами остаются пустыми.

Преобразователь смещает сохраненные прежде в журнале ошибок значения на восемь индексов соответственно. Ошибки, находившиеся перед квитированием в индексах 56 ... 63, удаляются.

Очистка журнала ошибок

Для удаления всех ошибок из журнала ошибок установите параметр r0952 на ноль.

Параметры буфера ошибок и журнала ошибок

| Параметр | Описание |
|----------|---|
| r0945 | Код ошибки Индикация номеров возникших ошибок |
| r0948 | Время возникновения ошибки в миллисекундах Индикация момента времени появления ошибки в миллисекундах |
| r0949 | Значение ошибки Индикация дополнительной информации возникшей ошибки |

11.2 Ошибки

| Параметр | Описание |
|----------|--|
| r0952 | Счетчик сбоев Число возникших сбоев после последнего квитирования. При r0952 = 0 буфер ошибок очищается |
| r2109 | Время устранения ошибки в миллисекундах Индикация момента времени устранения ошибки в миллисекундах |
| r2130 | Время возникновения ошибки в днях Индикация момента времени появления ошибки в днях |
| r2131 | Текущий код ошибки Индикация кода самой старой еще активной ошибки |
| r2133 | Значение ошибки для значений с плавающей запятой Индикация дополнительной информации возникшей ошибки для значений с плавающей запятой |
| r2136 | Время устранения ошибки в днях Индикация момента времени устранения ошибки в днях |

Двигатель не включается

Если двигатель не включается, то проверьте следующее:

- Имеется ли ошибка?
Если да, то устраните причину ошибки и квитируйте ошибку.
- r0010 = 0?
Если нет, то преобразователь, например, еще находится в состоянии ввода в эксплуатацию.
- Преобразователь сигнализирует состояние "Готовность к включению" (r0052.0 = 1)?
- Отсутствие разрешений преобразователя (r0046)?
- Откуда преобразователь получает свое заданное значение скорости и свои команды (r0015)?

Расширенные установки для ошибок

| Параметр | Описание |
|---|--|
| Макс. для 20 различных кодов ошибок можно изменить реакцию двигателя на ошибку: | |
| r2100 | Установка номера ошибки для реакции на ошибку Выбор ошибок, для которых надо изменить реакцию на ошибку |
| r2101 | Установка реакции на ошибку Установка реакции на ошибку для выбранной ошибки |
| Макс. для 20 различных кодов ошибок можно изменить тип квитирования: | |
| r2126 | Установка номера ошибки для режима квитирования Выбор ошибок, для которых надо изменить тип квитирования |

| Параметр | Описание |
|---|--|
| p2127 | Установка режима квитирования Установка типа квитирования для выбранной ошибки 1: квитирование только через ВКЛЮЧЕНИЕ ПИТАНИЯ 2: квитирование СРАЗУ ЖЕ после устранения причины ошибки |
| До 20 различных ошибок могут быть изменены на предупреждение или ошибки могут быть запрещены: | |
| p2118 | Установка номера сообщения для типа сообщения Выбор сообщения, для которого меняется тип сообщения |
| p2119 | Установка типа сообщения Установка типа сообщения для выбранной ошибки 1: ошибка 2: предупреждение 3: нет сообщения |

Подробности можно найти в функциональной схеме 8075 и в описании параметров "Справочника по параметрированию".

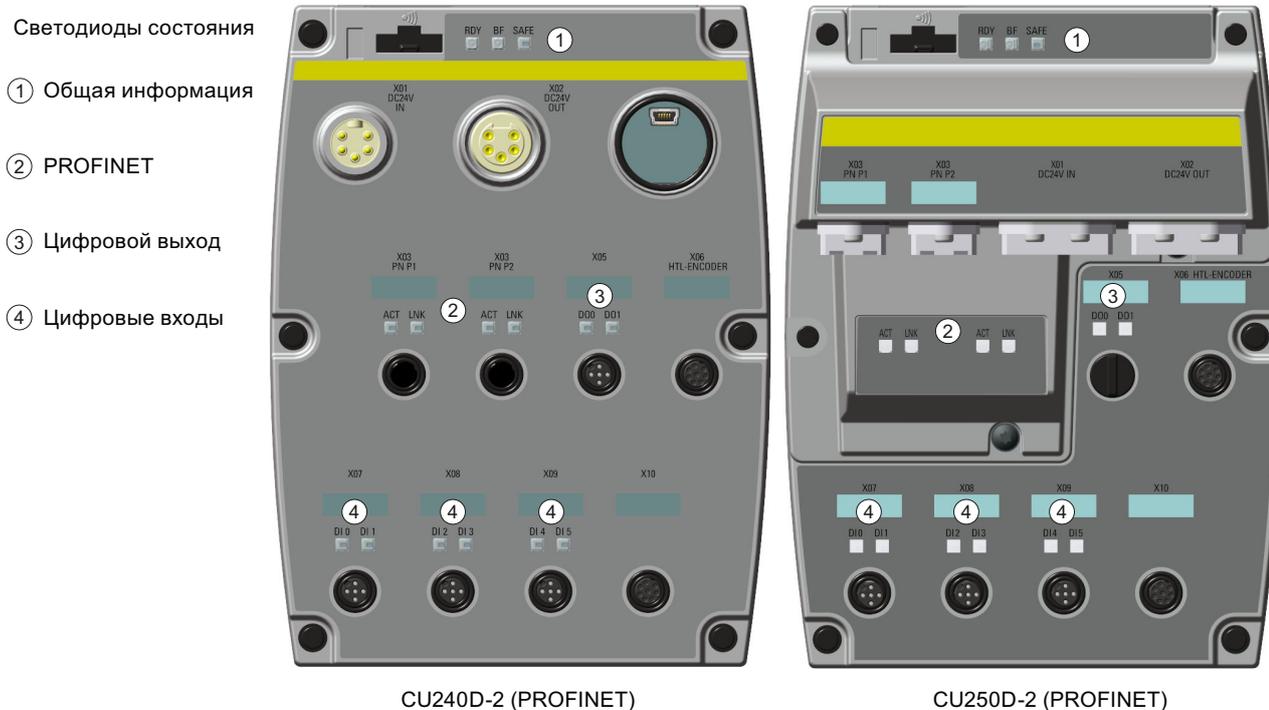
11.3 Обзор светодиодов состояния

Светодиодные индикаторы состояния

На управляющем модуле имеется ряд двухцветных светодиодов, показывающих рабочее состояние преобразователя. Светодиоды используются для отображения следующих состояний:

- Общие неисправности
- Состояние коммуникации
- Состояние входов и выходов
- Состояние Safety-Integrated

Расположение различных светодиодов на управляющем модуле показано на следующем рисунке.



Изображены Расположение светодиодов состояния
е 11-9

Объяснение светодиодов состояния

Объяснения различных состояний, отображаемых светодиодами, содержат следующие таблицы.

Таблица 11-1 Описание общих светодиодов состояния

| Светодиод | | Описание функций |
|---------------------------|---------------------------|--|
| RDY | BF | |
| ЗЕЛЕНЫЙ – вкл | - | Готовность к работе (нет активных ошибок) |
| ЗЕЛЕНЫЙ – мигает медленно | - | Ввод в эксплуатацию или сброс на заводскую установку |
| КРАСНЫЙ – вкл | Выкл | Выполняется обновление микропрограммного обеспечения |
| КРАСНЫЙ – мигает медленно | КРАСНЫЙ – мигает медленно | Обновление микропрограммного обеспечения завершено, необходимо выполнить системный сброс |
| КРАСНЫЙ – мигает быстро | - | Общие неисправности |
| КРАСНЫЙ – мигает быстро | КРАСНЫЙ – вкл | При обновлении FW возникла ошибка |
| КРАСНЫЙ – мигает быстро | КРАСНЫЙ – мигает быстро | Несовместимое микропрограммное обеспечение или неправильная карта памяти |

Таблица 11-2 Описание светодиодов коммуникации PROFIBUS

| Светодиод BF | Описание функций |
|---------------------------|--|
| Выкл | Циклический обмен данными (или PROFIBUS не используется, p2030 = 0) |
| КРАСНЫЙ – мигает медленно | Ошибка шины, ошибка конфигурации |
| КРАСНЫЙ – мигает быстро | Ошибка шины: - нет обмена данными - поиск скорости передачи данных в бодах – не удалось обнаружить правильную скорость передачи данных - соединение отсутствует – соединение между преобразователем и контроллером прервано |

Таблица 11-3 Описание светодиода SAFE

| Светодиод SAFE | Описание функций |
|--------------------------|--|
| Желтый – вкл | Одна или несколько функций безопасности разрешены, но не активны |
| ЖЕЛТЫЙ – мигает медленно | Одна или несколько функций безопасности активны, ошибки функций безопасности отсутствуют |
| ЖЕЛТЫЙ – мигает быстро | Преобразователь обнаружил ошибку функции безопасности и инициировал реакцию останова. |

Таблица 11-4 Описание светодиодов коммуникации PROFINET

| Светодиод | | Описание функций |
|------------|------|---|
| АСТ | LNK | |
| Вкл/мигает | Вкл | Соединение активно и передача данных выполняется, если мигает |
| Выкл | Выкл | Соединение неактивно без передачи данных |

Таблица 11-5 Описание светодиодов для цифрового входа и выхода

| Светодиод DI/DO | Описание функций |
|-----------------|---|
| Вкл | Вход/выход подключен и готов к работе |
| Выкл | Вход/выход не подключен и не готов к работе |

11.4 Время работы системы

Через обработку времени работы системы преобразователя можно решить, когда требуется своевременная замена изнашивающихся компонентов, к примеру, вентиляторов, двигателей и редуктора.

Принцип действия

Время работы системы начинает отсчитываться сразу после включения напряжения питания управляющего модуля. Время работы системы останавливается при отключенном управляющем модуле.

Время работы системы состоит из r2114[0] (миллисекунды) и r2114[1] (дни):

Время работы системы = r2114[1] × дни + r2114[0] × миллисекунды

Если r2114[0] достиг значения в 86.400.000 мсек (24 часа), то r2114[0] устанавливается на значение 0 и значение в r2114[1] увеличивается на 1.

На основе времени работы системы можно восстановить временную последовательность неполадок и предупреждений. При появлении соответствующего сообщения значения параметра r2114 без изменений передаются в соответствующие параметры буфера предупреждений или неполадок, см. главу Предупреждения, ошибки и системные сообщения (Страница 319).

| Параметр | Описание |
|----------|-----------------------------|
| r2114[0] | Время работы системы (мсек) |
| r2114[1] | Время работы системы (дни) |

Сброс времени работы системы невозможен.

11.5 Список предупреждений и ошибок

Axxxxx: Предупреждение

Fyyyyy: Ошибка

Таблица 11-6 Ошибки, квитируемые только через выключение и повторное включение преобразователя (системный сброс)

| Номер | Причина | Метод устранения |
|--------|---|--|
| F01000 | Программная ошибка в CU | Замените CU. |
| F01001 | Плавающая запятая, исключение | Выключите и снова включите CU. |
| F01015 | Программная ошибка в CU | Обновите FW или свяжитесь с техподдержкой. |
| F01018 | Неоднократное прерывание запуска | После этой ошибки преобразователь запускается с заводскими установками. Метод устранения: Сохраните заводскую установку с p0971=1. Выключите и снова включите CU. После снова введите преобразователь в эксплуатацию. |
| F01040 | Необходимо сохранить параметры | Сохраните параметры (p0971). Выключите и снова включите CU. |
| F01044 | Ошибка загрузки данных с карты памяти | Замените карту памяти или CU. |
| F01105 | CU: недостаточно памяти | Сократите число блоков данных. |
| F01205 | CU: переполнение слота | Свяжитесь с техподдержкой. |
| F01250 | Аппаратная ошибка CU | Замените CU. |
| F01512 | Была предпринята попытка вычисления переводного множителя для отсутствующего нормирования | Создайте нормирование или проверьте передаваемое значение. |
| F01662 | Аппаратная ошибка CU | Выключите и снова включите CU, обновите FW или свяжитесь с техподдержкой. |
| F30022 | Силовой модуль: контроль U_{CE} | Проверьте или замените силовой модуль. |
| F30052 | Ошибка данных силовой части | Замените силовой модуль или обновите FW CU. |
| F30053 | FPGA ошибка данных | Замените силовой модуль. |
| F30662 | Аппаратная ошибка CU | Выключите и снова включите CU, обновите FW или свяжитесь с техподдержкой. |
| F30664 | Запуск CU прерван | Выключите и снова включите CU, обновите FW или свяжитесь с техподдержкой. |
| F30850 | Программная ошибка в силовом модуле | Замените силовой модуль или свяжитесь с техподдержкой. |

Таблица 11-7 Важнейшие предупреждения и ошибки функций безопасности

| Номер | Причина | Метод устранения | |
|--|---|---|--|
| F01600 | Иницирован STOP A | Выберите и снова отмените выбор STO | |
| F01650 | Требуется приемочное испытание | Выполните приемочное испытание и составьте протокол приемочного испытания. После выключите и снова включите управляющий модуль. | |
| F01659 | Задание записи для параметров отклонено | Причина: Был необходим сброс преобразователя на заводские установки. Но сброс функций безопасности заблокирован, так как функции безопасности в настоящий момент разрешены. Метод устранения с помощью панели оператора: | |
| | | p0010 = 30 | Сброс параметров |
| | | p9761 = ... | Введите пароль для функций безопасности. |
| | | p0970 = 5 | Запуск сброса параметров Safety. Преобразователь устанавливает p0970 = 5 после сброса параметров. |
| После снова сбросьте преобразователь на заводскую установку. | | | |
| A01666 | Статический 1-сигнал на F-DI для безопасного квитирования | Установите F-DI на логический 0-сигнал. | |
| A01698 | Режим ввода в эксплуатацию для функций безопасности активен | Это сообщение исчезает после завершения ввода в эксплуатацию Safety. | |
| A01699 | Необходим тест цепей отключения | После следующей отмены выбора функции "STO" сообщение исчезает и время контроля сбрасывается. | |
| F30600 | Иницирован STOP A | Выберите и снова отмените выбор STO | |

Таблица 11-8 Важнейшие предупреждения и ошибки

| Номер | Причина | Метод устранения |
|--------|--|--|
| F01018 | Неоднократное прерывание запуска | 1. Выключите и снова включите модуль. 2. После этой ошибки выполняется запуск модуля с заводскими установками. 3. Заново введите преобразователь в эксплуатацию. |
| A01028 | Ошибка конфигурации | Пояснение: Параметрирование на карте памяти было создано на модуле другого типа (заказной номер, MLFB). Проверьте параметры модуля и при необходимости выполните новый ввод в эксплуатацию. |
| F01033 | Переключение единиц измерения: недействительное значение исходного параметра | Установите значение исходного параметра отличным от 0.0 (p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004). |
| F01034 | Переключение единиц измерения: не удалось рассчитать значения параметра после изменения исходного значения | Выберите значение исходного параметра таким, чтобы можно было вычислять соответствующие параметры в относительном представлении (p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004). |

11.5 Список предупреждений и ошибок

| Номер | Причина | Метод устранения |
|--|---|---|
| F01122 | Слишком высокая частота на входе измерительного щупа | Уменьшите частоту импульсов на входе измерительного щупа. |
| A01590 | Интервал ТО двигателя истек | Выполните ТО и заново установите интервал ТО (p0651). |
| A01900 | PROFIBUS: ошибка конфигурационной телеграммы | Пояснение: PROFIBUS-Master пытается установить соединение с неправильной конфигурационной телеграммой Проверьте конфигурацию шины на стороне Master и Slave. |
| A01910 F01910 | Тайм-аут заданного значения | Предупреждение создается, если p2040 \neq 0 мс и имеет место одна из следующих причин: <ul style="list-style-type: none"> • шинное соединение прервано • MODBUS-Master отключен • ошибка коммуникации (CRC, бит четности, логическая ошибка) • слишком маленькое значение для времени контроля полевой шины (p2040) |
| A01920 | PROFIBUS: прерывание циклического соединения | Пояснение: Циклическое соединение с PROFIBUS-Master прервано. Восстановите соединение PROFIBUS и активируйте PROFIBUS-Master в циклическом режиме. |
| A03520 | Ошибка датчика температуры | Проверьте правильность подключения датчика. |
| A05000 A05001 A05002 A05004 A05006 | Перегрев силового модуля | Проверьте следующее: <ul style="list-style-type: none"> - Находится ли температура окружающей среды в пределах установленных предельных значений? - Условия нагрузки и нагрузочный цикл рассчитаны правильно? - Неполадка охлаждения? |
| F06310 | Напряжение питающей сети (p0210) спараметрировано неправильно | Проверьте и при необходимости измените спараметрированное напряжение питающей сети (p0210). Проверьте напряжение сети. |
| F07011 | Перегрев двигателя | Снизьте нагрузку двигателя. Проверьте температуру окружающей среды. Проверьте проводку и подключение датчика. |
| A07012 | I2t модель двигателя, перегрев | Проверьте и при необходимости уменьшите нагрузку на двигатель. Проверьте температуру окружающей среды двигателя. Проверьте тепловую постоянную времени p0611. Проверьте порог ошибки перегрева p0605. |
| A07015 | Датчик температуры двигателя - предупреждение | Проверьте правильность подключения датчика. Проверьте параметрирование (p0601). |
| F07016 | Ошибка датчика температуры двигателя | Проверьте правильность подключения датчика. Проверьте параметрирование (p0601). Отключите ошибку датчика температуры (p0607 = 0). |
| F07086 F07088 | Переключение единиц измерения: нарушение границы параметра | Проверьте и при необходимости исправьте согласованные значения параметра. |

| Номер | Причина | Метод устранения |
|--------|--|---|
| F07320 | Автоматический перезапуск отменен | Увеличьте число попыток перезапуска (p1211). Текущее число попыток запуска отображается r1214. Увеличьте время ожидания в p1212 и/или время контроля в p1213. Подайте команду ВКЛ (p0840). Увеличьте или отключите время контроля силовой части (p0857). Уменьшите время ожидания для сброса счетчика ошибок p1213[1], чтобы меньше ошибок регистрировалось за интервал времени. |
| A07321 | Автоматический перезапуск активен | Пояснение: Автоматический рестарт (AR) активен. При восстановлении питания и/или устранении причин для имеющихся ошибок, привод снова включается автоматически. |
| F07330 | Измеренный ток поиска слишком низкий | Увеличьте ток поиска (p1202), проверьте подключение двигателя. |
| A07400 | Регулятор V_{DC_max} активен | Если вмешательство регулятора нежелательно: <ul style="list-style-type: none"> Увеличьте время торможения. Отключите регулятор V_{DC_max} (p1240 = 0 для векторного управления, p1280 = 0 для управления U/f). |
| A07409 | Управление U/f, активен токоограничительный регулятор | Предупреждение исчезает автоматически после одного из следующих вмешательств: <ul style="list-style-type: none"> Увеличьте границу тока (p0640). Уменьшите нагрузку. Сделайте более медленной ramпы разгона для заданной скорости. |
| A07441 | Сохранение смещения позиции юстировки абсолютного энкодера | Предупреждение исчезает автоматически после сохранения смещения. |
| F07443 | Координата референтной точки вне допустимого диапазона | Установите для координаты референтной точки значение, ниже указанного в значении ошибки r0949 (дес. интерпретация). |
| F07450 | Сработал контроль покоя | Привод по истечении времени контроля покоя (p2543) вышел из окна состояния покоя (p2542). Проверьте правильность установки следующих параметров: <ul style="list-style-type: none"> Инверсия фактического значения положения (p0410) Окно состояния покоя слишком маленькое (p2542)? Время контроля покоя слишком короткое (p2543)? Коэффициент усиления замкнутой цепи позиционирования слишком низкий (p2538)? Коэффициент усиления замкнутой цепи позиционирования слишком высокий (нестабильность/колебания, p2538)? Механическая перегрузка? Другие возможные причины: <ul style="list-style-type: none"> Неправильный соединительный кабель между двигателем и преобразователем (нет фазы, фазы спутаны). Выбор режима слежения при выборе идентификации двигателя (BI: p2655[0] = 1-сигнал). |

11.5 Список предупреждений и ошибок

| Номер | Причина | Метод устранения |
|--------|--|--|
| F07451 | Сработал контроль позиционирования | Привод по истечении времени контроля позиционирования (p2545) еще не достиг окна позиционирования (p2544). Проверьте правильность установки следующих параметров: <ul style="list-style-type: none"> • Окно позиционирования слишком маленькое (p2544)? • Время контроля позиционирования слишком короткое (p2545)? • Коэффициент усиления замкнутой цепи позиционирования слишком низкий (p2538)? • Коэффициент усиления замкнутой цепи позиционирования слишком высокий (нестабильность/колебания, p2538)? Другая возможная причина: механический зажим. |
| F07452 | Слишком большое отклонение, обусловленное запаздыванием | Разница между заданным и фактическим значением положения (отклонение, обусловленное запаздыванием, динамическая модель, r2563) превышает допуск (p2546). Возможные причины: <ul style="list-style-type: none"> • Темп момента вращения или разгона привода превышен. • Ошибка системы измерения положения. • Неправильное направление регулирования. • Механическая блокировка. • Слишком высокая скорость перемещения или слишком высокие погрешности заданного значения положения. |
| F07453 | Ошибка подготовки фактического значения положения | Проверьте датчик для подготовки фактического значения положения. |
| A07454 | Неправильный датчик для подготовки фактического значения положения | Проверьте, имеет ли место одна из следующих причин: <ul style="list-style-type: none"> • Датчик для подготовки фактического значения положения не согласован (p2502 = 0). • Датчик согласован, но без блока данных датчика (p0187 = 99 или p0188 = 99 или p0189 = 99). • Датчик и блок данных датчика согласованы, но в блоке данных датчика нет данных датчика (p0400 = 0) или данные являются недействительными (например, p0408 = 0). |
| A07455 | Макс. скорость ограничена | Макс. скорость (p2571) слишком высока для правильного расчета коррекции модуло. Метод устранения: <ul style="list-style-type: none"> • Уменьшите макс. скорость (p2571). • Увеличьте время выборки для позиционирования (p0115[5]). |
| A07456 | Заданная скорость ограничена | Текущая заданная скорость выше, чем спараметрированная макс. скорость (p2571), и поэтому ограничивается. Метод устранения: <ul style="list-style-type: none"> • Проверьте установленную заданную скорость. • Уменьшите процентовку скорости (CI: p2646). • Увеличьте макс. скорость (p2571). |

| Номер | Причина | Метод устранения |
|--------|--|---|
| A07457 | Недопустимая комбинация входных сигналов | <p>Была обнаружена недопустимая комбинация одновременно установленных входных сигналов, например:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Толчковая подача 1 и толчковая подача 2 (p2589, p2590). • Толчковая подача 1 или толчковая подача 2 и прямая установка заданного значения/MDI (p2589, p2590, p2647). • Толчковая подача 1 или толчковая подача 2 и запуск реферирования (p2589, p2590, p2595). • Толчковая подача 1 или толчковая подача 2 и активация задания перемещения (p2589, p2590, p2631). • Прямая установка заданного значения/MDI и запуск реферирования (p2647, p2595). • Прямая установка заданного значения/MDI и активация задания перемещения (p2647, p2631). • Запуск реферирования и активация задания перемещения (p2595, p2631). |
| F07458 | Референтный кулачок не найден | <p>После запуска движения к референтной точке ось прошла макс. допустимый путь для поиска референтного кулачка, не найдя его. Метод устранения:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Проверьте входной бинектор "Референтный кулачок" (BI: p2612). • Проверьте макс. допустимый путь до референтного кулачка (p2606). • Если ось не имеет референтного кулачка, то установите p2607 = 0. |
| F07459 | Нет нулевой метки | <p>После выхода из референтного кулачка ось прошла макс. допустимый путь между референтным кулачком и нулевой меткой, не найдя её. Метод устранения:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Проверьте датчик на предмет нулевой метки. • Проверьте макс. допустимый путь между референтным кулачком и нулевой меткой (p2609). • Используйте внешнюю нулевую метку датчика (эквивалент нулевой метки) (p0494). |
| F07460 | Конец референтного кулачка не найден | <p>При движении к референтной точке ось при подводе к нулевой метке достигла конца области перемещения, не обнаружив фронта на входном бинекторе "Референтный кулачок" (BI: p2612). Метод устранения:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Проверьте входной бинектор "Референтный кулачок" (BI: p2612). |
| A07461 | Референтная точка не установлена | Выполните реферирование |
| A07462 | Выбранного номера кадра перемещения не существует | Исправьте программу перемещения. |
| A07463 | Внешняя смена кадра в кадре перемещения не запрошена | Устраните причину отсутствия фронта на входном бинекторе (BI: p2632). |
| F07464 | Противоречивый кадр перемещения | Проверьте кадр перемещения и при необходимости учитывайте имеющиеся предупреждения. |
| A07465 | Отсутствует следующий кадр для кадра перемещения | <ul style="list-style-type: none"> • Спараметрируйте этот кадр перемещения с условием переключения КОНЕЦ. • Спараметрируйте следующие кадры перемещения с увеличивающимися номерами кадров и установите условие переключения КОНЕЦ на последнем кадре. |

11.5 Список предупреждений и ошибок

| Номер | Причина | Метод устранения |
|--------|---|--|
| A07466 | Номер кадра перемещения присвоен повторно | Исправьте кадры перемещения. |
| A07467 | Недопустимый параметр задания у кадра перемещения | Исправьте параметр задания в кадре перемещения. |
| A07468 | Цель перехода кадра перемещения не существует | <ul style="list-style-type: none"> Исправьте кадр перемещения. Добавьте отсутствующий кадр перемещения. |
| A07469 | Заданная позиция кадра перемещения < программный конечный выключатель минус | <ul style="list-style-type: none"> Исправьте кадр перемещения. Измените программный конечный выключатель минус (CI: p2578, p2580). Измените программный конечный выключатель плюс (CI: p2579, p2581). |
| A07470 | Заданная позиция кадра перемещения > программный конечный выключатель плюс | |
| A07471 | Заданная позиция кадра перемещения вне диапазона модуло | <ul style="list-style-type: none"> Исправьте заданную позицию в кадре перемещения. Измените диапазон модуло (p2576). |
| A07472 | Кадр перемещения ABS_POS/ABS_NEG невозможен | Исправьте кадр перемещения. |
| A07473 | Выполнен подвод к началу диапазона перемещения | Выполните отвод в положительном направлении. |
| A07474 | Выполнен подвод к концу диапазона перемещения | Выполните отвод в отрицательном направлении. |
| F07475 | Заданная позиция < начало диапазона перемещения | Исправьте заданную позицию. |
| F07476 | Заданная позиция > конец диапазона перемещения | |
| A07477 | Заданная позиция < программный конечный выключатель минус | <ul style="list-style-type: none"> Исправьте заданную позицию. Измените программный конечный выключатель минус (CI: p2578, p2580). Измените программный конечный выключатель плюс (CI: p2579, p2581). |
| A07478 | Заданная позиция > программный конечный выключатель плюс | |
| A07479 | Наезд на программный конечный выключатель минус | <ul style="list-style-type: none"> Исправьте заданную позицию. Измените программный конечный выключатель минус (CI: p2578, p2580). Измените программный конечный выключатель плюс (CI: p2579, p2581). |
| A07480 | Наезд на программный конечный выключатель плюс | |
| F07481 | Позиция оси < программный конечный выключатель минус | <ul style="list-style-type: none"> Исправьте заданную позицию. Измените программный конечный выключатель минус (CI: p2578, p2580). Измените программный конечный выключатель плюс (CI: p2579, p2581). |
| F07482 | Позиция оси > программный конечный выключатель плюс | |
| A07483 | Наезд на жесткий упор, зажимной момент не достигнут | <ul style="list-style-type: none"> Проверьте максимальный моментобразующий ток (r1533). Проверьте предельные моменты (p1520, p1521). Проверьте предельные мощности (p1530, p1531). |
| F07484 | Жесткий упор вне окна контроля | <p>В состоянии "Жесткий упор достигнут" ось двигалась вне установленного окна контроля (p2635). Метод устранения:</p> <ul style="list-style-type: none"> Проверьте окно контроля (p2635). Проверьте механику. |

| Номер | Причина | Метод устранения |
|--------|---|--|
| F07485 | Жесткий упор не достигнут | В кадре перемещения в задание ЖЕСТКИЙ УПОР конечная позиция была достигнута без определения жесткого упора. Метод устранения: <ul style="list-style-type: none"> • Проверьте кадр перемещения и перенесите заданную позицию дальше в деталь. • Проверьте управляющий сигнал "Жесткий упор достигнут" (p2637). • Уменьшите макс. окно отклонения, обусловленного запаздыванием, для обнаружения жесткого упора (p2634). |
| A07486 | Нет промежуточного останова | Подайте 1-сигнал на входной бинектор "Нет промежуточного останова/промежуточный останов" (BI: p2640) и заново запустите движение. |
| A07487 | Нет отклонения задания перемещения | Подайте 1-сигнал на входной бинектор "Нет отклонения задания перемещения/отклонение задания перемещения" (BI: p2641) и заново запустите движение. |
| F07488 | Относительное позиционирование невозможно | В режиме работы "Прямая установка заданного значения/MDI" при непрерывном применении (p2649 = 1) было выбрано относительное позиционирование (BI: p2648 = 0-сигнал). Исправьте выбор. |
| A07489 | Коррекция референтной точки вне окна | При функции "Реферирование на лету" разница между измеренной позицией на измерительном щупе и координатой референтной точки вне спараметрированного окна. Метод устранения: <ul style="list-style-type: none"> • Проверьте механику. • Проверьте параметрирование окна (p2602). |
| F07490 | Разрешение сброшено при перемещении | Установите сигналы разрешения. |
| F07491 | Выполнен подвод к СТОП-кулачку минус | Выйдите из СТОП-кулачка минус в положительном направлении перемещения и отведите ось в действительную область перемещения. |
| F07492 | Выполнен подвод к СТОП-кулачку плюс | Выйдите из СТОП-кулачка плюс в отрицательном направлении перемещения и отведите ось в действительную область перемещения. |
| F07493 | Переполнение диапазона значений для фактического значения положения | Диапазон значений -2147483648 ... 2147483647) для отображения фактического значения положения был превышен. Метод устранения: При необходимости уменьшите область перемещения или разрешение положения (p2506). |
| A07495 | Эталонная функция отменена | Активированная эталонная функция (поиск референтной метки или обработка измерительного щупа) была отменена. Возможные причины: <ul style="list-style-type: none"> • Ошибка датчика • Поиск референтной метки или обработка измерительного щупа активированы одновременно (BI: p2508 и BI: p2509 = 1-сигнал). • Активированная эталонная функция (поиск референтной метки или обработка измерительного щупа) была деактивирована (BI: p2508 и BI: p2509 = 0-сигнал). |
| A07496 | Разрешение невозможно | Разрешение для простого позиционера невозможно из-за отсутствия как минимум одного сигнала. Причины: <ul style="list-style-type: none"> • EPOS нет разрешения (BI: p2656). • Фактическое значение положения, нет действительного подтверждения (BI: p2658). |

11.5 Список предупреждений и ошибок

| Номер | Причина | Метод устранения |
|------------------|--|--|
| F07499 | Подвод к реверсивному кулачку в неправильном направлении перемещения | Проверьте подключение реверсивного кулачка (BI: p2613, BI: p2614). |
| F07503 | Подвод к СТОП-кулачку в неправильном направлении перемещения | Проверьте подключение СТОП-кулачка (BI: p2569, BI: p2570). |
| A07505 | Задание жесткого упора в режиме U/f/SLVC невозможно | Измените режим работы управления/регулирования (p1300). |
| A07557 A07558 | Координата референтной точки вне допустимого диапазона | Полученная при юстировке датчика через входной коннектор CI: p2599 координата референтной точки лежит вне половины диапазона датчика и не может быть установлена в качестве текущей позиции оси. Метод устранения: Исправьте координату референтной точки. |
| A07577 A07578 | Обработка измерительного щупа невозможна | <ul style="list-style-type: none"> • Настройте входную клемму для измерительного щупа (p0488, p0489 bzw. p2517, p2518). • Уменьшите частоту импульсов на измерительном щупе. |
| A07581 A07582 | Ошибка подготовки фактического значения положения | Проверьте датчик для подготовки фактического значения положения. |
| A07584 A07585 | Уставка положения активирована | Предупреждение исчезает автоматически при BI: p2514 = 0-сигнал. |
| A07587 A07588 | Неправильный датчик для подготовки фактического значения положения | Блок данных датчика согласован, но в блоке данных датчика нет данных датчика (p0400 = 0) или данные являются недействительными (например, p0408 = 0). Метод устранения: Проверьте блоки данных привода и блоки данных датчика. |
| A07593 A07594 | Диапазон значений для фактического значения положения превышен | Диапазон значений (-2147483648 ... 2147483647) для отображения фактического значения положения был превышен. Метод устранения: Уменьшите область перемещения или разрешение положения. |
| A07596 A07597 | Эталонная функция отменена | Активированная эталонная функция (поиск референтной метки или обработка измерительного щупа) была отменена. Возможные причины: <ul style="list-style-type: none"> • Ошибка датчика • Поиск референтной метки или обработка измерительного щупа активированы одновременно (BI: p2508 и BI: p2509 = 1-сигнал). • Активированная эталонная функция (поиск референтной метки или обработка измерительного щупа) была деактивирована (BI: p2508 и BI: p2509 = 0-сигнал). |
| F07599 F07600 | Юстировка невозможна | Макс. значение датчика умноженное на коэффициент для пересчета абсолютного положения (r0483 или r2723) из инкрементов и единицы длины (LU) превысило диапазон значений (-2147483648 ... 2147483647) для отображения фактического значения положения. |

| Номер | Причина | Метод устранения |
|----------------------------|---|--|
| F07801 | Ток перегрузки двигателя | <p>Проверьте границы тока (p0640).</p> <p>Векторное управление: Проверьте регулятор тока (p1715, p1717).</p> <p>Управление U/f: Проверьте токоограничительный регулятор (p1340 ... p1346).</p> <p>Увеличьте рампу разгона (p1120) или уменьшите нагрузку.</p> <p>Проверьте двигатель и кабель двигателя на предмет короткого замыкания и замыкания на землю.</p> <p>Проверьте схему включения двигателя (звезда/треугольник) и параметры на шильдике.</p> <p>Проверьте комбинацию силовой части и двигателя.</p> <p>Выберите функцию рестарта на лету (p1200), если происходит подключение к вращающемуся двигателю.</p> |
| A07805 | Привод: перегрузка силовой части I2t | <ul style="list-style-type: none"> • Уменьшите длительную нагрузку. • Согласуйте нагрузочный цикл. • Проверьте согласование ном. токов двигателя и силовой части. |
| F07806 | Генераторная граница мощности превышена | <p>Увеличьте рампу торможения.</p> <p>Уменьшите движущую нагрузку.</p> <p>Используйте силовую часть с более высокой рекуперацией.</p> <p>Для векторного управления генераторная граница мощности в p1531 может быть уменьшена так, что ошибка больше не появится.</p> |
| F07807 | Обнаружено короткое замыкание | <ul style="list-style-type: none"> • Проверьте соединение преобразователя со стороны двигателя на предмет наличия межпроводного короткого замыкания. • Исключите спутывание кабелей питания и двигателя. |
| A07850 A07851 A07852 | Внешнее предупреждение 1 ... 3 | <p>Был подан сигнал для "Внешнего предупреждения 1".</p> <p>Параметры p2112, p2116 и p2117 определяют источники сигнала для внешнего предупреждения 1... 3.</p> <p>Метод устранения: Устраните причины для этих предупреждений.</p> |
| F07860 F07861 F07862 | Внешняя ошибка 1 ... 3 | Устраните внешние причины для этих ошибок. |
| F07900 | Двигатель заблокирован | <p>Проверьте двигатель на предмет свободного вращения.</p> <p>Проверьте границы момента вращения (r1538 и r1539).</p> <p>Проверьте параметры сообщения "Двигатель заблокирован" (p2175, p2177).</p> |
| F07901 | Скорость двигателя выше номинальной | <p>Активируйте предупредительное ограничение регулятора скорости (p1401 Бит 7 = 1).</p> <p>Увеличьте гистерезис сообщения о скорости вращения выше номинальной p2162.</p> |
| F07902 | Двигатель опрокинулся | <p>Проверьте, правильно ли настроены параметры двигателя, и выполните идентификацию двигателя.</p> <p>Проверьте границы тока (p0640, r0067, r0289). При слишком низких границах тока намагничивание привода невозможно.</p> <p>Проверьте, не отсоединились ли кабели двигателя при работе.</p> |
| A07903 | Погрешность скорости двигателя | <p>Увеличьте p2163 и/или p2166.</p> <p>Увеличьте границы момента вращения, тока и мощности.</p> |

11.5 Список предупреждений и ошибок

| Номер | Причина | Метод устранения |
|--------|--|---|
| A07910 | Перегрев двигателя | Проверьте нагрузку двигателя. Проверьте температуру окружающей среды двигателя. Проверьте датчик КТУ84. Проверьте перегревы тепловой модели (p0626 ... p0628). |
| A07920 | Слишком низкий момент вращения/скорость | Момент вращения отклоняется от огибающей момента вращения/ скорости. <ul style="list-style-type: none"> Проверьте соединение между двигателем и нагрузкой. Установите параметрирование согласно нагрузке. |
| A07921 | Слишком высокий момент вращения/скорость | |
| A07922 | Момент вращения/скорость вне допуска | |
| F07923 | Слишком низкий момент вращения/скорость | <ul style="list-style-type: none"> Проверьте соединение между двигателем и нагрузкой. Установите параметрирование согласно нагрузке. |
| F07924 | Слишком высокий момент вращения/скорость | |
| A07927 | Торможение постоянным током активно | Не требуется |
| A07975 | Движение до нулевой метки - ожидается установка заданного значения | Предупреждение исчезает автоматически после обнаружения нулевой метки. |
| A07980 | Измерение при вращении активировано | Не требуется |
| A07981 | Измерение при вращении, разрешения отсутствуют | Квитируйте имеющиеся ошибки. Восстановите отсутствующие разрешения (см. r00002, r0046). |
| A07991 | Идентификация данных двигателя активирована | Включите двигатель и идентифицируйте параметры двигателя. |
| F08501 | Тайм-аут заданного значения | <ul style="list-style-type: none"> Проверьте соединение PROFINET. Переведите контроллер в состояние RUN. При повторении ошибки проверьте установленное время контроля p2044. |
| F08502 | Время контроля стробового импульса истекло | <ul style="list-style-type: none"> Проверьте соединение PROFINET. |
| F08510 | Неправильные данные конфигурации передачи | <ul style="list-style-type: none"> Проверьте конфигурацию PROFINET |
| A08511 | Неправильные данные конфигурации приема | |
| A08526 | Нет циклического соединения | <ul style="list-style-type: none"> Активируйте контроллер в циклическом режиме. Проверьте параметры «Имя станции» и «IP станции» (r61000, r61001). |
| A08565 | Ошибка из-за несовместимости в изменяемых параметрах | Проверьте следующее: <ul style="list-style-type: none"> Неправильные адрес IP, маска подсети или шлюз по умолчанию. Повторение адреса IP или имени станции в сети. Неправильные символы в имени станции. |

| Номер | Причина | Метод устранения |
|--------|---|---|
| F08700 | Ошибка коммуникации | <p>Возникла ошибка коммуникации CAN. Проверьте следующее:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Шина. • Скорость передачи данных в бодах (p8622). • Тактовая синхронизация (p8623). • Master <p>Вручную запустите CAN-контроллер с p8608 = 1 после устранения причины ошибки!</p> |
| F13100 | Защита ноу-хау: Ошибка защиты от копирования | <p>Защита ноу-хау, а также защита от копирования для карты памяти, активна. При проверке карты памяти возникла ошибка.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Вставьте подходящую карту памяти и на время выключите и снова включите напряжение питания преобразователя (ВКЛЮЧЕНИЕ ПИТАНИЯ). • Деактивируйте защиту от копирования (p7765). |
| F13101 | Защита ноу-хау: Невозможно активировать защиту от копирования | Вставьте правильную карту памяти. |
| F30001 | Перегрузка по току | <p>Проверьте следующее:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Параметры двигателя, при необходимости выполните ввод в эксплуатацию • Тип соединения двигателя (Y / Δ) • Режим U/f: Согласование ном. токов двигателя и силовой части • Качество сети • Правильное подключение сетевого коммутирующего дросселя. • Соединения силовых кабелей • Силовые кабели на предмет короткого замыкания или замыкания на землю • Длину силовых кабелей • Фазы сети <p>Если это не помогает:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Режим U/f: Увеличьте рампу разгона • Уменьшите нагрузку • Замените силовую часть |
| F30002 | Напряжение промежуточного контура, перенапряжение | <p>Увеличьте время торможения (p1121).</p> <p>Установите время сглаживания (p1130, p1136).</p> <p>Активируйте регулятор напряжения промежуточного контура (p1240, p1280).</p> <p>Проверьте напряжение сети (p0210).</p> <p>Проверьте фазы сети.</p> |
| F30003 | Напряжение промежуточного контура, пониженное напряжение | Проверьте напряжение сети (p0210). |
| F30004 | Перегрев преобразователя | <p>Проверьте, работает ли преобразователь.</p> <p>Проверьте, находится ли температура окружающей среды в допустимом диапазоне.</p> <p>Проверьте, не перегружен ли двигатель.</p> <p>Уменьшите частоту импульсов.</p> |

11.5 Список предупреждений и ошибок

| Номер | Причина | Метод устранения |
|--------|---|---|
| F30005 | Перегрузка I2t преобразователь | Проверьте ном. токи двигателя и силового модуля. Уменьшите границу тока р0640. При работе с характеристикой U/f: Уменьшите р1341. |
| F30011 | Выпадение фазы сети | Проверьте входные предохранители преобразователя. Проверьте электропроводку к двигателю. |
| F30015 | Выпадение фазы, электропроводка к двигателю | Проверьте электропроводку к двигателю. Увеличьте время разгона или торможения (р1120). |
| F30021 | Замыкание на землю | <ul style="list-style-type: none"> Проверьте соединение силовых кабелей. Проверьте двигатель. Проверьте преобразователь тока. Проверьте кабели и контакты соединения тормоза (возможен обрыв провода). |
| F30027 | Подзарядка промежуточного контура, контроль времени | Проверьте напряжение сети на входных клеммах. Проверьте параметры напряжения сети (р0210). |
| F30035 | Перегрев приточного воздуха | <ul style="list-style-type: none"> Проверьте, вращается ли вентилятор. Проверьте фильтрующие элементы. Проверьте, находится ли температура окружающей среды в допустимом диапазоне. |
| F30036 | Перегрев, внутренняя полость | |
| F30037 | Перегрев выпрямителя | См. F30035 и дополнительно: <ul style="list-style-type: none"> Проверьте нагрузку двигателя. Проверьте фазы сети |
| A30049 | Вентилятор внутренней полости неисправен | Проверьте вентилятор внутренней полости и при необходимости замените. |
| F30059 | Вентилятор внутренней полости неисправен | Проверьте вентилятор внутренней полости и при необходимости замените. |
| A30502 | Перенапряжение промежуточного контура | <ul style="list-style-type: none"> Проверьте напряжение питающей сети устройств (р0210). Проверьте параметры сетевого дросселя. |
| A30920 | Ошибка датчика температуры | Проверьте правильность подключения датчика. |
| F31100 | Ошибка интервала нулевых меток | Измеренный интервал нулевых меток не соответствует спараметрированному интервалу нулевых меток. Метод устранения: |
| F31101 | Выпадение нулевой метки | <ul style="list-style-type: none"> Проверьте проводку кабелей датчика согласно требованиям ЭМС. Проверьте разъемы. Проверьте тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками). Согласуйте параметры для интервала нулевых меток (р0424, р0425). При сигнализации превышения порога скорости при необходимости уменьшите время фильтрации (р0438). |
| F31118 | Разность скоростей вне допуска | Разность скоростей на датчике НТЛ/ТТЛ превышала значение в р0492 в нескольких циклах выборки. |
| A31418 | Превышение разности скоростей на частоту выборки | <ul style="list-style-type: none"> Проверьте фидер счетчика оборотов на предмет прерываний. Проверьте заземление экрана тахометра. Увеличьте макс. разницу скорости на цикл выборки (р0492). |
| F31905 | Неправильное параметрирование | Проверьте, соответствует ли тип подключенного датчика спараметрированному типу датчика |

| Номер | Причина | Метод устранения |
|------------------|--|---|
| A31915 | Ошибка конфигурации | Датчик распознает при сконфигурированном точном разрешении Gx_IST2 макс. возможное, абсолютное фактическое значение положения (r0483), которое не может более быть представлено в 32 бит. Метод устранения: Проверьте параметры датчика. |
| F32110 | Сбой последовательной коммуникации | Передача последовательного протокола коммуникации между датчиком и преобразователем нарушена. Метод устранения: Проверьте аппаратное обеспечение и соответствующие параметры в преобразователе. |
| F32111 F32112 | Внутренняя ошибка абсолютного энкодера | <ul style="list-style-type: none"> • Проверьте питание энкодера. • Замените энкодер. |
| A32410 | Последовательная коммуникация | <ul style="list-style-type: none"> • Проверьте проводку кабелей датчика согласно требованиям ЭМС. • Проверьте разъемы. • Замените энкодер. |
| A32411 | Абсолютный энкодер сигнализирует предупреждения | Замените энкодер. |
| A32412 | Установлен бит ошибки в последовательном протоколе | <ul style="list-style-type: none"> • Выполните системный сброс для всех компонентов (выключить/включить). • Проверьте проводку кабелей энкодера согласно требованиям ЭМС. • Проверьте разъемы. • Замените энкодер |
| A32442 | Предварительное предупреждение напряжения батареи | Замените батарею в энкодере. |
| F32905 | Неправильное параметрирование | <ul style="list-style-type: none"> • Проверьте, соответствует ли тип подключенного датчика спараметрированному типу датчика. • Исправьте указанные в значении ошибки (r0949) и r0187 параметры. |
| A32915 | Ошибка конфигурации | Датчик распознает при сконфигурированном точном разрешении Gx_IST2 макс. возможное, абсолютное фактическое значение положения (r0483), которое не может более быть представлено в 32 бит. Метод устранения: Проверьте параметры датчика. |

Дополнительную информацию можно найти в Справочнике по параметрированию.

Технические параметры

12.1 Рабочие характеристики управляющего модуля

Рабочие характеристики

Таблица 12-1 Рабочие характеристики управляющего модуля

| Показатель | Данные |
|-------------------------------|--|
| Рабочее напряжение | DC 24 В внешний ИП DC 24 В ± 15 % Используйте ИП с защитным сверхнизким напряжением с безопасным разделением (PELV = Protective Extra Low Voltage согласно EN 61800-5-1): 0 В ИП необходимо соединить по низкому сопротивлению с РЕ установки. |
| Разрешение заданного значения | 0,01 Гц цифр.; 0,01 Гц послед. |
| Цифровые входы | 6 программируемых цифровых входов; PNP, совместимые с SIMATIC, низкий < 5, высокий > 10 В, макс. входное напряжение 30 В |
| Цифровые выходы | 2 программируемых, DC 24 В / 0 А ... 0,5 А (омическая нагрузка). Общий макс. выход по току 0,5 А, при использовании обоих или только одного цифрового выхода. Время обновления всех DO: 2 мс |
| Интерфейсы датчика | <ul style="list-style-type: none"> • HTL, двухполюсный, ≤ 2048 импульсов, ≤ 100 мА, например, датчик SIEMENS 1XP8001-1, 1XP80X2-1X. • SSI-интерфейс. См. также Примеры для датчиков (Страница 375). • Макс. длина кабеля: 30 м экранированные |
| Датчик температуры | <ul style="list-style-type: none"> • PTC: контроль короткого замыкания 22 Ом, порог чувствительности 1650 Ом • КТУ84 • Датчик температуры с контактом с потенциальной развязкой |
| Вход повышенной безопасности | <ul style="list-style-type: none"> • DI 4 и DI 5 образуют цифровой вход повышенной безопасности. • Макс. входное напряжение 30 В, 5,5 мА • Время реакции: <ul style="list-style-type: none"> – Обычно: 5 мс + время стабилизации р9651 – Обычно, если время стабилизации = 0: 6 мс – Самая неблагоприятная ситуация: 15 мс + время стабилизации – Самая неблагоприятная ситуация, если время стабилизации = 0: 16 мс • Информацию по расширенным функциям можно найти в "Описании функций Safety Integrated". |

Технические параметры

12.1 Рабочие характеристики управляющего модуля

| Показатель | Данные |
|---------------|---|
| PFH | 5 × 10E-8 Вероятность отказа функций повышенной безопасности (Probability of Failure per Hour) |
| Интерфейс USB | Mini-B (отсутствует на версиях управляющего модуля со специальным блоком разъёмов типа Push-Pull) |

12.2 Рабочие характеристики силового модуля

Рабочие характеристики SINAMICS G120 D

Таблица 12-2 Рабочие характеристики силового модуля

| Показатель | Данные |
|---------------------------------------|--|
| Напряжение сети и диапазоны мощностей | 3 AC 380 ... 500 В ± 10 % Высокая перегрузка: 0,75 ... 7,5 кВт |
| Спецификация сети | Удельное напряжение короткого замыкания трансформатора $u_k \leq 1\%$. Данные относятся только к прямой сетевой рекуперации, а не к общей мощности всех подключенных к одному трансформатору силовых модулей. Дополнительная информация: FAQ (http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/34189181). |
| Выходное напряжение | 3 AC 0 В ... напряжение сети × 0,87 (макс.) |
| Входная частота | 47 ... 63 Гц |
| Выходная частота | 0 ... 650 Гц |
| Косинус фи | 0.95 |
| КПД преобразователя | 95 % ... 97 % |
| Допустимая перегрузка (высокая) | 2 x ном. выходной ток на 3 с, после 1,5 x ном. выходной ток на 57 с каждые 300 с |
| Ток включения | Ниже ном. входного тока |
| Частота импульсов | 4 кГц (по умолчанию); 4 кГц ... 16 кГц (с шагом в 2 кГц) |
| Электромагнитная совместимость (ЭМС) | Встроенный фильтр, класс А по EN 55011 |
| Степень защиты | IP65 (для силового модуля в сборе с управляющим модулем) |
| Диапазон температур | Стандартный CU: -10 °C ... +40 °C – высокая перегрузка (НО) CU повышенной безопасности: 0 °C ... +40 °C – высокая перегрузка (НО) |
| Температура хранения | -40 °C ... +70 °C |
| Влажность | < 95 % относительной влажности без конденсата |
| Высота места установки | До 1000 м над уровнем моря без ухудшения характеристик |
| Защитные функции | Пониженное/повышенное напряжение сети, перегрузка, замыкание на землю, короткое замыкание, защита от блокировки, защита от блокировки двигателя, перегрев двигателя, перегрев силового модуля, блокировка параметров |
| Стандарты/нормы | UL, cUL, CE, c-tick |
| Маркировка "CE" | Выполнение требований Директивы ЕС по низковольтному оборудованию 73/23/EWG, в исполнениях с фильтром также выполнение требований Директивы по электромагнитной совместимости 89/336/EWG |
| Тормоз DC | DC 180 В (400 В, выпрямленное), макс. 1 А |

12.3 SINAMICS G120D - Технические параметры

Силовой модуль - Технические параметры

Примечание

Использовать сертифицированные по UL предохранители

Для того, чтобы система отвечала требованиям UL, необходимо использовать предохранители класса H, J или K по UL, силовые выключатели или самозащитные блоки управления двигателем.

Таблица 12-3 Силовые модули типоразмеров А и В, 3 AC 380 ... 500 В, ± 10 %

| Заказной № | 6SL3525 - | 0PE17-5AA1 | 0PE21-5AA1 | 0PE23-0AA1 |
|-----------------------------|-----------|------------|------------|------------|
| Ном. выходная мощность (НО) | [кВт] | 0,75 | 1,5 | 3 |
| | [л.с.] | 1 | 1,5 | 4 |
| Выходная мощность | [кВА] | | | |
| Ном. входной ток | [А] | 2,1 | 3,8 | 7,2 |
| Выходной ток НО | [А] | 2,2 | 4,1 | 7,7 |
| Предохранитель | [А] | 10 | 10 | 16 |
| Вес (нетто) | [кг] | 5,5 | 5,5 | 8,5 |
| | [фунтов] | 12,1 | 12,1 | 18,7 |
| Вес (с упаковкой) | [кг] | 6,5 | 6,5 | 9,5 |
| | [фунтов] | 14,3 | 14,3 | 20,9 |

Таблица 12-4 Силовые модули типоразмера С, 3 AC 380 ... 500 В, ± 10 %

| Заказной № | 6SL3525 - | 0PE24-0AA1 | 0PE25-5AA1 | 0PE27-5AA1 |
|-----------------------------|-----------|------------|------------|------------|
| Ном. выходная мощность (НО) | [кВт] | 4 | 5,5 | 7,5 |
| | [л.с.] | 5 | 7,5 | 10 |
| Выходная мощность | [кВА] | | | |
| Ном. входной ток | [А] | 9,5 | 12,2 | 17,7 |
| Выходной ток НО | [А] | 10,2 | 13,2 | 19 |
| Предохранитель | [А] | 20 | 20 | 32 |
| Вес (нетто) | [кг] | 9,5 | 9,5 | 9,5 |
| | [фунтов] | 20,9 | 20,9 | 20,9 |
| Вес (с упаковкой) | [кг] | 10,5 | 10,5 | 10,5 |
| | [фунтов] | 23,1 | 23,1 | 23,1 |

12.4 Условия окружающей среды при эксплуатации

Температура

Диаграмма рабочих температур представлена на следующем рисунке:



Изображены Ухудшение рабочих характеристик согласно температуре
е 12-1

Диапазон влажности

Относительная влажность для работы преобразователя SINAMICS G120D составляет $\leq 95\%$ без конденсата.

Толчки и вибрация

Запрещено бросать преобразователь SINAMICS G120D или подвергать его неожиданным толчкам. Кроме этого, преобразователь SINAMICS G120D не предназначен для установки в местах, которые могут быть подвержены постоянной вибрации.

Электромагнитное излучение

Нельзя устанавливать преобразователь SINAMICS G120D вблизи от источников электромагнитного излучения.

Загрязнение воздуха и вода

В полностью собранном виде преобразователь имеет степень защиты IP65. Это означает, что преобразователь полностью защищен от пыли и струй воды под низким давлением. Для обеспечения степени защиты IP65 все неиспользуемые соединения должны быть закрыты правильными заглушками.

12.5 Снижение номинальных значений параметров в зависимости от высоты места установки

Напряжение

Воздушные промежутки внутри устройств могут изолировать импульсные напряжения категории перенапряжения III по EN 60664-1 до высоты места установки в 2000 м над уровнем моря.

На высоте больше 2000 м и меньше 4000 м над уровнем моря преобразователь должен быть подключен таким образом, чтобы было выполнено как минимум одно из следующих условий:

- Преобразователь подключен к сети TN с изолированной нейтральной точкой звёзды (не штекер с внешним заземлением),

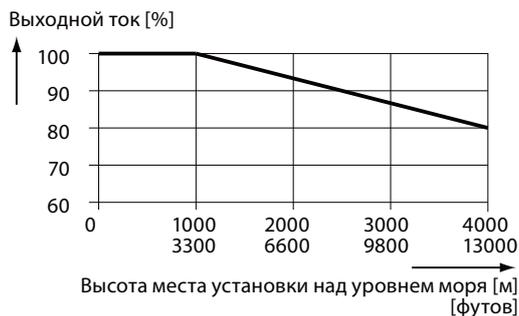
или

- Преобразователь подключен через развязывающий трансформатор, создающий сеть TN с заземленной нейтральной точкой звёзды.

Снижения напряжения сети не требуется.

Указание: Подключенные двигатели и силовые компоненты должны рассматриваться отдельно.

Ток



12.6 Частота импульсов и уменьшение тока

Частота импульсов и уменьшение тока

Таблица 12-5 Уменьшение тока в зависимости от частоты импульсов

| Ном. мощность при 400 В | Тип раз мер | Диапазон ном. тока преобразователя | Выходной ток при частоте импульсов | | | | | |
|----------------------------------|----------------|---|------------------------------------|----------|----------|----------|----------|----------|
| | | | около 4 кГц | 6 кГц | 8 кГц | 10 кГц | 12 кГц | 14 кГц |
| кВт | | A | A | A | A | A | A | A |
| 0.75 | A | 2.2 | 1.9 | 1.5 | 1.3 | 1.1 | 1.0 | 0.9 |
| 1.5 | A | 4.1 | 3.5 | 2.9 | 2.5 | 2.1 | 1.8 | 1.6 |
| 3 | B | 7.7 | 6.5 | 5.4 | 4.6 | 3.9 | 3.5 | 3.1 |
| 4 | C | 10.2 | 8.7 | 7.1 | 6.1 | 5.1 | 4.6 | 4.1 |
| 5.5 | C | 13.2 | 11.2 | 9.2 | 7.9 | 6.6 | 5.9 | 5.3 |
| 7.5 | C | 19 | 16.2 | 13.3 | 11.4 | 9.5 | 8.6 | 7.6 |

Приложение

A.1 Новые и расширенные функции

A.1.1 Версия микропрограммного обеспечения 4.5

Таблица A-1 Новые и измененные функции в микропрограммном обеспечении версии 4.5

| | Функция | SINAMICS | | | | | |
|----|--|----------|----------|----------|----------|----------|----------|
| | | G120 | | | | G120D | |
| | | G120C | CU230P-2 | CU240B-2 | CU240E-2 | CU240D-2 | CU250D-2 |
| 1 | Поддержка новых силовых модулей: • PM230 IP20 FSA ... FSF • PM230 с внешней вентиляцией FSA ... FSC | - | ✓ | ✓ | ✓ | - | - |
| 2 | Поддержка новых силовых модулей: • PM240-2 IP20 FSA • PM240-2 с внешней вентиляцией FSA | - | ✓ | ✓ | ✓ | - | - |
| 3 | Новые управляющие модули с поддержкой PROFINET | ✓ | ✓ | - | ✓ | ✓ | ✓ |
| 4 | Поддержка профиля PROFIenergy | ✓ | ✓ | - | ✓ | ✓ | ✓ |
| 5 | Поддержка функции Shared Device через PROFINET | ✓ | ✓ | - | ✓ | ✓ | ✓ |
| 6 | Защита от записи | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| 7 | Защита ноу-хау | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| 8 | Добавление второго командного блока данных (CDS0 → CDS0 ... CDS1) (у всех других преобразователей есть четыре командных блока данных) | ✓ | - | - | - | - | - |
| 9 | Управление по положению и простой позиционер | - | - | - | - | - | ✓ |
| 10 | Поддержка энкодера HTL | - | - | - | - | ✓ | ✓ |
| 11 | Поддержка энкодера SSI | - | - | - | - | - | ✓ |
| 12 | Цифровой выход повышенной безопасности | - | - | - | - | ✓ | ✓ |

А.1.2 Версия микропрограммного обеспечения 4.6

Таблица А-2 Новые и измененные функции в микропрограммном обеспечении версии 4.6

| Функция | SINAMICS | | | | | | | |
|---|----------|----------|----------|----------|--------------------|-------------------|----------|----------|
| | G120 | | | | | | G120D | |
| | G120C | CU230P-2 | CU240B-2 | CU240E-2 | CU250S-2 Vektor | CU250S-2 Servo | CU240D-2 | CU250D-2 |
| 1 Поддержка новых силовых модулей • PM240-2 IP20 FSB ... FSC • PM240-2 с внешней вентиляцией FSB ... FSC | - | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | - | - |
| 2 Поддержка новых силовых модулей • PM230 с внешней вентиляцией FSD ... FSF | - | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | - | - | - |
| 3 Предустановка параметров двигателей 1LA/1LE по коду • Установка параметров двигателя при базовом вводе в эксплуатацию с помощью панели оператора по коду | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| 4 Расширение коммуникации через CANopen • CAN Velocity, ProfilTorque, канал SDO для каждой оси, тест системы с CodeSys, блокировка предупреждения ErrorPassiv | ✓ | ✓ | - | - | ✓ | ✓ | - | - |
| 5 Расширение коммуникации через BACnet • Объекты-значения с несколькими состояниями для аварийных сообщений, ком. объекты АО, объекты для конфигурирования ПИД-регулятора | - | ✓ | - | - | - | - | - | - |
| 6 Коммуникация по Ethernet/IP | ✓ | ✓ | - | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| 7 Полоса пропуск для аналогового входа • Для каждого аналогового входа в диапазоне около 0 В может быть определена симметричная полоса пропуск. | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | - |
| 8 Изменение управления стояночным тормозом двигателя | ✓ | - | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | - |
| 9 Функция безопасности SBC (Безопасное управление тормозом) • Безопасное управление стояночным тормозом двигателя при использовании опции "Безопасное реле тормоза" | - | - | - | - | ✓ | ✓ | - | - |
| 1 0 Функция безопасности SS1 (безопасный останов 1) без контроля скорости | - | - | - | - | ✓ | ✓ | - | - |
| 1 1 Простой выбор стандартных двигателей • Выбор двигателей 1LA... и 1LE... с помощью панели оператора в списке с кодовыми номерами | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| 1 2 Обновление микропрограммного обеспечения через карту памяти | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| 1 3 Информационный канал Safety • Вход BICO r9734.0...14 для битов состояния расширенных функций безопасности | - | - | - | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |
| 1 4 Аварийные диагностические сообщения для PROFIBUS | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ | ✓ |

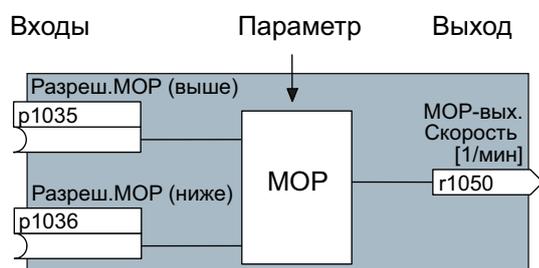
A.2 Подключение сигналов в преобразователе

A.2.1 Основы

В преобразователе реализованы следующие функции:

- Функции управления и регулирования
- Функции коммуникации
- Функции диагностики и оперативные функции

Каждая функция состоит из одного или нескольких соединенных друг с другом блоков.



Изображени Пример блока: Моторпотенциометр (MOP)
е А-1

Через параметры большинство блоков может быть настроено на решаемую задачу.

Соединение сигналов внутри одного блока не может быть изменено. Но соединение между блоками может быть изменено через подключение входов одного блока к подходящим выходам другого блока.

Но соединение сигналов блоков, в отличие от электрической коммутационной техники, осуществляется не через кабели, а на программном уровне.

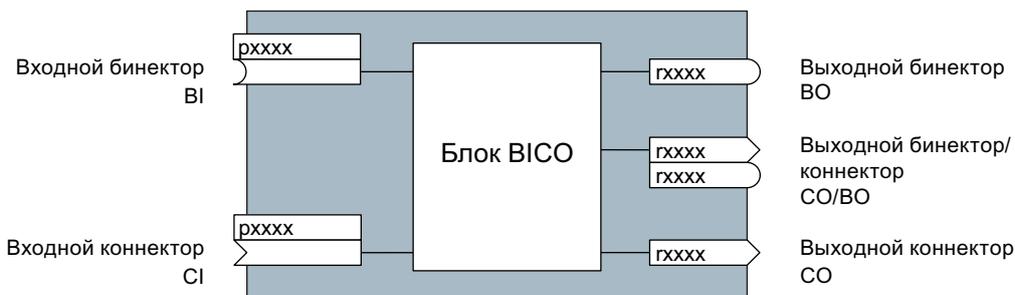


Изображени Пример: Соединение сигналов двух блоков для цифрового входа 0
е А-2

Бинекторы и коннекторы

Коннекторы и бинекторы служат для обмена сигналами между отдельными блоками:

- Коннекторы служат для соединения "аналоговых" сигналов. (например, выходная скорость МОР)
- Бинекторы служат для соединения "цифровых" сигналов. (например, команда 'Разрешение МОР выше')



Изображены символы для входных и выходных бинекторов и коннекторов А-3

В случае выходных бинекторов/коннекторов (CO/BO) речь идет о параметрах, объединяющих несколько выходных бинекторов в одно слово (например, г0052 CO/BO: слово состояния 1). Каждый бит в слове представляет собой цифровой (двоичный) сигнал. Такое объединение сокращает число параметров и упрощает параметрирование.

Выходные бинекторы и коннекторы (CO, BO или CO/BO) могут использоваться многократно.

Когда необходимо соединение сигналов в преобразователе?

Через изменение соединения сигналов в преобразователе можно настраивать преобразователь согласно различным требованиям. И не всегда это высокосложные функции.

Пример 1: Присвоение цифровому входу другого значения.

Пример 2: Переключение заданного значения скорости с постоянной скорости на аналоговый вход.

Насколько аккуратно следует подходить к изменению соединений сигналов?

Работа с внутренними соединениями сигналов требует особой тщательности. Обязательно отмечать вносимые изменения, т.к. последующий анализ связан с определенными трудностями.

ПО для ввода в эксплуатацию STARTER показывает сигналы открытым текстом и упрощает их соединение.

Где можно найти дополнительную информацию?

- Для простого соединения сигналов, например, присвоения другого значения цифровым входам, достаточно этого руководства.
- Для выходящих за эти рамки соединений сигналов достаточно списка параметров в "Справочнике по параметрированию".
- Для сложных соединений сигналов можно использовать функциональные схемы в "Справочнике по параметрированию".

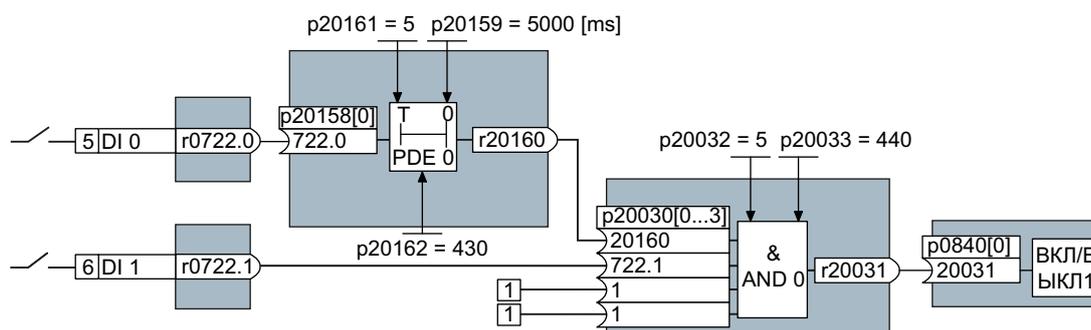
А.2.2 Пример

Пример: Перемещение простой логики управления в преобразователь

Предположим, что транспортер должен быть запущен только при наличии двух сигналов одновременно. Это могут быть, к примеру, следующие сигналы:

- Масляный насос работает (но давление нагнетается только через 5 секунд)
- Защитные дверцы закрыты.

Для решения этой задачи необходимо вставить между цифровым входом 0 и командой на включение двигателя (ВКЛ/ВЫКЛ1) свободные функциональные блоки.



Изображены Пример: Соединение сигналов для логики управления в А-4

Сигнал цифрового входа 0 (DI 0) подан через таймер (PDE 0) и соединен с входом логического модуля (И 0). На второй вход логического модуля подключен сигнал цифрового входа 1 (DI 1). Выход логического модуля подает команду ВКЛ/ВЫКЛ1 для включения двигателя.

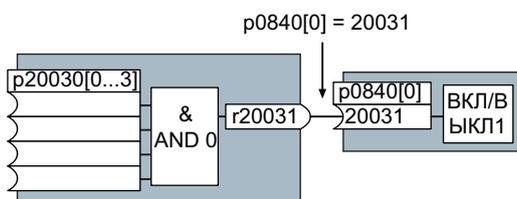
Настройка логики управления

| Параметр | Описание |
|--------------|--|
| p20161 = 5 | Разрешение таймера через согласование с динамической группой 5 (интервал времени 128 мс) |
| p20162 = 430 | Последовательность обработки таймера в динамической группе 5 (обработка до логического блока И) |
| p20032 = 5 | Разрешение логического блока И через согласование с динамической группой 5 (интервал времени 128 мс) |

| Параметр | Описание |
|--------------------|---|
| p20033 = 440 | Последовательность обработки логического блока И внутри динамической группы 5 (обработка после таймера) |
| p20159 = 5000.00 | Установка времени задержки [мс]таймера: 5 секунд |
| p20158 = 722.0 | Подключение состояния DI 0 на вход таймера r0722.0 = параметр, показывающий состояние цифрового входа 0. |
| p20030 [0] = 20160 | Подключение таймера на 1-й вход И |
| p20030 [1] = 722.1 | Подключение состояния DI 1 на 2-й вход И r0722.1 = параметр, показывающий состояние цифрового входа 1. |
| p0840 = 20031 | Подключение выхода И на ВКЛ/ВЫКЛ1 |

Пояснения к примеру на основе команды ВКЛ/ВЫКЛ1

Параметр p0840[0] это вход блока "ВКЛ/ВЫКЛ1" преобразователя. Параметр r20031 это выход блока И. Для соединения ВКЛ/ВЫКЛ1 с выходом блока И установите p0840 = 20031.



Изображены Соединение блоков через установку p0840[0] = 20031 и А-5

Базовый принцип соединения блоков

Всегда соединяйте вход (входной коннектор или бинектор) с источником сигнала.

Примечание

При базовом вводе в эксплуатацию через предустановки (p0015) определяются функции интерфейсов преобразователя.

Если в дальнейшем выбирается иная предустановка для функции интерфейсов, то все измененные соединения теряются.

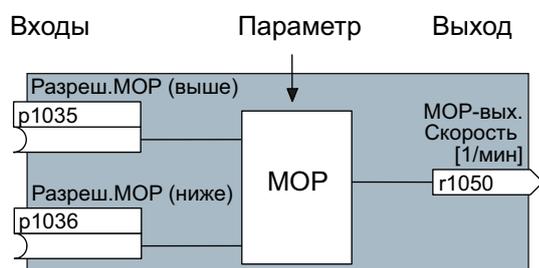
А.3 Подключение сигналов в преобразователе

А.3.1 Основы

В преобразователе реализованы следующие функции:

- Функции управления и регулирования
- Функции коммуникации
- Функции диагностики и оперативные функции

Каждая функция состоит из одного или нескольких соединенных друг с другом блоков.



Изображени Пример блока: Моторпотенциометр (MOP)
е А-6

Через параметры большинство блоков может быть настроено на решаемую задачу.

Соединение сигналов внутри одного блока не может быть изменено. Но соединение между блоками может быть изменено через подключение входов одного блока к подходящим выходам другого блока.

Но соединение сигналов блоков, в отличие от электрической коммутационной техники, осуществляется не через кабели, а на программном уровне.

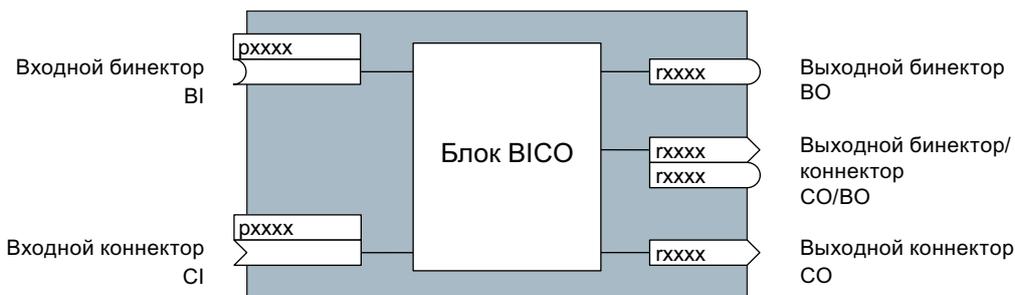


Изображени Пример: Соединение сигналов двух блоков для цифрового входа 0
е А-7

Бинекторы и коннекторы

Коннекторы и бинекторы служат для обмена сигналами между отдельными блоками:

- Коннекторы служат для соединения "аналоговых" сигналов. (например, выходная скорость МОР)
- Бинекторы служат для соединения "цифровых" сигналов. (например, команда 'Разрешение МОР выше')



Изображены Символы для входных и выходных бинекторов и коннекторов А-8

В случае выходных бинекторов/коннекторов (CO/BO) речь идет о параметрах, объединяющих несколько выходных бинекторов в одно слово (например, r0052 CO/BO: слово состояния 1). Каждый бит в слове представляет собой цифровой (двоичный) сигнал. Такое объединение сокращает число параметров и упрощает параметрирование.

Выходные бинекторы и коннекторы (CO, BO или CO/BO) могут использоваться многократно.

Когда необходимо соединение сигналов в преобразователе?

Через изменение соединения сигналов в преобразователе можно настраивать преобразователь согласно различным требованиям. И не всегда это высокосложные функции.

Пример 1: Присвоение цифровому входу другого значения.

Пример 2: Переключение заданного значения скорости с постоянной скорости на аналоговый вход.

Насколько аккуратно следует подходить к изменению соединений сигналов?

Работа с внутренними соединениями сигналов требует особой тщательности. Обязательно отмечать вносимые изменения, т.к. последующий анализ связан с определенными трудностями.

ПО для ввода в эксплуатацию STARTER показывает сигналы открытым текстом и упрощает их соединение.

Где можно найти дополнительную информацию?

- Для простого соединения сигналов, например, присвоения другого значения цифровым входам, достаточно этого руководства.
- Для выходящих за эти рамки соединений сигналов достаточно списка параметров в "Справочнике по параметрированию".
- Для сложных соединений сигналов можно использовать функциональные схемы в "Справочнике по параметрированию".

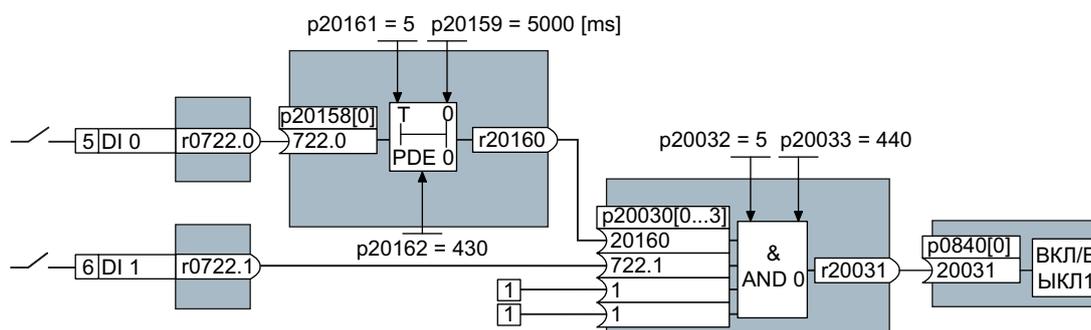
А.3.2 Пример

Пример: Перемещение простой логики управления в преобразователь

Предположим, что транспортер должен быть запущен только при наличии двух сигналов одновременно. Это могут быть, к примеру, следующие сигналы:

- Масляный насос работает (но давление нагнетается только через 5 секунд)
- Защитные дверцы закрыты.

Для решения этой задачи необходимо вставить между цифровым входом 0 и командой на включение двигателя (ВКЛ/ВЫКЛ1) свободные функциональные блоки.



Изображены Пример: Соединение сигналов для логики управления в А-9

Сигнал цифрового входа 0 (DI 0) подан через таймер (PDE 0) и соединен с входом логического модуля (И 0). На второй вход логического модуля подключен сигнал цифрового входа 1 (DI 1). Выход логического модуля подает команду ВКЛ/ВЫКЛ1 для включения двигателя.

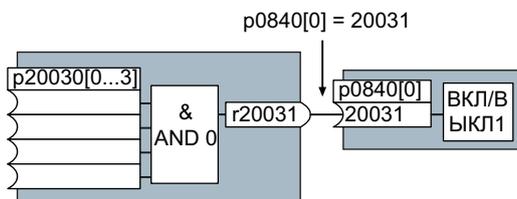
Настройка логики управления

| Параметр | Описание |
|--------------|--|
| p20161 = 5 | Разрешение таймера через согласование с динамической группой 5 (интервал времени 128 мс) |
| p20162 = 430 | Последовательность обработки таймера в динамической группе 5 (обработка до логического блока И) |
| p20032 = 5 | Разрешение логического блока И через согласование с динамической группой 5 (интервал времени 128 мс) |

| Параметр | Описание |
|--------------------|---|
| p20033 = 440 | Последовательность обработки логического блока И внутри динамической группы 5 (обработка после таймера) |
| p20159 = 5000.00 | Установка времени задержки [мс] таймера: 5 секунд |
| p20158 = 722.0 | Подключение состояния DI 0 на вход таймера r0722.0 = параметр, показывающий состояние цифрового входа 0. |
| p20030 [0] = 20160 | Подключение таймера на 1-й вход И |
| p20030 [1] = 722.1 | Подключение состояния DI 1 на 2-й вход И r0722.1 = параметр, показывающий состояние цифрового входа 1. |
| p0840 = 20031 | Подключение выхода И на ВКЛ/ВЫКЛ1 |

Пояснения к примеру на основе команды ВКЛ/ВЫКЛ1

Параметр p0840[0] это вход блока "ВКЛ/ВЫКЛ1" преобразователя. Параметр r20031 это выход блока И. Для соединения ВКЛ/ВЫКЛ1 с выходом блока И установите p0840 = 20031.



Изображены Соединение блоков через установку p0840[0] = 20031
е А-10

Базовый принцип соединения блоков

Всегда соединяйте вход (входной коннектор или бинектор) с источником сигнала.

Примечание

При базовом ввод в эксплуатацию через предустановки (p0015) определяются функции интерфейсов преобразователя.

Если в дальнейшем выбирается иная предустановка для функции интерфейсов, то все измененные соединения теряются.

А.4 Включение двигателя звездой/треугольником и примеры использования

Двигатель согласно поставленной задаче должен работать по схеме соединения звездой или треугольником (Y/Δ).

Примеры работы преобразователя и двигателя от сети 400 В

Допущение: На шильдике двигателя указано 230/400 В Δ/Y.

Случай 1: Обычно двигатель работает в диапазоне от состояния покоя до его ном. скорости (т.е. скорости, соответствующей частоте сети). В этом случае двигатель должен быть подключен по Y.

Работа двигателя при скорости выше номинальной в этом случае возможна только с ослаблением поля, т.е. доступный момент вращения снижается выше ном. скорости.

Случай 2: Если двигатель должен работать с "характеристикой 87 Гц", то необходимо подключить двигатель по Δ.

При характеристике 87 Гц увеличивается выход мощности двигателя. Характеристика 87 Гц используется прежде всего для мотор-редукторов.

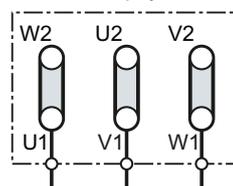
Перед подключением двигателя проверьте, соединен ли двигатель согласно поставленной задаче:

Соединение двигателя в звезду или треугольник

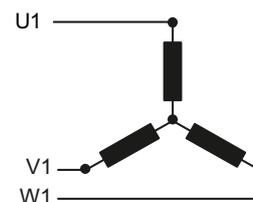
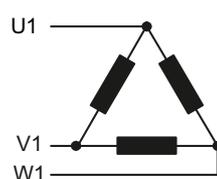
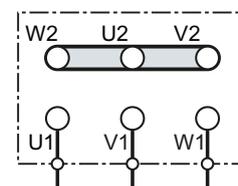
На двигателях SIEMENS на внутренней стороне крышки клеммной коробки находится изображение обоих типов соединения:

- Соединение звездой (Y)
- Соединение треугольником (Δ)

Соединение треугольником



Соединение звездой



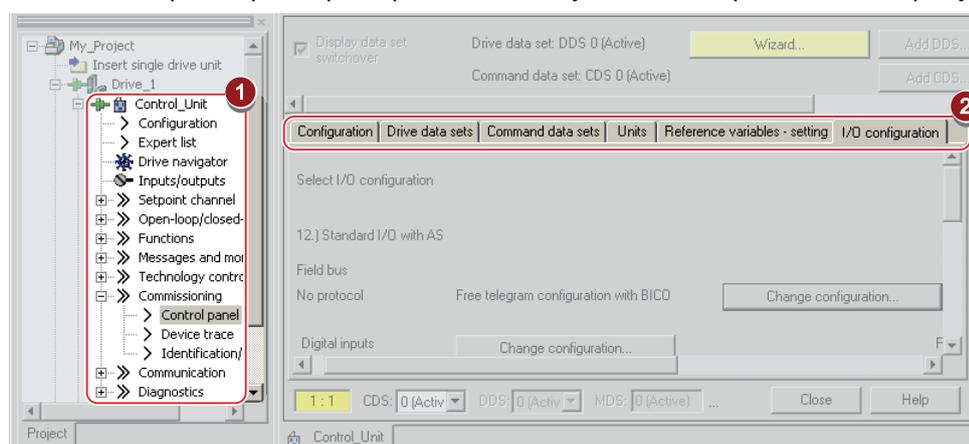
A.5 Использование STARTER

A.5.1 Изменение параметров

После базового ввода в эксплуатацию можно настроить преобразователь на решение конкретной задачи согласно описанию в Руководство по вводу в эксплуатацию (Страница 53).

Для этого STARTER предлагает две возможности:

- Изменение параметров через маски - **наша рекомендация**.
 - ① Панель навигации: Выберите для каждой функции преобразователя соответствующую маску.
 - ② Вкладки: Переключайтесь между масками.
 Знания номеров параметров при изменении установок через маски не требуется.



- Установки изменяются через параметры в экспертном списке. При изменении установок через экспертный список необходимо знать соответствующие номера параметров и их значение.

Энергонезависимое сохранение настроек

Сначала преобразователь сохраняет изменения только на временной основе. Для сохранения настроек преобразователя в энергонезависимом режиме необходимо выполнить следующее:

Порядок действий



Для сохранения параметров энергонезависимо в преобразователе действовать следующим образом:

1. Отметьте соответствующий привод в навигаторе по проекту.
2. Нажмите кнопку  (Сохранить RAM в ROM).



Параметры сохранены энергонезависимо в преобразователе.

Переход в офлайн

После сохранения данных (RAM в ROM), можно завершить соединение онлайн с помощью  "Отключиться от целевой системы".

A.5.2 Оптимизация привода с помощью функции трассировки

Описание

Функция трассировки служит для диагностики преобразователя и помогает оптимизировать поведение привода. Функция запускается на панели навигации через "...Управляющий модуль/Ввод в эксплуатацию/Трассировка устройств".

В двух независимых друг от друга параметрах через  можно подключить по восемь сигналов. Каждый подключаемый сигнал по умолчанию активен.

Измерение может быть запущено любое число раз, результаты временно (до завершения работы STARTER) сохраняются во вкладке "Измерения" с датой и временем. При завершении работы STARTER или во вкладке "Измерения" можно сохранить результаты измерений в формате *.trc.

Если для измерений требуется более двух параметров, то можно либо сохранить отдельные трассировки в проекте, либо экспортировать в формате *.clg и при необходимости загрузить или импортировать.

Запись

Запись осуществляется с зависящим от CU базовым тактом. Макс. длительность записи зависит от числа записанных сигналов и от такта трассировки.

Можно увеличить длительность записи, увеличив такт трассировки умножением на целочисленный коэффициент, и после применив отображенную макс. продолжительность через . В качестве альтернативы можно также задать длительность измерения и через  передать STARTER расчет такта.

Запись отдельных битов для битовых параметров

Для записи отдельных битов параметра (например, r0722) согласовать через "битовую дорожку" () соответствующий бит.

Математическая функция

Через математическую функцию () можно самостоятельно определить кривую, к примеру, разницу между заданным и фактическим значением скорости.

Примечание

При использовании возможности "Запись отдельных битов" или "Математические функции", это отображается под сигналом № 9.

Запускающий элемент

Для трассировки можно задать собственное условие запуска (запускающий элемент). По умолчанию трассировка запускается при нажатии кнопки ▶ (запуск трассировки). Кнопкой ▼ можно определить другие запускающие элементы для начала измерения.

Через запуск с опережением устанавливается время, на которое должна быть назначена запись, до установки запускающего элемента. Тем самым условие запуска также записывается.

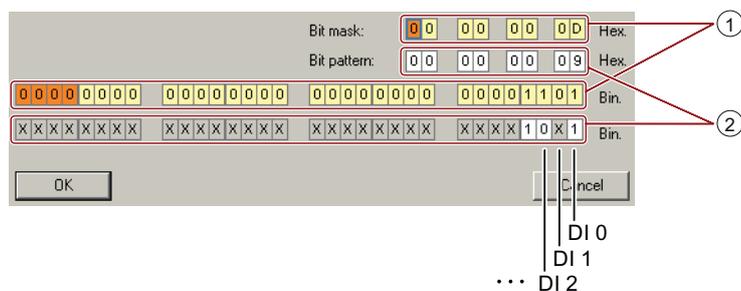
Пример битовой комбинации как запускающего элемента:

Для запускающего элемента необходимо определить образец и значение битового параметра. Для этого действовать следующим образом:

Выберите через ▼ "Запускающий элемент на переменную битовую комбинацию"

Выберите через [...] битовый параметр

Откройте через bin... маску, в которой устанавливаются биты и их значения для условия запуска



- ① Выберите биты для запускающего элемента трассировки, верхняя строка - шестнадцатеричный формат, нижняя строка - двоичный формат
- ② Выберите биты для запускающего элемента трассировки, верхняя строка - шестнадцатеричный формат, нижняя строка - двоичный формат.

Изображены Битовая комбинация
е А-11

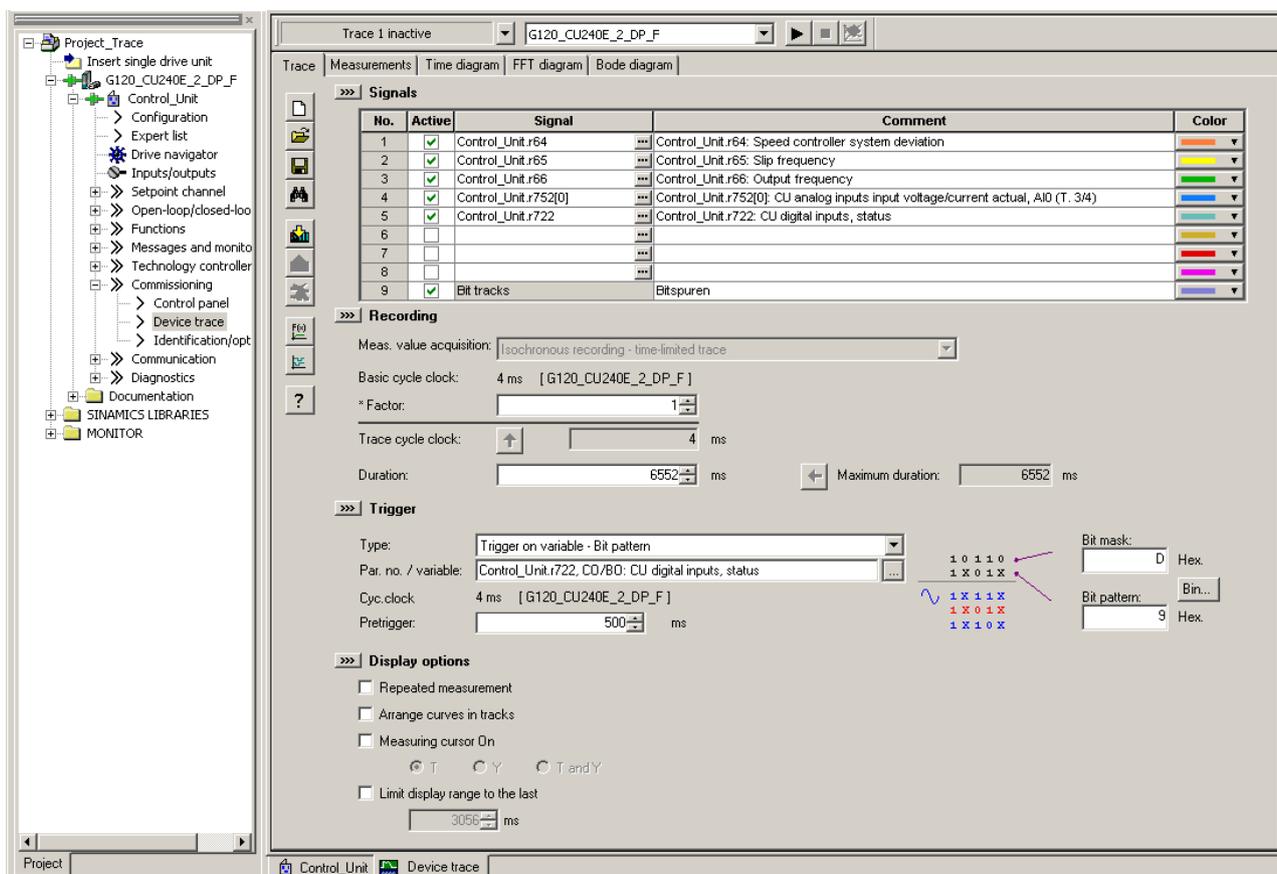
В примере трассировка запускается, если DI0 и DI3 высокие, а DI2 низкий. Состояние других цифровых входов не релевантно для типа трассировки.

Кроме этого, можно установить предупреждение или ошибку как условие пуска.

Опции индикации

В этой области устанавливается тип отображения результатов измерения.

- Повторение измерения
Здесь устанавливается временная последовательность измерений.
- Расположение кривых в дорожках
Здесь определяется, будут ли все измеренные значения представлены на общей нулевой линии или каждое измеренное значение будет представлено собственной нулевой линией.
- Измерительный курсор вкл
Тем самым можно в подробностях рассматривать интервалы измерения.



Изображены Диалоговое окно трассировки
е А-12

A.6 Параметры нестандартного энкодера HTL

Порядок действий: Ручное конфигурирование энкодера

1. Установите p0010 = 4.
Тем самым открывается доступ к параметрам энкодера.
2. Сконфигурируйте энкодер с помощью следующей таблицы.
3. Установите p0010 = 0.

| Параметр | Описание | | | |
|---|---|--|-----------------|--------------------------------|
| p0400[0] | Выбор типа датчика (заводская установка: 0) Выбор энкодера из списка типов датчиков, поддерживаемых FW управляющего модуля. | | | |
| | 0 | Нет датчика | 3005 | 1024 HTL A/B без нулевой метки |
| | 3001 | 1024 HTL A/B с нулевой меткой | 3007 | 2048 HTL A/B без нулевой метки |
| | 3003 | 2048 HTL A/B с нулевой меткой | 9999 | Определено пользователем |
| p0408[0] | Число импульсов энкодера (заводская установка: 2048) Установка числа импульсов энкодера. | | | |
| p0410[0] | Инверсия внутреннего направления вращения (заводская установка: 0000 двоич.) | | | |
| | Бит 00 | Сигнал 1: Инверсия фактического значения скорости | | |
| | Бит 01 | Не релевантно для CU240D-2 | | |
| p0425[0] | Датчик, круговой, интервал нулевых меток (заводская установка: 2048) Устанавливает расстояние в импульсах между двумя нулевыми метками. Эта информация используется для контроля нулевых меток. | | | |
| p0430[0] | Конфигурация модуля датчика (заводская установка: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 двоич.) | | | |
| | Бит | Название сигнала | Сигнал 1 | Сигнал 0 |
| | 21 | Однократная ошибка в интервале нулевых меток допускается. В случае неисправности появляется не ошибка F3x100/F3x101, а предупреждение A3x400/A3x401. | Да | Нет |
| | 25 | Отключение питания энкодера при парковке | Да | Нет |
| Битовая конфигурация возможна только при наличии соответствующей технической возможности в r0458. | | | | |
| p0437[0] | Расширенная конфигурация модуля датчика (заводская установка: 0000 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0000 двоич.) | | | |
| | Бит | Название сигнала | Сигнал 1 | Сигнал 0 |
| | 00 | Регистратор данных | Да | Нет |
| | 01 | Нулевая метка, обнаружение фронта | Да | Нет |
| | 04 | Обработка фронта Бит 0 | Да | Нет |
| | 05 | Обработка фронта Бит 1 | Да | Нет |
| | 06 | Блокировка фактического значения скорости при ошибке dn/dt | Да | Нет |
| | 11 | Обработка ошибок после PROFIdrive | Да | Нет |
| | 12 | Активация дополнительных сообщений | Да | Нет |
| 26 | Отмена выбора контроля дорожки | Да | Нет | |
| p0438[0] | Время фильтрации датчика прямоугольных импульсов (заводская установка: 0,64 [мкс]) | | | |
| | 0 | Нет фильтрации | | |

| Параметр | Описание |
|----------|---|
| p0439[0] | Время разгона датчика (заводская установка: 0 [мс]) |
| p0453[0] | Обработка импульсного датчика, время измерения состояния покоя (заводская установка: 1000 [мс]) Если в течение этого времени на дорожке A/B не регистрируются импульсы, то выводится нулевой фактическое значение скорости. Эта функция необходима для малооборотных двигателей для правильного вывода фактических значений скорости в диапазоне около нуля. |

Дополнительную информацию можно найти в "Справочнике по параметрированию".

A.7 Настройка нестандартного энкодера SSI

Порядок действий: Ручное конфигурирование энкодера

1. Установите p0010 = 4.
Тем самым открывается доступ к параметрам энкодера.
2. Сконфигурируйте энкодер с помощью следующей таблицы.
3. Установите p0010 = 0.

| Параметр | Описание | | | |
|----------|--|--|-----------------|-----------------|
| p0400[1] | Выбор типа датчика (заводская установка: 0) Выбор энкодера из списка типов датчиков, поддерживаемых FW управляющего модуля. | | | |
| | 0 | Нет датчика | | |
| | 3081 | SSI, однооборотный, 24 В | | |
| | 3082 | SSI, многооборотный 4096, 24 В | | |
| p0404[1] | Фактическая конфигурация энкодера (заводская установка: 0000 0000 0010 0000 0000 0000 0000 0000 двоич.) | | | |
| | Бит | Название сигнала | Сигнал 1 | Сигнал 0 |
| | 00 | Линейный энкодер | Да | Нет |
| | 01 | Абсолютный энкодер | Да | Нет |
| | 02 | Многооборотный датчик | Да | Нет |
| | 03 | Дорожка A/B сигнал прямоугольной формы | Да | Нет |
| | 09 | SSI-энкодер | Да | Нет |
| | 12 | Эквидистантная нулевая метка | Да | Нет |
| | 13 | Нерегулярная нулевая метка | Да | Нет |
| | 14 | Нулевая метка с кодированным расстоянием | Да | Нет |
| 21 | Уровень напряжения 24 В | Да | Нет | |
| p0407[1] | Шаг раstra линейного энкодера (заводская установка: 16.000 [нм]) Устанавливает шаг раstra для линейного энкодера. | | | |
| p0408[1] | Число импульсов энкодера (заводская установка: 2048) Установка числа импульсов энкодера. | | | |
| p0410[1] | Инверсия датчика, фактическое значение (заводская установка: 0000 двоич.) | | | |
| | Бит 00 | Сигнал 1: Инверсия фактического значения скорости | | |
| | Бит 01 | Сигнал 1: Инверсия фактического значения положения | | |
| p0418[1] | Точное разрешение Gx_XIST1 (в битах) (заводская установка: 2) Параметр действует для следующих данных процесса: | | | |
| | <ul style="list-style-type: none"> • Gx_XIST1 • Gx_XIST2 для опорной метки или измерения на лету Точное разрешение определяет дробную часть между двумя импульсами датчика. В зависимости от физического принципа измерения, импульс датчика может иметь различные дробные части (например, датчик прямоугольных импульсов: 2 бит = разрешение 4). | | | |
| p0419[1] | Точное разрешение, абсолютное значение Gx_XIST2 (в битах) (заводская установка: 2) | | | |
| p0421[1] | Абсолютный круговой энкодер, многооборотное разрешение (заводская установка: 4096) Определяет число оборотов для абсолютного кругового энкодера. | | | |

| Параметр | Описание | | | |
|--|--|--|--|-----------------|
| p0422[1] | Абсолютный линейный энкодер, разрешение шага измерения (заводская установка: 100 [нм]) Устанавливает разрешение абсолютной позиции для абсолютного линейного энкодера. | | | |
| p0423[1] | Абсолютный круговой энкодер, однооборотное разрешение (заводская установка: 8192) Определяет число шагов измерения на оборот для абсолютного кругового энкодера. Разрешение относится к абсолютной позиции. | | | |
| p0425[1] | Круговой энкодер, интервал нулевых меток (заводская установка: 2048) Устанавливает расстояние в импульсах между двумя нулевыми метками. Эта информация используется для контроля нулевых меток. | | | |
| p0426[1] | Энкодер, дифф. расстояние между нулевыми метками (заводская установка: 1) Определяет дифф. расстояние между нулевыми метками с кодированным расстоянием [шаги выдачи сигналов]. Значение соответствует движению перехода "Установка нулевых меток с ошибкой". | | | |
| p0427[1] | Энкодер SSI-скорость передачи (заводская установка: 100 [кГц]) | | | |
| p0428[1] | Энкодер SSI-время паузы (заводская установка: 30 [нм]) Устанавливает мин. время задержки между передачей информации абсолютного значения для SSI-энкодера. | | | |
| p0429[1] | Энкодер SSI-конфигурация (заводская установка: 0000 0000 двоич.) | | | |
| | Бит | Название сигнала | Сигнал 1 | Сигнал 0 |
| | 00 | Код передачи | Двоичный код | Циклический код |
| | 02 | Двойное абсолютное значение передачи | Да | Нет |
| p0430[1] | Конфигурация модуля датчика (заводская установка: 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 двоич.) | | | |
| | Бит | Название сигнала | Сигнал 1 | Сигнал 0 |
| | 21 | Однократная ошибка в интервале нулевых меток допускается. В случае неисправности появляется не ошибка F3x100/F3x101, а предупреждение A3x400/A3x401. | Да | Нет |
| | 25 | Отключение питания энкодера при парковке | Да | Нет |
| p0434[1] | Энкодер SSI-бит ошибки (заводская установка: 0) Определяет позицию и уровень бита ошибки в протоколе SSI. | | | |
| | Значение = dcba | ba | Позиция бита ошибки в протоколе (0 ... 63). | |
| | | c | Уровень (0: низкий уровень, 1: высокий уровень). | |
| | | d | Состояние обработки (0: выкл, 1: вкл с 1 битом ошибки, 2: вкл с 2 битами ошибки ... 9: вкл с 9 битами ошибки). | |
| Пример: p0434 = 1013 → Обработка включена и бит ошибки находится на позиции 13 с низким уровнем. | | | | |
| p0435[1] | Энкодер SSI-бит предупреждения (заводская установка: 0) Определяет позицию и уровень бита предупреждения в протоколе SSI. | | | |
| | Значение = dcba | ba | Позиция бита предупреждения в протоколе (0 ... 63). | |
| | | c | Уровень (0: низкий уровень, 1: высокий уровень). | |
| | | d | Состояние обработки (0: выкл, 1: вкл). | |
| p0435 = 1014 → Обработка включена и бит предупреждения находится на позиции 14 с низким уровнем. | | | | |
| p0436[1] | Энкодер SSI-бит четности (заводская установка: 0) Определяет позицию и четность бита четности в протоколе SSI. | | | |

| Параметр | Описание | | | |
|----------|---|--|--|-----------------|
| | Значение = dcba | ba | Позиция бита четности в протоколе (0 ... 63). | |
| | | c | Четность (0: совпадение при контроле по чётности, 1: совпадение при контроле по нечётности). | |
| | | d | Состояние обработки (0: выкл, 1: вкл). | |
| | p0436 = 1015 → Обработка включена и бит четности находится на позиции 15 с совпадением при контроле по чётности. | | | |
| p0437[1] | Расширенная конфигурация модуля датчика (заводская установка: 0000 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0000 двоич.) | | | |
| | Бит | Название сигнала | Сигнал 1 | Сигнал 0 |
| | 00 | Регистратор данных | Да | Нет |
| | 01 | Нулевая метка, обнаружение фронта | Да | Нет |
| | 02 | Коррекция фактического значения положения XIST1 | Да | Нет |
| | 04 | Обработка фронта Бит 0 | Да | Нет |
| | 05 | Обработка фронта Бит 1 | Да | Нет |
| | 06 | Блокировка фактического значения скорости при ошибке dn/dt | Да | Нет |
| | 11 | Обработка ошибок после PROFIdrive | Да | Нет |
| | 12 | Активация дополнительных сообщений | Да | Нет |
| | 13 | Поддержка абсолютной позиции для инкрементального энкодера | Да | Нет |
| 26 | Отмена выбора контроля дорожки | Да | Нет | |
| p0438[1] | Время фильтрации датчика прямоугольных импульсов (заводская установка: 0,64 [мкс]) | | | |
| | 0 | Нет фильтрации | | |
| p0439[1] | Время разгона датчика (заводская установка: 0 [мс]) | | | |
| p0446[1] | Энкодер SSI число битов перед абсолютным значением (заводская установка: 0) | | | |
| p0447[1] | Энкодер SSI число битов абсолютного значения (заводская установка: 25) | | | |
| p0448[1] | Энкодер SSI число битов после абсолютного значения (заводская установка: 0) | | | |
| p0449[1] | Энкодер SSI число битов, биты-заполнители (заводская установка: 1) Определяет число битов-заполнителей для двойной передачи абсолютного значения в протоколе SSI. Это параметр значим только для p0429.2 = 1. | | | |
| r0452[1] | Индикация времени фильтрации датчика прямоугольных импульсов | | | |
| p0453[1] | Обработка импульсного датчика, время измерения состояния покоя (заводская установка: 1000 [мс]) Если в течение этого времени на дорожке A/B не регистрируются импульсы, то выводится нулевой фактическое значение скорости. Эта функция необходима для малооборотных двигателей для правильного вывода фактических значений скорости в диапазоне около нуля. | | | |

Дополнительную информацию можно найти в "Справочнике по параметрированию".

А.8 Примеры для датчиков

Примеры

Следующие SSI-энкодеры успешно использовались с CU250D-2 во множестве приложений:

Таблица А-3 SSI-энкодер

| Изготовитель | Тип/Заказ. № | Подробности | Установка | Примечание |
|-----------------|--|--|---|--|
| SIEMENS | 6FX2001-5xS12 | Однооборотный энкодер | p0400 = 3081 | --- |
| SIEMENS | 1XP80X4-20 / 6FX2001-5xS24 | Многооборотный энкодер | p0400 = 3082 | |
| T&R | CEW-58, CEV-58, CEH-58, CEW-65; CEV-65 | Параметрируемый энкодер | p0400 = 9999. Установите параметры энкодера вручную. | Полная функциональность таких энкодеров при любых условиях не гарантируется. |
| SICK / Stegmann | AFM60... | одно- и многооборотные | | |
| | DME4000 | Лазерный дальномер, параметрируемый датчик | | |
| Heidenhain | EQN 425 | многооборотный | | |

А.9 Примеры применения

А.9.1 Конфигурирование коммуникации PROFIBUS с помощью STEP 7

Ниже приводится пример конфигурирования коммуникации преобразователя с контроллером SIMATIC верхнего уровня.

Коммуникация между преобразователем и контроллером SIMATIC конфигурируется с помощью программного инструментов SIMATIC STEP 7 с HW-Konfig.

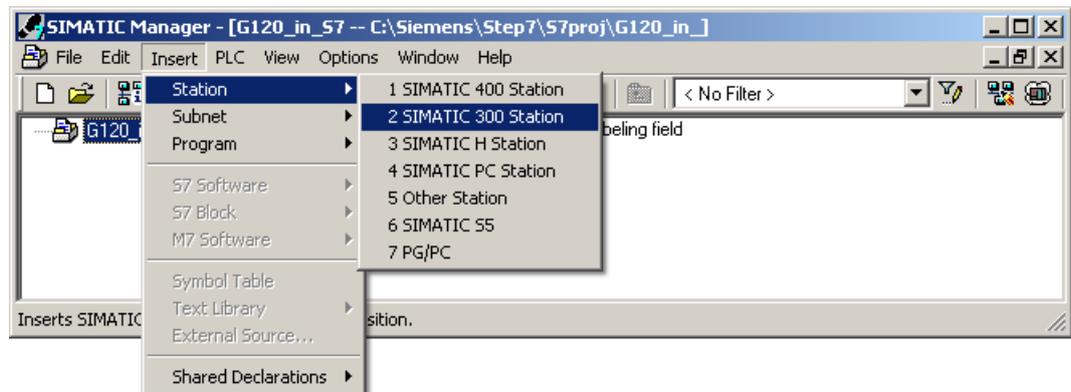
Условием является умение работы с контроллером SIMATIC и хорошее знание инженерингового ПО STEP 7.

А.9.1.1 Создание проекта STEP 7 и сети

Порядок действий

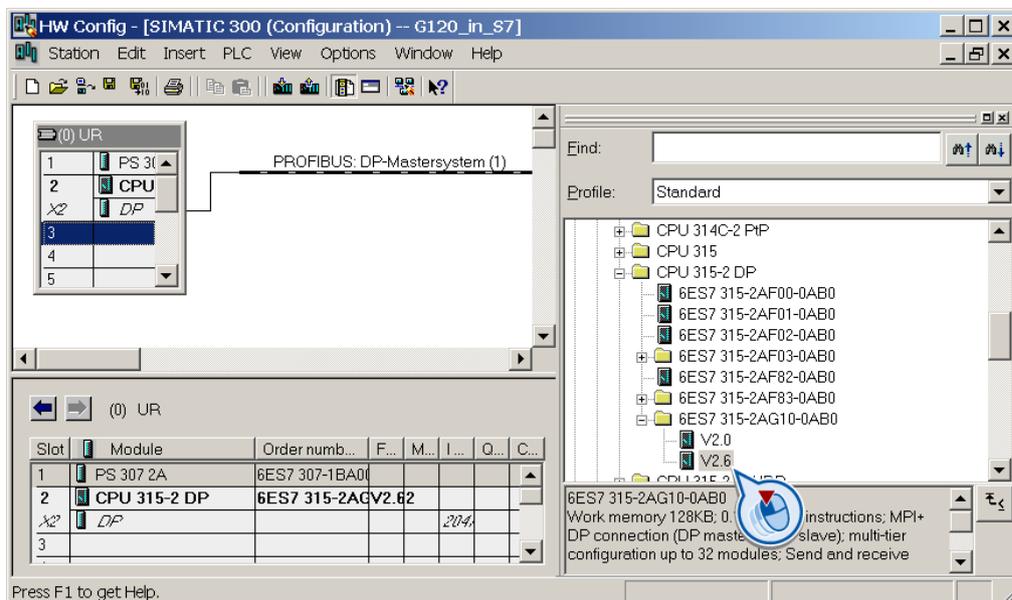
Создание проекта STEP-7 выполняется следующим образом:

1. Создайте новый проект STEP -7, например, "G120_in_S7".
2. Вставьте контроллер SIMATIC S7 300 CPU.



3. Отметьте станцию SIMATIC-300 в своем проекте и откройте HW-Konfig.
4. Перетащите из аппаратного каталога профильную шину S7-300 в свой проект.

5. Установите в 1-ое гнездо профильной шины блок питания, а во 2-ое гнездо контроллер CPU 315-2 DP.
При вставке контроллера HW-Konfig открывает параметры сети.
6. Создайте сеть PROFIBUS DP.



Были созданы проект STEP-7 с контроллером SIMATIC и сеть PROFIBUS.

A.9.1.2 Вставка преобразователя в проект

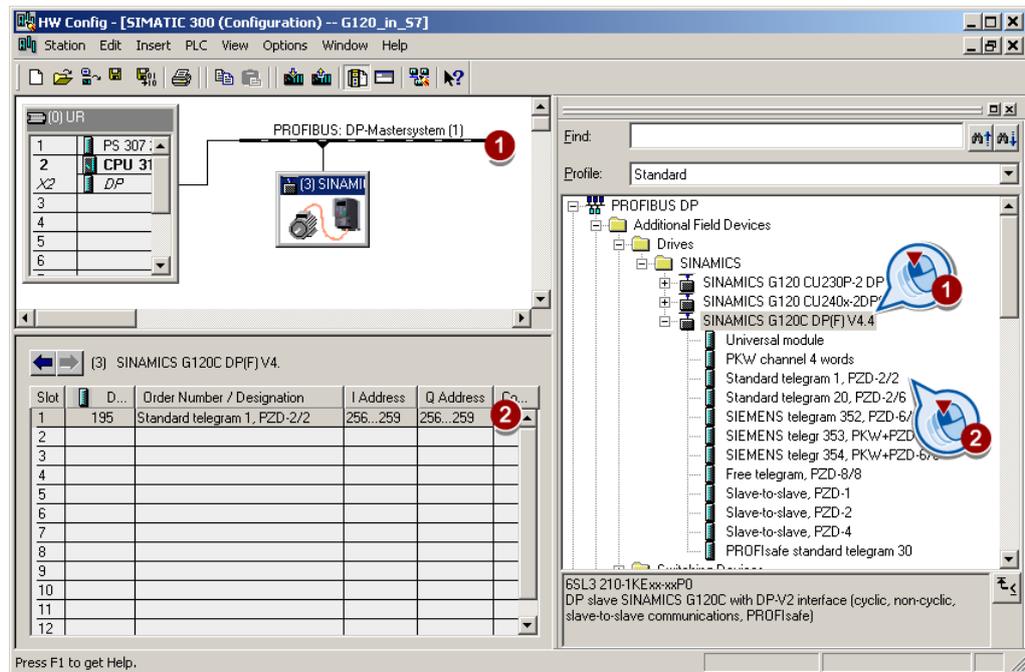
Существует два способа привязки преобразователя к контроллеру SIMATIC:

1. Через GSD преобразователя
2. Через объект-менеджер STEP 7
Этот несколько более удобный способ доступен только для контроллеров S7 и установленного Drive ES Basic (см. раздел Инструменты для ввода в эксплуатацию (Страница 23)).

Ниже описывается только проектирование через GSD.

А.9.1.3 Интеграция преобразователя в проект STEP-7

- Установите файл GSD преобразователя в STEP 7 через HW-Konfig (меню "Опции - Установка файлов GSD").
После установки GSD преобразователь появится в "PROFIBUS DP - Дополнительные полевые устройства" в аппаратном каталоге HW-Konfig.



Изображены Вставка объекта преобразователя
е А-13

- Перетащите преобразователь в сеть PROFIBUS. Введите установленный на преобразователе адрес PROFIBUS в HW-Konfig.
- Вставьте требуемый тип телеграммы из аппаратного каталога перетаскиванием в гнездо 1 преобразователя.
Дополнительную информацию по типам телеграмм можно найти в главе Циклическая коммуникация (Страница 94).

Последовательность при выборе гнезд

- PROFIsafe-модуль (если используется)
Информацию по подключению преобразователя через PROFIsafe можно найти в "Описании функций Safety Integrated".
- Канал PKW (если используется)
- Стандартная телеграмма, телеграмма SIEMENS или свободная телеграмма (если используется)
- Модуль прямого обмена данными

При использовании одного или нескольких из модулей 1, 2 или 3, сконфигурируйте оставшиеся модули, начиная с первого гнезда.

Отсутствие циклической коммуникации с преобразователем с универсальным модулем

Нельзя использовать универсальный модуль со следующими техническими возможностями:

- Длина PZD 4/4 слова
- Консистентно по всей длине

С такими техническими возможностями универсальный модуль имеет такой же DP-идентификатор (4AX), что и "Канал PKW 4 слова". Система управления верхнего уровня не устанавливает циклической коммуникации с преобразователем.

Помощь по показанному выше универсальному модулю:

- Измените в параметрах DP-Slave длину PZD на 8/8 байт.
- Измените консистенцию на "Единица".

Заключительные шаги

- Сохраните и скомпилируйте проект в STEP 7.
- Установите онлайн-соединение между ПК и S7-CPU и загрузите данные проекта в S7-CPU.
- Установите в преобразователе через параметр p0922 тип телеграммы, спроектированный в STEP 7.

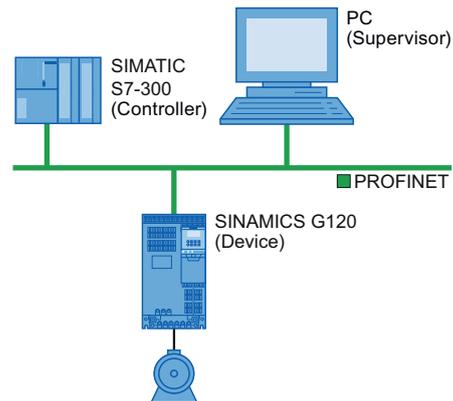
Теперь преобразователь связан с S7-CPU. Коммуникационный интерфейс между CPU и преобразователем определен. Пример обеспечения этого интерфейса параметрами можно найти в следующем разделе.

А.9.2 Конфигурирование коммуникации PROFINET с помощью STEP 7

А.9.2.1 Коммуникация через PROFINET - Пример

Сеть Profinet в линейной топологии

Пример рядом показывает построение сети PROFINET с контроллером, устройством и супервизором.



А.9.2.2 Конфигурирование контроллера и преобразователя в HW-Konfig

Здесь на примере SINAMICS G120 с управляющим модулем CU240B-2 или CU240E-2 показано, как преобразователь вставляется в проект.

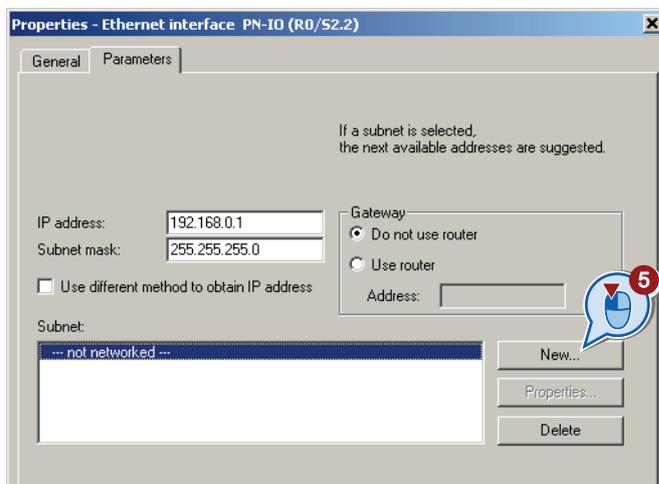
Порядок действий



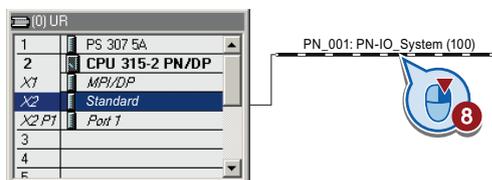
Для конфигурирования коммуникации по PROFINET между преобразователем и контроллером действовать следующим образом:

1. Откройте HW-Konfig в STEP 7 через "Вставить/[станция]" и создайте компоненты согласно аппаратной структуре. Пример ниже ограничивается обязательными компонентами.
2. Укомплектуйте свою станцию стойкой и источником питания.
3. Вставьте CPU.
HW-Konfig открывает маску с возможными следующими свободными IP-адресом и маской подсети.

4. Если была организована локальная сеть и работа не выполняется в рамках большой сети Ethernet, можно использовать предложенные элементы. В ином случае запросите IP-адрес для участников PROFINET и маску подсети у своего администратора. CPU и супервизор должны иметь одну маску подсети.

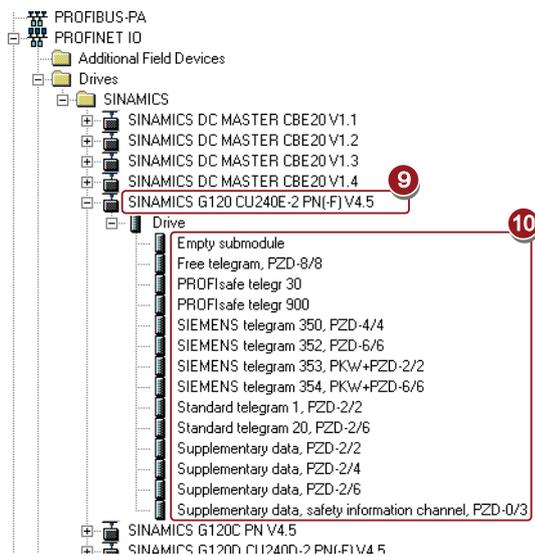


5. С помощью кнопки "Новая" можно либо создать новую подсеть PROFINET, либо выбрать уже имеющуюся.
6. Присвойте имя своей сети PROFINET.
7. Выйдите из этой и следующей маски с ОК.
8. Отметьте свою подсеть.

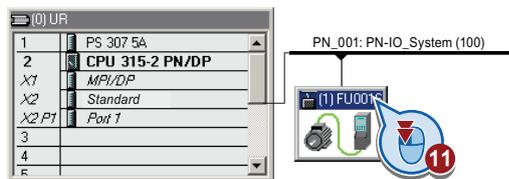


9. Сначала путем перетаскивания из аппаратного каталога вставьте преобразователь.

10. Вставьте коммуникационную телеграмму.



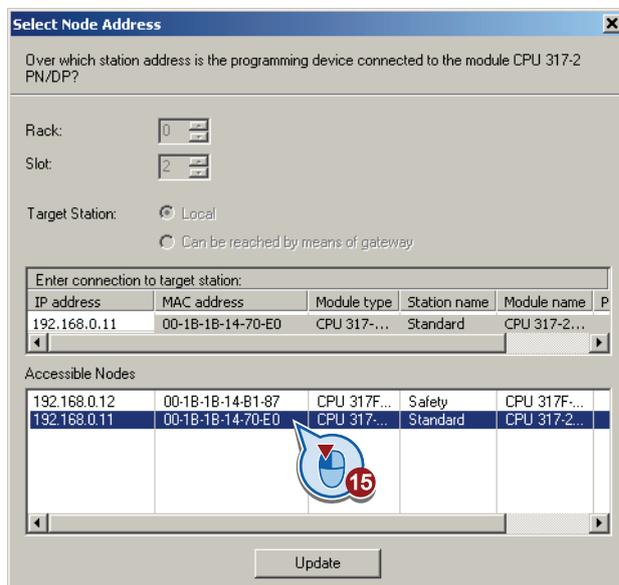
11. Откройте окно свойств преобразователя присвойте преобразователю однозначное и ясное имя устройства.
 На основе имени устройства контроллер PROFINET при запуске присваивает IP-адрес.



- 12. В этой же маске предлагается IP-адрес. При необходимости можно изменить IP-адрес через "Свойства".
- 13. Теперь сохраните свою аппаратную конфигурацию с помощью "Сохранить и компилировать" (Save and Compile).
- 14. Загрузите конфигурацию экранной кнопкой (Load) в систему управления.

15. Установите IP-адрес системы управления.

Если нет готового IP-адреса, то откройте список доступных участников с помощью кнопки "Показать". Выберите систему управления в списке доступных участников и выйдите из маски с ОК.



16. Если установлена Drive ES Basic, откройте STARTER двойным щелчком на символе преобразователя в Hardware Manager и сконфигурируйте преобразователь в STARTER.

В этом случае STARTER применяет имя устройства и IP-адрес автоматически. Тем самым порядок действий, описанный в следующем разделе, становится излишним.

17. Если работа осуществляется с GSDML, то закройте HW-Konfig и создайте ссылку для STARTER согласно описанию в следующем разделе.



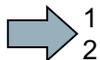
Коммуникация по PROFINET между системой управления и преобразователем была сконфигурирована.

A.9.2.3 Создание ссылки для STARTER

Если преобразователь был сконфигурирован через GSDML, то необходимо создать в STEP 7 ссылку на преобразователь для STARTER, чтобы можно было бы вызывать STARTER из STEP 7.

Порядок действий описывается на примере SINAMICS G120 с управляющим модулем CU240B-2 или CU240E-2.

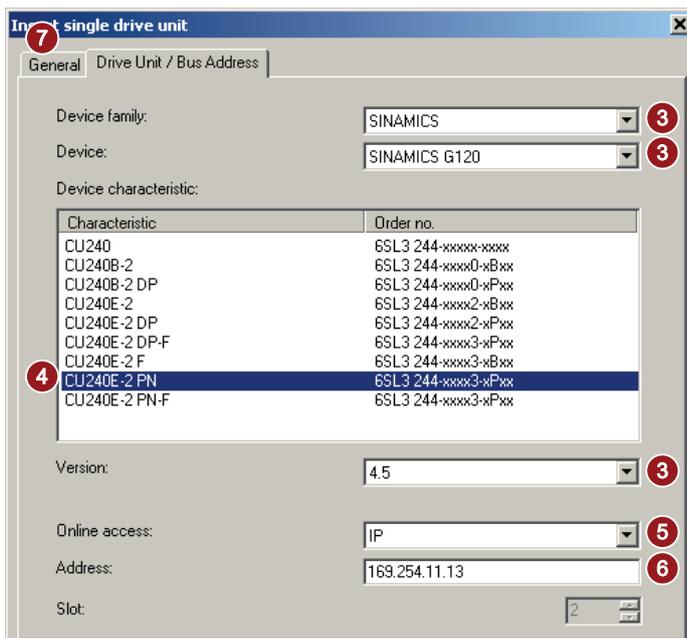
Порядок действий



Для создания ссылки на преобразователь для STARTER действовать следующим образом:

1. Отметьте свой проект в SIMATIC-Manager
2. Откройте правой кнопкой мыши "Вставить новый объект/SINAMICS" диалоговую маску "Вставить индивидуальное приводное устройство".

3. Установите на вкладке "Приводное устройство/адрес" семейство устройств, устройство и версию FW.
4. Отметьте в модификации устройства свой преобразователь.
5. Установите доступ онлайн.
6. Установите адрес.
7. Введите на вкладке "Общие" имя устройства PROFINET.



8. Выйдите из маски с ОК.
9. Преобразователь отображается в проекте.

В проекте была создана ссылка на преобразователь для STARTER. Теперь можно вызывать STARTER из своего проекта STEP-7.

A.9.2.4 Вызов STARTER и переход в онлайн

Порядок действий



Для вызова STARTER из STEP 7 и установки соединения онлайн с преобразователем действовать следующим образом:

1. Отметьте преобразователь в SIMATIC-Manager правой кнопкой мыши.
2. Откройте STARTER через "Открыть объект".
3. Сконфигурируйте в STARTER преобразователь и нажмите кнопку "Онлайн" (P_m).
4. Выберите в следующем окне преобразователь и S7ONLINE в качестве точки доступа.

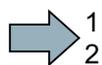


5. Выйдите из маски с ОК.

- STARTER был вызван из STEP 7 и было установлено онлайнное соединение с преобразователем.

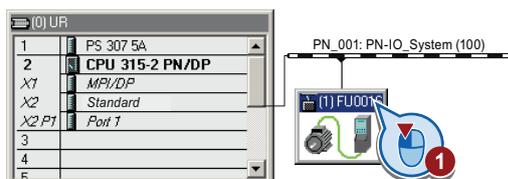
А.9.2.5 Активация диагностических сообщений через STEP 7

Порядок действий



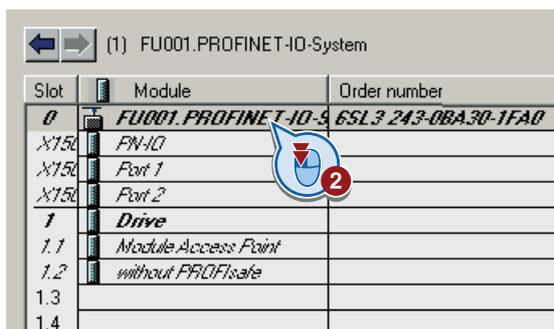
Для активации диагностических сообщений действовать следующим образом:

1. Отметьте в HW-Konfig преобразователь.

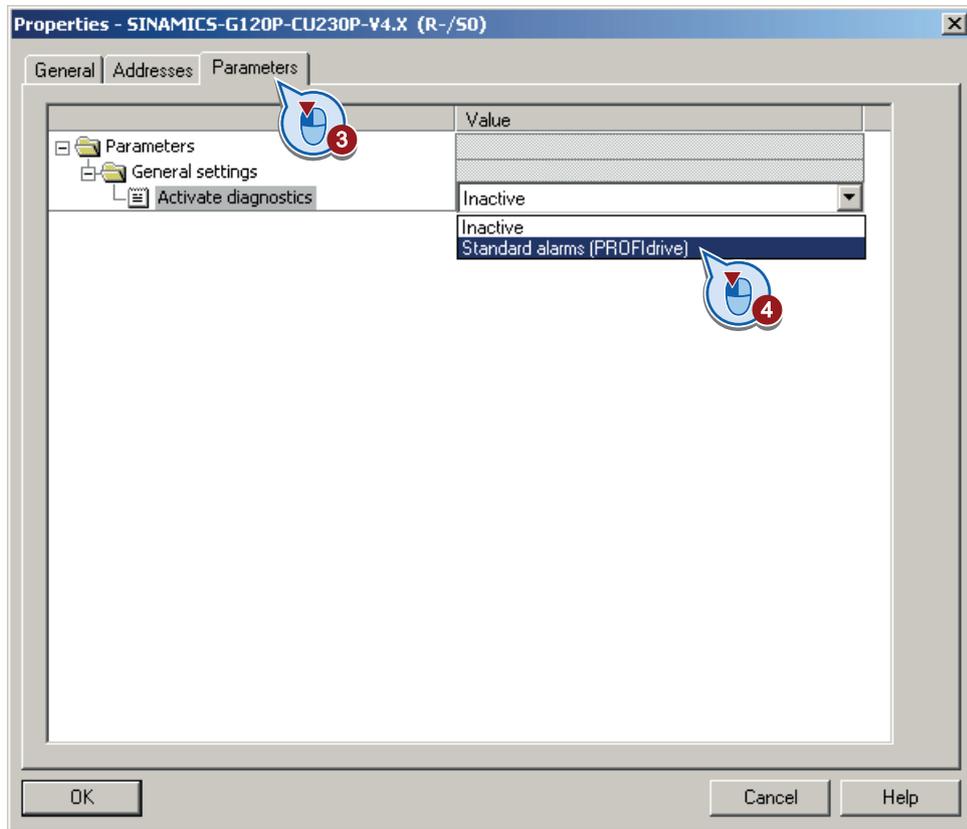


Изображены Указание преобразователя в HW-Konfig
е А-14

2. Откройте двойным щелчком на гнезде 0 в окне станции окно свойств для параметров сети преобразователя.



3. Выберите вкладку "Параметры".
4. Активируйте стандартные телеграммы.



- Диагностические сообщения были активированы.
При следующем запуске системы управления диагностические сообщения будут передаваться из преобразователя в систему управления.

A.9.3 Примеры программы STEP 7

Обмен данными через полевую шину

Аналоговые сигналы

Преобразователь всегда нормирует сигналы, передаваемые через полевую шину, на значение 4000 шестн.

Таблица А-4 Категория сигнала и соответствующие нормирующие параметры

| Категория сигнала | 4000 шестн. Δ ... | Категория сигнала | 4000 шестн. Δ ... |
|-------------------|----------------------|-------------------|----------------------|
| Скорости, частоты | p2000 | Мощность | p2004 |
| Напряжение | p2001 | Угол | p2005 |
| Ток | p2002 | Температура | p2006 |
| Момент вращения | p2003 | Ускорение | p2007 |

Управляющие слова и слова состояний

Управляющие слова и слова состояний состоят из старшего и младшего байта. Контроллер SIMATIC интерпретирует слова не так, как преобразователь: старший и младший байт при передаче меняются местами. См. также пример программирования ниже.

А.9.3.1 Пример программы STEP 7 для циклической коммуникации

Network 1: Control word 1 and setpoint

```
Control word 1: 047E hex
Setpoint: 2500 hex
```

```
L W#16#47E
T MW 1
L W#16#2500
T MW 3
```

Network 2: Acknowledge fault

```
U E 0.6
= M 2.7
```

Network 3: Switch the motor on and off

```
U E 0.0
= M 2.0
```

Network 4: Write process data

```
L MW 1
T PAW 256
L MW 3
T PAW 258
```

Network 4: Read process data

```
Status word 1: MW 5
Actual value: MW 7
```

```
L PEW 256
T MW 5
L PEW 258
T MW 7
```

Контроллер связывается с преобразователем через стандартную телеграмму 1. Контроллер передает управляющее слово 1 (STW1) и заданное значение скорости; преобразователь отвечает со словом состояния 1 (ZSW1) и своим фактическим значением скорости.

Входы E0.0 и E0.6 в этом примере связываются с битом ВКЛ/ВЫКЛ1 или с битом квитирования ошибок STW 1.

Управляющее слово 1 содержит числовое значение 047E шестн. Биты управляющего слова 1 перечислены в следующей таблице.

Шестн. числовое значение 2500 устанавливает заданную частоту преобразователя. Макс. частота соответствует шестн. значению 4000 (см. также Примеры программы STEP 7 (Страница 386)).

Контроллер циклически записывает данные процесса на логический адрес 256 преобразователя. Преобразователь также записывает свои данные процесса на логический адрес 256. Диапазон адресов определяется в HW-Konfig.

Таблица А-5 Согласование управляющих битов с меркерами и входами в SIMATIC

| ШЕС ТН. | ДВО ИЧ. | Бит в STW1 | Значение | Бит в MW1 | Бит в MB1 | Бит в MB2 | Входы |
|------------|------------|---------------|---------------------------------------|--------------|--------------|--------------|-------|
| E | 0 | 0 | ВКЛ/ВЫКЛ1 | 8 | | 0 | E0.0 |
| | 1 | 1 | ВЫКЛ2 | 9 | | 1 | |
| | 1 | 2 | ВЫКЛ3 | 10 | | 2 | |
| | 1 | 3 | Разрешение работы | 11 | | 3 | |
| 7 | 1 | 4 | Разрешение задатчика интенсивности | 12 | | 4 | |
| | 1 | 5 | Запуск задатчика интенсивности | 13 | | 5 | |
| | 1 | 6 | Разрешение заданного значения | 14 | | 6 | |
| | 0 | 7 | Квитировать ошибку | 15 | 7 | E0.6 | |
| 4 | 0 | 8 | Периодический режим работы 1 | 0 | 0 | | |
| | 0 | 9 | Периодический режим работы 2 | 1 | 1 | | |
| | 1 | 10 | Управление из ПЛК | 2 | 2 | | |
| | 0 | 11 | Инверсия заданного значения | 3 | 3 | | |
| 0 | 0 | 12 | без значения | 4 | 4 | | |
| | 0 | 13 | Моторпотенциометр ↑ | 5 | 5 | | |
| | 0 | 14 | Моторпотенциометр ↓ | 6 | 6 | | |
| | 0 | 15 | Переключение блока данных | 7 | 7 | | |

См. также

Интеграция преобразователя в проект STEP-7 (Страница 378)

А.9.3.2 Пример программы STEP 7 для ациклической коммуникации

OB1: Cyclic control program



Network 1: Reading and writing parameters



```
// read parameters
O(
U   M   9.2
UN  M   9.1
)
O(
U   M   9.0
UN  M   9.1
)
R   M   9.3

SPB RD

// write parameters
O(
U   M   9.3
UN  M   9.0
)
O(
U   M   9.1
UN  M   9.0
)
R   M   9.2

SPB WR
BEA

RD: NOP 0
CALL FC 1
BEA
WR: NOP 0 9.1
CALL FC 3
```

M9.0 запускает чтение параметров

M9.1 запускает запись параметров

M9.2 показывает процесс чтения

M9.3 показывает процесс записи

Число одновременных заданий по ациклической коммуникации ограничено.

Более подробную информацию можно найти в Ациклическая коммуникация (Страница 110).

FC1: PAR_RD



Network 1: Parameters for reading



```

L   MB   40
T   DB1.DBB 0
L   B#16#01
T   DB1.DBB 1
T   DB1.DBB 2
L   MB   62
T   DB1.DBB 3
// -----
L   MW   50
T   DB1.DBW 6
L   MB   58
T   DB1.DBB 5
L   MW   63
T   DB1.DBW 8
// -----
L   MW   52
T   DB1.DBW 12
L   MB   59
T   DB1.DBB 11
L   MW   65
T   DB1.DBW 14
// -----
L   MW   54
T   DB1.DBW 18
L   MB   60
T   DB1.DBB 17
L   MW   67
T   DB1.DBW 10
// -----
L   MW   56
T   DB1.DBW 24
L   MB   61
T   DB1.DBB 23
L   MW   69
T   DB1.DBW 26
    
```

Network 2: Read request, part 1



```

CALL SFC 58
REQ   :=M9.0
IOID  :=B#16#54
LADDR :=W#16#170
RECNUM :=B#16#2F
RECORD :=P#DB1.DBX0.0 BYTE 28
RET_VAL :=MW10
BUSY  :=M8.1

U   M   8.1
R   M   9.0
S   M   9.2
    
```

Network 3: Read delay after a read request



```

U   M   8.1
UN  M   9.1
L   S5T#1s
SS  T   1
U   M   8.3
R   T   1
U   T   1
=   M   8.2
    
```

Network 4: Read request, part 2



```

CALL SFC 59
REQ   :=M8.2
IOID  :=B#16#54
LADDR :=W#16#170
RECNUM :=B#16#2F
RET_VAL :=MW12
BUSY  :=M8.3
RECORD :=P#DB2.DBX0.0 BYTE 36

U   M   8.3
R   M   8.2
    
```

Изображены Чтение параметров
е А-15

Примечание

У PROFINET стандартные функциональные блоки (SFB) вместо системных функций (SFC)

При ациклической коммуникации через PROFINET необходимо заменить системные функции на стандартные функциональные блоки следующим образом:

- SFC 58 → SFB 53
- SFC 59 → SFB 52

Пояснение к FC 1

Таблица А-6 Запрос на чтение параметров

| Блок данных DB 1 | Байт n | Байт n + 1 | n |
|-------------------|---|-----------------------------------|----|
| Заголовок | Значения <i>MB 40</i> | 01 hex: задание чтения | 0 |
| | 01 hex | Число параметров (m) <i>MB 62</i> | 2 |
| Адрес, параметр 1 | Атрибут <i>10 hex: Значение параметра</i> | Число индексов <i>MB 58</i> | 4 |
| | Номер параметра <i>MW 50</i> | | 6 |
| | Номер 1-ого индекса <i>MW 63</i> | | 8 |
| Адрес, параметр 2 | Атрибут <i>10 hex: Значение параметра</i> | Число индексов <i>MB 59</i> | 10 |
| | Номер параметра <i>MW 52</i> | | 12 |
| | Номер 1-ого индекса <i>MW 65</i> | | 14 |
| Адрес, параметр 3 | Атрибут <i>10 hex: Значение параметра</i> | Число индексов <i>MB 60</i> | 16 |
| | Номер параметра <i>MW 54</i> | | 18 |
| | Номер 1-ого индекса <i>MW 67</i> | | 20 |
| Адрес, параметр 4 | Атрибут <i>10 hex: Значение параметра</i> | Число индексов <i>MB 61</i> | 22 |
| | Номер параметра <i>MW 56</i> | | 24 |
| | Номер 1-ого индекса <i>MW 69</i> | | 26 |

SFC 58 забирает данные для считываемых параметров из DB 1 и отправляет их как запрос на чтение на преобразователь. Пока это задание чтения выполняется, другие задания чтения запрещены.

После запроса на чтение и времени ожидания в одну секунду, контроллер забирает значения параметров через SFC 59 из преобразователя и помещает их в DB2.

FC3: PAR_WR



Network 2: Write request:



Network 1: Parameters for writing



```
L MB 42
T DB3.DBB 0
L B#16#02
T DB3.DBB 1
L B#16#01
T DB3.DBB 2
L MB 44
T DB1.DBB 3
```

```
CALL SFC 58
REQ :=M9.1
IOID :=B#16#54
LADDR :=W#16#170
RECNUM :=B#16#2F
RECORD :=P#DB3.DBX0.0 BYTE 14
RET_VAL :=MW10
BUSY :=M8.1

U M 8.1
R M 9.1
S M 9.3
```

// -----

```
L MW 21
T DB3.DBW 6
L MW 23
T DB3.DBW 8
L MW 35
T DB3.DBW 12
L MB 25
T DB3.DBB 10
L MB 27
T DB3.DBB 11
```

Изображени Запись параметров
е А-16

Пояснение к FC 3

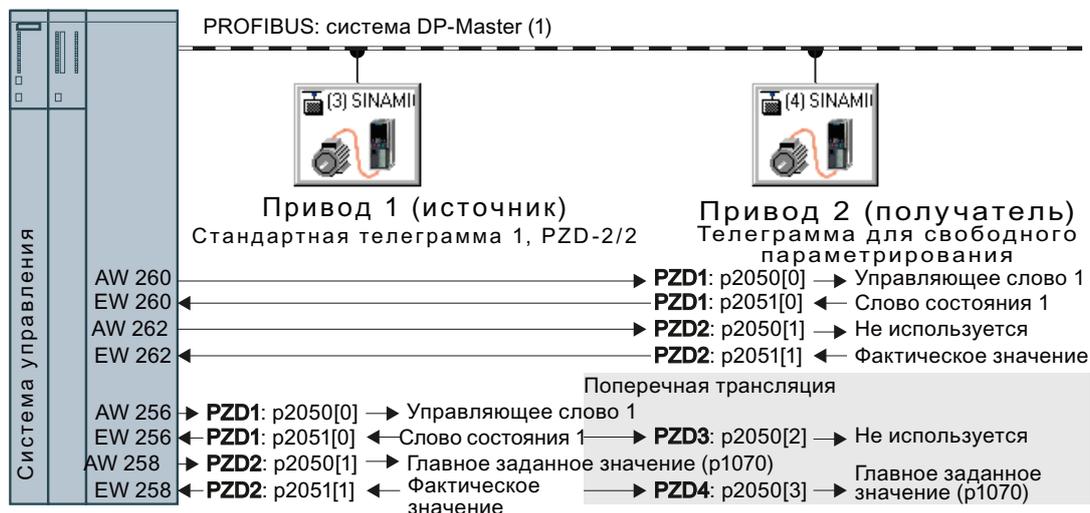
Таблица А-7 Запрос на изменение параметров

| Блок данных DB 3 | Байт n | Байт n + 1 | n |
|----------------------|------------------------------|------------------------------|----|
| Заголовок | Значения MB 42 | 02 hex: запрос на изменение | 0 |
| | 01 hex | Число параметров MB 44 | 2 |
| Адрес, параметр 1 | 10 hex: значение параметра | Число индексов 00 hex | 4 |
| | Номер параметра MW 21 | | 6 |
| | Номер 1-ого индекса MW 23 | | 8 |
| Значения, параметр 1 | Формат MB 25 | Число значений индекса MB 27 | 10 |
| | Значение 1-ого индекса MW 35 | | 12 |

SFC 58 забирает данные для записываемых параметров из DB 3 и отправляет их на преобразователь. Пока это задание записи выполняется, другие задания записи блокируются преобразователем.

А.9.4 Конфигурирование поперечной трансляции в STEP 7

Два привода осуществляют коммуникацию через стандартную телеграмму 1 с контроллером верхнего уровня. Дополнительно привод 2 получает свое заданное значение скорости непосредственно от привода 1 (текущая скорость).



Изображены Коммуникация с контроллером верхнего уровня и между приводами через прямой обмен данными в А-17

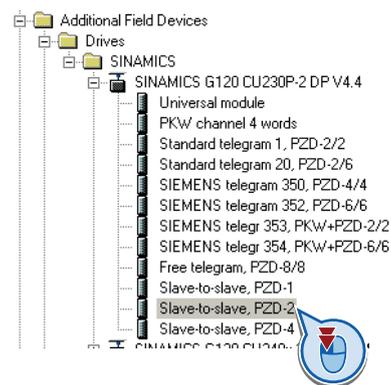
Установка прямого обмена данными в системе управления

Порядок действий



Для установки прямого обмена данными в системе управления действовать следующим образом:

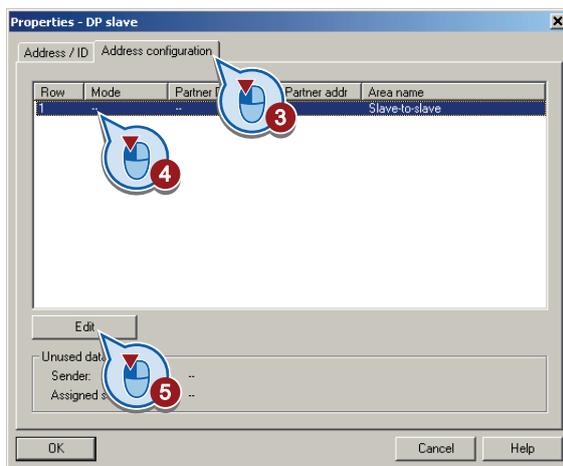
1. Вставьте в HW Конфиг в приводе 2 (получатель) объект прямого обмена данными, например, "Slave-to-Slave, PZD2".



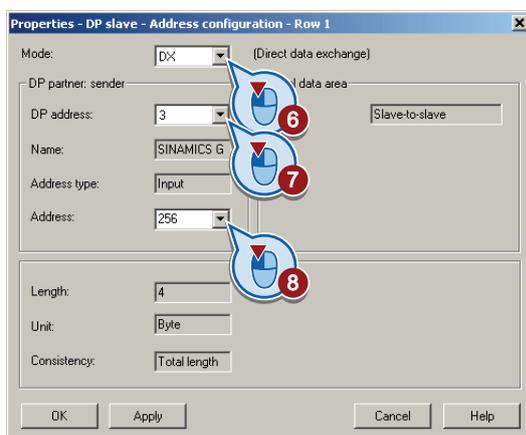
2. Двойным щелчком открывается диалоговое окно для дополнительных настроек прямого обмена данными.

| Slot | D | Order Number / Designation | I Address | Q Address | Co... |
|------|-----|------------------------------|-----------|-----------|-------|
| 1 | 195 | Standard telegram 1, PZD-2/2 | 260...263 | 260...263 | |
| 2 | 129 | Slave-to-slave, PZD-2 | | | |
| 3 | | | | | |
| 4 | | | | | |
| 5 | | | | | |
| 6 | | | | | |

3. Активируйте вкладку "Конфигурация адреса".
4. Отметьте строку 1.
5. Откройте диалоговое окно для определения источника и передаваемого диапазона адресов.



6. Выберите DX для прямого обмена данными
7. Выберите адрес привода 1 (источник).
8. Выберите в поле адреса начальный адрес, который будет принимать область данных от привода 1. В примере с начальным адресом 256 это слово состояния 1 (PZD1) и фактическое значение скорости.
9. Закройте обе маски с ОК.



Диапазон значений для прямого обмена данными определен.

Привод 2 получает переданную через прямой обмен данными информацию и записывает ее в следующие доступные слова, в этом случае PZD3 и PZD4.

Установки в приводе 2 (получатель)

Привод 2 предустановлен таким образом, что он получает свое заданное значение от контроллера верхнего уровня. Для того, чтобы привод 2 применял переданное приводом 1 фактическое значение как заданное значение, необходимо выполнить следующие установки:

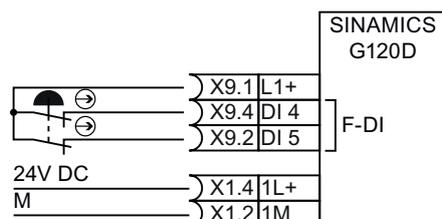
- Установите в приводе 2 выбор телеграммы PROFIdrive на "Свободное конфигурирование телеграммы" (p0922 = 999).
- Установите в приводе 2 источник главного заданного значения на p1070 = 2050.3.

Преобразователь показывает в параметре r2077 адреса преобразователей, для которых сконфигурирован прямой обмен данными.

A.9.5 Подключение цифровых входов повышенной безопасности

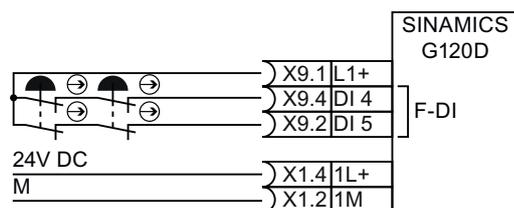
Ниже представлены примеры подключения цифрового входа повышенной безопасности согласно PL d по EN 13849-1 и SIL2 по IEC61508. Другие примеры и информацию можно найти в "Описании функций Safety Integrated".

Пример соответствуют PL d по EN 13849-1 и SIL2 по IEC 61508 при размещении всех компонентов в одном электрошкафу.



Изображены Подключение чувствительного элемента, к примеру, грибового выключателя е А-18 аварийного останова или концевого выключателя

Возможно последовательное подключение управляющих устройств аварийного останова, т.к. для таких устройств должна быть обеспечена невозможность одновременного отказа и активации.



Изображены Последовательное подключение электромеханических датчиков е А-19

Согласно IEC 62061 (SIL) и ISO 13849-1 (PL) позиционные переключатели защитных дверей также могут подключаться последовательно.

Исключение: Если несколько защитных дверей регулярно открываются одновременно, то нельзя подключать позиционные переключатели последовательно, т.к. в этом случае ошибки не будут определяться.

Другие опции подключения можно найти в "Описании функций Safety Integrated", см. раздел: Дополнительная информация (Страница 403).

A.10 Документация для приемочного испытания функций повышенной безопасности

A.10.1 Документация на оборудование

Описание машины и установки

| | |
|--|-----|
| Обозначение | ... |
| Тип | ... |
| Серийный номер | ... |
| Изготовитель | ... |
| Конечный пользователь | ... |
| Наглядная схема установки оборудования: <div style="text-align: center;"> <p>...</p> <p>...</p> <p>...</p> <p>...</p> <p>...</p> <p>...</p> <p>...</p> </div> | |

Данные преобразователя

Таблица A-8 Аппаратная версия отвечающих за безопасность преобразователей

| Обозначение привода | Заказной номер и аппаратная версия преобразователей |
|---------------------|---|
| ... | ... |
| ... | ... |

Таблица функций

Таблица A-9 Активные функции безопасности в зависимости от режима работы и предохранительного устройства

| Режим работы | Предохранительное устройство | Привод | Выбранная функция безопасности | Проверено |
|----------------|------------------------------|-----------------------|--------------------------------|-----------|
| ... | ... | ... | ... | |
| ... | ... | ... | ... | |
| <i>Пример:</i> | | | | |
| Автоматика | Защитная дверца закрыта | Ленточный транспортер | --- | --- |

А.10 Документация для приемочного испытания функций повышенной безопасности

| Режим работы | Предохранительное устройство | Привод | Выбранная функция безопасности | Проверено |
|--------------|---|------------------------------|--------------------------------|-----------|
| | <i>Защитная дверца открыта</i> | <i>Ленточный транспортер</i> | <i>STO</i> | |
| | <i>Кнопка аварийного останова активна</i> | <i>Ленточный транспортер</i> | <i>STO</i> | |

Протоколы приемочного испытания

| Имена файлов протоколов приемочных испытаний | |
|--|-----|
| ... | ... |
| ... | ... |

Резервное копирование данных

| Данные | Носитель информации | | | Место хранения |
|---------------------------------|---------------------|-------------|------|----------------|
| | Тип архивации | Обозначение | Дата | |
| Протоколы приемочного испытания | ... | ... | ... | ... |
| Программа ПЛК | ... | ... | ... | ... |
| Схемы | ... | ... | ... | ... |

Визирование

Пусконаладчик

Объектом подтверждения является профессиональное выполнение перечисленных выше испытаний и контролей.

| Дата | Фамилия, имя | Фирма/отдел | Подпись |
|------|--------------|-------------|---------|
| ... | ... | ... | ... |

Изготовитель оборудования

Подтверждает правильность запротоколированных выше параметров.

| Дата | Фамилия, имя | Фирма/отдел | Подпись |
|------|--------------|-------------|---------|
| ... | ... | ... | ... |

A.10.2 Протокол настроек для базовых функций, версия FW 4.4 ... 4.6

Привод = <rDO-NAME_v>

Таблица A-10 Версия микропрограммного обеспечения

| Название | Номер | Величина |
|---|-------|-----------|
| Версия микропрограммного обеспечения управляющего модуля | r18 | <r18_v> |
| SI версия интегрированной в привод функции безопасности (процессор 1) | r9770 | <r9770_v> |

Таблица A-11 Такт контроля

| Название | Номер | Величина |
|--------------------------------|-------|-----------|
| SI такт контроля (процессор 1) | r9780 | <r9780_v> |

Таблица A-12 Контрольные суммы

| Название | Номер | Величина |
|--|-------|-----------|
| SI заданная контрольная сумма SI-параметры (процессор 1) | p9799 | <p9799_v> |
| SI заданная контрольная сумма SI-параметры (процессор 2) | p9899 | <p9899_v> |

Таблица A-13 Параметры функции безопасности

| Название | Номер | Величина |
|--|-------|-----------|
| SI разрешение интегрированных в привод функций | p9601 | <p9601_v> |
| <i>Только для управляющего модуля CU250S-2</i> SI разрешение безопасного управления тормозом | p9602 | <p9602_v> |
| SI адрес PROFIsafe | p9610 | <p9610_v> |
| SI допуск переключения F-DI | p9650 | <p9650_v> |
| SI STO время стабилизации | p9651 | <p9651_v> |
| <i>Только для управляющего модуля CU250S-2</i> SI безопасный останов 1 время задержки | p9652 | <p9652_v> |
| SI таймер процедуры проверки | p9659 | <p9659_v> |

Таблица A-14 Журнал Safety

| Название | Номер | Величина |
|---|----------|--------------|
| SI контрольная сумма для проверки изменений | r9781[0] | <r9781[0]_v> |
| SI контрольная сумма для проверки изменений | r9781[1] | <r9781[1]_v> |
| SI отметка времени для контроля изменений | r9782[0] | <r9782[0]_v> |
| SI отметка времени для контроля изменений | r9782[1] | <r9782[1]_v> |

А.11 Стандарты/нормы (PM250D)



Европейская Директива по низковольтному оборудованию

Серия изделий SINAMICS G120D-2 отвечает требованиям Директивы по низковольтному оборудованию 2006/95/EG. Устройства сертифицированы в части соблюдения следующих стандартов/норм:

EN 61800-5-1 – Полупроводниковые преобразователи тока – Общие требования к ведомым сетью преобразователям

EN 60204-1 - Безопасность машинного оборудования - Электрическое оснащение машинного оборудования

Европейская Директива по машинному оборудованию

Серия преобразователей SINAMICS G120D-2 не подпадает под действие Директивы по машинному оборудованию. Но устройства в полном объеме нормируются на предмет соблюдения основных норм для здоровья и безопасности этой Директивы при использовании в типичном оборудовании. По запросу может быть предоставлен сертификат.

Европейская Директива по электромагнитной совместимости

При установке согласно рекомендациям в настоящем руководстве SINAMICS G120D-2 отвечает всем нормам директива ЭМС, определенным в производственном стандарте ЭМС для электрических приводов, EN 61800-3.



Underwriter Laboratories (Лаборатория по технике безопасности/США)

СЕРТИФИЦИРОВАННЫЙ UL и CUL ПРИБОР ДЛЯ ПРЕОБРАЗОВАНИЯ МОЩНОСТИ для использования в окружении со степенью загрязнения 2.

SEMI F47

Спецификация стабильности при падении напряжения полупроводникового технологического оборудования

Преобразователи SINAMICS G120D-2 отвечают требованиям стандарта SEMI F47-0706.

ISO 9001

Siemens AG использует систему управления качеством, отвечающую требованиям ISO 9001.

Сертификаты могут быть загружены в Интернете по следующей ссылке:

Стандарты/нормы (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/22339653/134200>)

А.12 Электромагнитная совместимость

Приводы SINAMICS G120 проверяются по производственному стандарту ЭМС EN 61800-3:2004.

Точную информацию можно найти в сертификате соответствия

Примечание

При монтаже всех приводов придерживайтесь указаний изготовителя и проверенной практики ЭМС.

Используйте экранированный кабель типа СУ. Макс. длина кабеля составляет 15 м.

Таблица А-15Таблица предельных значений

| Категория С2 – Первое окружение - Использование в производственных целях | |
|--|---|
| Заказной номер | Примечание |
| 6SL3525-0PE17-*A*0 | Все преобразователи со встроенными фильтрами класса А. |
| 6SL3525-0PE21-*A*0 | |
| 6SL3525-0PE23-*A*0 | Преобразователь отвечает требованиям категории С2 по кондуктивным помехам. |
| 6SL3525-0PE24-*A*0 | В жилом секторе данное устройство может создавать помехи радиоприему. В этом случае могут потребоваться дополнительные меры защиты. |
| 6SL3525-0PE25-*A*0 | |
| 6SL3525-0PE27-*A*0 | |

Излучение помех ЭМС

Примечание

При монтаже всех приводов придерживайтесь указаний изготовителя и проверенной практики ЭМС.

Используйте экранированный кабель типа СУ. Макс. длина кабеля составляет 15 м.

Не превышайте стандартной частоты коммутации в 4 кГц.

Таблица А-16 Кондуктивные электромагнитные помехи

| Эффект ЭМС | Тип преобразователя Примечание | Уровень согласно IEC 61800-3 |
|---------------------|--|---|
| Кондуктивные помехи | Все преобразователи со встроенными фильтрами класса А. Заказной номер: 6SL3525-0PE**-*А** | Категория С2 Первое окружение – использование в производственных целях |
| Эмиссия помех | Типоразмеры преобразователей А, В и С со встроенными фильтрами класса А. Заказной номер: 6SL3525-0PE17-*А** 6SL3525-0PE21-*А** 6SL3525-0PE23-*А** 6SL3525-0PE24-*А** 6SL3525-0PE25-*А** 6SL3525-0PE27-*А** В жилом секторе данное устройство может создавать помехи радиоприему. В этом случае могут потребоваться дополнительные меры защиты. | Категория С2 Первое окружение – использование в производственных целях |

Токи высшей гармоники

Таблица А-17 Токи высшей гармоники

| Типичный гармонический ток (% от ном. входного тока) при $U_K 1\%$ | | | | | | | |
|--|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 5. | 7. | 11. | 13. | 17. | 19. | 23. | 25. |
| 54 | 39 | 11 | 5 | 5 | 3 | 2 | 2 |

Примечание

Для устройств, установленных в окружении класса С2 (жилой сектор), необходимо выполнить приемку подключения к коммунальной низковольтной сети электроснабжения силами энергетической компании. Просьба связаться с местной энергетической компанией.

Для устройств, устанавливаемых в окружении категории С3 (промышленность), разрешение на подключение не требуется.

Помехоустойчивость ЭМС

Преобразователи SINAMICS G120C прошли проверку согласно требованиям к помехоустойчивости для окружений категории С3 (промышленность).

Таблица А-18 Помехоустойчивость ЭМС

| Эффект ЭМС | Стандарт | Уровень | Критерий эффективности |
|---|---------------|--|------------------------|
| Электростатический разряд (ESD) | EN 61000-4-2 | 4 кВ, контактный разряд | A |
| | | 8 кВ, разряд в воздухе | |
| Электромагнитное поле высокой частоты | EN 61000-4-3 | 80 ... 1000 МГц | A |
| Модулирование по амплитуде | | 10 В/м | |
| Переходные перенапряжения | EN 61000-4-4 | 80 % АМ при 1 кГц | A |
| Импульсное напряжение 1,2/50 мкс | EN 61000-4-5 | 2 кВ при 5 кГц | A |
| | | 1 кВ, противофазность (L-L) | |
| | | 2 кВ, синфазность (L-E) | |
| Кондуктивность | EN 61000-4-6 | 0,15 ... 80 МГц | A |
| ВЧ-синфазность | | 10 В/эфф. | |
| Исчезновения напряжения сети и кратковременные посадки напряжения | EN 61000-4-11 | 80 % АМ при 1 кГц | |
| | | 95 % кратковременная посадка напряжения на 3 мс | A |
| | | 30 % кратковременная посадка напряжения на 10 мс | C |
| | | 60 % кратковременная посадка напряжения на 100 мс | C |
| | | 95 % кратковременная посадка напряжения на 5000 мс | D |
| Искажение напряжения | EN 61000-2-4 | 10 % THD | A |
| Неуравновешенность напряжений | EN 61000-2-4 | 3 % реактивность обратной последовательности | A |
| Колебание частоты | EN 61000-2-4 | Ном. значение 50 Гц или 60 Гц (± 4 %) | A |
| Провалы коммутации | EN 60146-1-1 | Глубина = 40 % | A |
| | | Поверхность = 250 % x градус | |

Примечание

Требования к помехоустойчивости в равной мере распространяются на устройства с и без фильтров.

А.13 Дополнительная информация о преобразователе

А.13.1 Дополнительная информация

Таблица А-19 Служба технической поддержки

| Франция | Германия | Италия | Испания | Великобритания |
|--|---------------------|-------------------|-----------------|------------------|
| +33 (0) 821 801 122 | +49 (0)911 895 7222 | +39 (02) 24362000 | +34 902 237 238 | +44 161 446 5545 |
| Дополнительная контактная информация по сервисной поддержке: Контактные лица (http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/16604999) | | | | |

Таблица А-20 Руководства/справочники с дополнительной информацией

| Степень важности информации | Справочник/руководство | Содержание | Доступные языки | Загрузка или заказной номер |
|-----------------------------|---|---|---|--|
| + | Советы по началу работы | (это руководство) | английский немецкий | Справочники/руководства Справочники и руководства могут быть загружены по следующей ссылке: Загрузка документации (http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/25021636/133300) SINAMICS Manual Collection (DVD) Этот сборник справочников и руководств может быть заказан по следующему номеру: <ul style="list-style-type: none"> 6SL3298-0CA00-0MG0 |
| ++ | Руководство по эксплуатации - Преобразователь частоты | Установка, ввод в эксплуатацию и эксплуатация преобразователя частоты. Описание функций преобразователя частоты. Технические параметры. | итальянский французский испанский | |
| +++ | Описание функций Safety Integrated | Конфигурация PROFI-safe. Установка, ввод в эксплуатацию и эксплуатация встроенной функции повышенной безопасности. | Английский, немецкий | |
| +++ | Справочник по параметрированию | Полный список параметров, предупреждений и ошибок. Графические функциональные схемы. | | |
| +++ | Руководство по эксплуатации – ВОР-2, IOP | Описание панели оператора | | |

Таблица А-21 Поддержка при проектировании и выборе преобразователя

| Руководство/ справочник или ПО | Содержание | Доступные языки | Загрузка или заказной номер |
|------------------------------------|--|---|--|
| Каталог D 31 | Заказные данные и техническая информация по стандартным преобразователям SINAMICS G | английский, немецкий, итальянский, французский, испанский | Все о SINAMICS G120 (www.siemens.ru/sinamics-g120) |
| Онлайновый каталог (Industry Mall) | Заказные данные и техническая информация по всем продуктам SIEMENS | английский, немецкий | |
| SIZER | Универсальное ПО для проектирования приводов семейств SINAMICS, MICROMASTER и DYNAVERT T, устройств плавного пуска, а также систем управления SINUMERIK, SIMOTION и технологии SIMATIC | английский, немецкий, итальянский, французский | ПО SIZER можно получить на DVD (заказной номер: 6SL3070-0AA00-0AG0) или в Интернете: Загрузка SIZER (http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/10804987/130000) |
| Руководство по проектированию | Выбор мотор-редукторов, двигателей, преобразователей и тормозного резистора на основе примеров расчетов | английский, немецкий | Руководство по проектированию (http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/37728795) |

А.13.2 Поддержка продукта

При возникновении вопросов

Дополнительную информацию об изделии и не только можно найти в Интернете по адресу: Поддержка продукта (<http://support.automation.siemens.com/WW/view/en/4000024>).

Дополнительно к нашему предложению по документации, по этому адресу доступен весь объем нашей информации online. Там можно найти:

- Актуальную информацию об изделии (текущую), FAQ (часто задаваемые вопросы), материал для загрузки.
- Информационный бюллетень всегда содержит самую последнюю информацию об изделии.
- Knowledge Manager (интеллектуальный поиск) найдет для Вас требуемые документы.
- На форуме пользователи и специалисты из разных стран обмениваются своим опытом.

А.13 Дополнительная информация о преобразователе

- Найдите свое локальное контактное лицо для Automation & Drives через нашу базу данных контактных лиц, в разделе "Kontakt & Partner".
- Информация по сервисным услугам на месте, ремонту, запасным частям и многом другом доступна в разделе "Services".

Индекс

Движение к референтной точке, 189
Слово состояния позиционера, 101
Слово состояния позиционера 1, 103
Слово состояния позиционера 2, 105

B

Basic Safety, 84

C

CDS (Control Data Set), 139, 266

D

DI (цифровой вход), 84, 265, 266
Drive Data Set, DDS, 274
Drive ES Basic, 377
DS 47, 111

E

EN 61800-5-2, 254
EPOS (простой позиционер), 168
Ethernet/IP, 119
Extended Safety, 84

F

FB283, 108
F-DI (цифровой вход повышенной безопасности), 84
FFC (управление по потокосцеплению), 160

G

GSD, 377
GSD (Generic Station Description), 92
GSDML (Generic Station Description Markup Language), 88

H

HTL-энкодер, 71
HW-Konfig (аппаратная конфигурация), 376

I

Industry Mall, 404
ISO 9001, 399

L

LU (Length Unit), 170

M

MDI, 168
MDI (Manual Data Input), 219
MELDW (слово состояния сообщений), 108
MLFB (заказной номер), 396
MMC (карта памяти), 279
MOP (моторпотенциометр), 144

P

r0015, макрос конфигурирования интерфейсов, 50
PELV, 347
POS_STW (управляющее слово позиционера), 101
POS_STW1 (управляющее слово позиционера 1), 102
POS_STW2 (управляющее слово позиционера 2), 104
POS_ZSW (слово состояния позиционера), 101
POS_ZSW1 (слово состояния позиционера 1), 103
POS_ZSW2 (слово состояния позиционера 2), 105
PROFIBUS, 91
PROFIenergy, 116
PROFINET, 87
PROFIsafe, 378

- S**
- SD (карта памяти), 279
 - MMC, 279
 - форматировать, 279
 - SIMATIC, 376, 377
 - SIZER, 404
 - SLVC (SensorLess Vector Control), 178
 - SSI-энкодер, 71
 - SSI-энкодер (проверенный), 375
 - STARTER, 65, 68, 75, 255, 366
 - STO (Safe Torque Off), 254, 255
 - выбрать, 255
 - Приемочное испытание, 272, 273
 - STW1 (управляющее слово 1), 97
 - STW2 (управляющее слово 2), 100
- T**
- T-распределитель, 48
- U**
- Underwriter Laboratories (Лаборатория по технике безопасности/США), 399
- Z**
- ZSW1 (слово состояния 1), 99
 - ZSW2 (слово состояния 2), 100
- A**
- Абсолютный энкодер, 202
 - Автоматический режим, 139
 - Ациклическая коммуникация, 110
 - Ациклический обмен данными, 110
- Б**
- Базовый ввод в эксплуатацию, 50
 - Безопасное извлечение
 - Карта памяти, 284
 - Безопасное реле тормоза, 262
 - Биметаллический выключатель, 227
 - Бинекторы, 358, 362
 - Блок, 357, 361
 - Блок BiCo, 357, 361
 - Блок данных 47 (DS), 111, 391
 - Блок управления двигателем, 134
 - Блоки данных привода, 274
 - Блокировка, 359, 363
 - Блокировка включения, 137
 - Буфер ошибок, 323
 - Буфер предупреждений, 319
 - Быстрый останов, 136
- B**
- Ввод в эксплуатацию
 - Руководство, 53
 - Ввод в эксплуатацию с помощью STARTER, 68
 - Ввод в эксплуатацию:
 - Обзор, 19
 - Векторное управление
 - без датчика, 162
 - Векторное управление , 164
 - Вентилятор, 70
 - Вентиляторы, 239, 244
 - Версия
 - Аппаратное обеспечение, 396
 - Микропрограммное обеспечение, 396
 - Функция безопасности, 396
 - Версия микропрограммного обеспечения, 396
 - Вертикальный транспортер, 244
 - Вибрация контактов, 260
 - Визирование, 397
 - Включение
 - Двигатель, 136
 - Команда ВКЛ, 136
 - Внешний вентилятор, 299
 - Вода, 351
 - Возможность рекуперации, 243
 - Вольтодобавка, 160
 - Вопросы, 404
 - Время ошибки, 323
 - возникла , 323
 - устранена , 323
 - Время предупреждения, 319
 - Время работы системы, 331
 - Время разгона, 61, 154, 156
 - Масштабирование, 156
 - Время торможения, 61, 154, 156
 - Масштабирование, 156
 - Время торможения ВЫКЛЗ, 154
 - Входная частота, 349
 - Выбор кадра, 106
 - Выбор кадра перемещения , 102
 - Выгрузка, 286

Выключение

- Двигатель, 136
- Команда ВЫКЛ1, 136
- Команда ВЫКЛ2, 136
- Команда ВЫКЛ3, 136

Высота места установки, 349, 352

Выходная частота, 349

Выходное напряжение, 349

Г

Гашение импульсов, 98

Генераторная мощность, 239

Горизонтальный транспортер, 244

Горячая линия, 404

Готовность к включению, 137

Готовность к работе, 137

Д

Датчик, 163

- электромеханический, 395

Датчик температуры, 56

Датчик температуры КТУ-84, 227

Датчик температуры РТС, 227

Датчик температуры двигателя, 56, 229

Движение к референтной точке, 190

Диапазон влажности, 351

Диапазон значений фактического значения положения, 173

Диапазон модуло, 172

Диапазон температур, 349

Диапазоны мощностей, 349

Динамика, 178

Динамика регулирования, 178

Дополнительная функция, 269

Допустимая перегрузка , 349

Е

Европейская Директива по машинному оборудованию, 399

Европейская Директива по низковольтному оборудованию, 399

Европейская Директива по электромагнитной совместимости, 399

Ж

жесткий упор, 168

Жесткий упор, 214

Жесткий упор достигнут, 102

Журнал ошибок, 324

Журнал предупреждений, 320

З

Заводская предустановка, 57

Заводские установки, 63

- Восстановление , 63

- Сброс на, 63, 256

Загрузка, 282, 286

Загрязнение воздуха, 351

Заданная позиция достигнута, 185

Заданное значение положения достигнуто, 185

Заданное положение достигнуто, 101

Задатчик интенсивности, 150, 153

Задача

- Запись и чтение параметров в ациклическом режиме через PROFIBUS и PROFINET, 115

Замена

- Аппаратное обеспечение, 268

- Двигатель, 268

- Редуктор, 268

- Силовой модуль, 268

- Управляющий модуль, 268

Защита кабеля, 48

Защита ноу-хау, 289, 292

Защита от блокировки, 250

Защита от записи, 289, 290

Защита от опрокидывания, 250

Защитные функции, 135

Значение ошибки, 323

Значение параметра, 111

Значение предупреждения, 319

И

Изготовитель, 396

Изготовитель оборудования, 267

Излучение помех ЭМС, 400

Изменение параметров (STARTER), 75, 366

Измерительный щуп, 105, 196, 252

Импульсный тест, 260

Индикация энергосбережения, 237

Инкрементальная толчковая подача, 205

Инструкция, 17

Интерфейс USB, 66

Интерфейсы, 50

- сконфигурировать, 50

И-составляющая, 181

Использование по назначению, 11
Источник заданного значения, 135
 Выбор, 144, 145
Источник команд, 135

К

Кадр перемещения, 103, 168, 207
Карта памяти
 Автоматическая выгрузка, 280
 Безопасное извлечение, 284
 Вставка, 279
 Ручная выгрузка, 281
Каталог, 404
Категория С2, 401
Клеммная колодка, 81
Кнопка аварийного останова, 254
Код ошибки, 323
Код предупреждения, 319
Командный блок данных, 139
Коммуникация
 ациклическая, 110
Комплект для подключения ПК, 256
Конечные выключатели (программные), 176
Конечный выключатель, 176
Конечный пользователь, 396
Коннекторы, 358, 362
Консистентные сигналы, 259
Консистенция, 259
Контроль I2t, 226
Контроль короткого замыкания, 228
Контроль момента вращения
 Зависящий от скорости, 250, 251
Контроль обрыва провода, 228
Контроль позиционирования, 184
Контроль покоя, 184
Контроль скорости, 251
 Отклонение, 251
 Потеря нагрузки, 251
Контроль температуры, 226, 230
Контроль холостого хода, 250
Контрольный список
 PROFIBUS, 91
 PROFINET, 88, 120
Копирование
 Серийный ввод в эксплуатацию, 269
Копирование параметров (серийный ввод в эксплуатацию), 269
Коррекция модуля, 172
КПД преобразователя, 349
Кран, 239, 243, 247

Л

Ленточный транспортер, 172, 240
Линейная ось, 171
Лифт, 247

М

Макс. скорость, 61
Максимальная скорость, 150, 152
Метод торможения, 239
Механизм уставок, 105, 188
Механический упор, 214
Микропрограммное обеспечение
 Обновление, 268
Мин. скорость, 61
Минимальная скорость, 150, 152
Множественное использование
 Цифровые входы, 265, 266
Момент нагрузки, 250
Моторпотенциометр, 144

Н

Наклонный транспортер, 239, 244
Намоточное устройство, 243
Направление вращения, 150
Напряжение промежуточного контура, 231
Насос, 70, 244
Настройка, 103, 104, 168
Нейтральная единица длины LU, 170
Нормирование
 Полевая шина, 386
Носитель информации, 277
Нулевая метка, 190
Нулевая метка датчика, 193
Нулевая точка станка, 189

О

Обзор состояний, 137
Обзор функций, 134
Обмен данными, полевая шина, 386
Обнаружение ошибок, 262
Обновление (FW), 268
Обновление микропрограммного обеспечения (апгрейд FW), 312
Обратный люфт, 174
Обрыв провода, 259

Объект-менеджер STEP 7, 377
 Ограничение рывка, 182
 Окно позиционирования, 184
 Описание машины, 396
 Описание установки, 396
 Описание функций Safety Integrated, 395
 Ослабление поля, 365
 Остаточные риски приводных систем, 15
 Ось, 168
 Ось модулю, 172
 Отклонение, обусловленное запаздыванием, 186
 Отладка, 221
 Ошибка, 323

- двигателя, 326
- квитировать, 323, 324

 Ошибка двигателя, 326
 Ошибка рассогласования, 181, 215

П

Панель управления, 179
 Параметры двигателя, 55

- идентифицировать, 74, 164

 Пароль, 256
 Перегрузка, 230
 Передаточное число, 170
 Передача данных, 282, 286
 Переключение блока данных, 266
 Переключение единиц измерения, 233
 Перенапряжение, 231
 Перенапряжение промежуточного контура, 231
 Пила, 240
 ПО STARTER, 255
 ПО для ввода в эксплуатацию STARTER, 256
 Поворотный стол, 170, 172, 214
 Подготовка заданного значения, 135, 150
 Поддержка, 404
 Поддержка при проектировании, 404
 Подъемник, 239, 243, 247
 Подъемно-транспортное оборудование, 70
 Подъемный механизм, 178
 Подъемный стол, 170, 171
 Позиция переключения профилей кулачков, 102
 Порядок действий, 17
 Постоянная времени интегрирования, 181
 Потеря нагрузки, 251
 Предохранитель, 48
 Предупреждение, 179
 Предупреждение, 319
 Преустановки, 58
 Преобразователь

- не реагирует, 317

Обновление, 268
 Привод ворот, 171
 Приемочное испытание, 266

- СТО, 272, 273
- Объем проверки, 268
- сокращенное, 268
- Требования, 266
- Уполномоченное лицо, 267
- Условия, 267

 Программа ПЛК, 397
 Программные конечные выключатели, 101, 105
 Промежуточный останов, 210, 221
 Пропорциональное усиление, 180
 Пропорциональный регулятор, 179
 Простой позиционер, 135
 Протокол приемочного испытания, 266
 Профиль AC/DC Drive, 121
 Профиль перемещения, 182
 Процедура проверки, 262
 Процедура проверки (базовые функции), 262
 Процентровка, 222
 Прямой обмен данными, 110, 393
 Пусковая характеристика

- Оптимизация, 160

Р

Работа, 137
 Рабочее напряжение, 349
 Рабочий тормоз, 239
 Размоточное устройство, 243
 Разрешение, 169
 Разрешение импульсов, 98
 Расхождение, 259

- Допуск, 259
- Фильтр, 259

 Расчет температуры, 230
 Реверсивный кулачок, 190
 Реверсирование, 150
 Регулятор I-max., 230
 Регулятор максимального тока, 230
 Регулятор положения, 179
 Режим MDI, 107
 Режим работы, 396
 Режим слежения, 101, 104
 Резервное копирование данных, 277, 282, 286, 397
 Реле температуры, 227
 Референтная точка, 190
 Референтный кулачок, 104, 190
 Реферирование, 104, 168

- на лету, 189

Установка референтной точки, 189
Юстировка абсолютного энкодера, 189
Реферирование на лету, 104
Роликовый транспортер, 172, 189
Ручное перемещение оси (EPos), 168
Ручной режим, 139

С

Самодиагностика (процедура проверки), 262
Сбой, 323
Сброс
 Параметр, 63
Сбросить
 Параметр, 63, 256
Сглаживание, 154
Сглаживание ВЫКЛЗ, 154
Серийный ввод в эксплуатацию, 269, 277
Серийный номер, 396
Сертифицированные по UL предохранители, 350
Сетевая рекуперация, 243
Силовые модули
 Рабочие характеристики, 349
 Технические параметры, 32, 350
Символ, 17
Система единиц, 235
Системный сброс, 63, 256, 264, 305, 306
Скорость
 ограничить, 150
Скорость толчковой подачи, 204
Слово состояния 1, 99
Слово состояния 2, 100
Слово состояния сообщений, 108
Снижение номинальных значений параметров
 Высота места установки, 352
Соединение звездой (Y), 365
Соединение сигналов, 357, 361
Соединение треугольником (Δ), 55, 365
Сообщения о состоянии, 135
Стандарт двигателя, 234
Стандарты/нормы, 399
 EN 61800-3:2004, 400
 IEC 61800-3, 401
 2006/95/EG, 399
 EN 60146-1-1, 402
 EN 60204-1, 399
 EN 61000-2-4, 402
 EN 61000-4-11, 402
 EN 61000-4-2, 402
 EN 61000-4-3, 402
 EN 61000-4-4, 402
 EN 61000-4-5, 402

EN 61000-4-6, 402
EN 61800-3, 399
EN 61800-5-1, 399
ISO 9001, 399
SEMI F47-0706, 399

Станция опрокидывания, 171
Степень защиты, 349
СТОП-кулачки, 103, 105, 176
Стояночный тормоз двигателя, 239, 244, 245, 246, 247
Схема, 397

Т

Таблица функций, 396
Телеграмма
 вставить, 89, 93
Температура, 351
Температура двигателя, 230
Температура окружающей среды, 55, 230
Температура хранения, 349
Тест монотонности, 260
Тестовый останов (процедура проверки), 262
Тест-сигналы, 260
Типы телеграмм, 378
Ток включения, 349
Токи высшей гармоники, 401
Толчки и вибрация, 351
Толчковый режим, 104, 179
Торможение
 генераторное, 243
Торможение постоянным током, 241, 242
Точность, 178, 184
Точность регулирования, 178

У

Уменьшение тока, 353
Уполномоченное лицо, 267
Управление U/f, 158
Управление по положению, 134, 135, 168
Управление по скорости, 161
Управление по скорости без датчика, 178
Управление преобразователем, 134
Управляющее слово 1, 97
Управляющее слово 2, 100
Управляющее слово позиционера, 101
Управляющее слово позиционера 1, 102
Управляющее слово позиционера 2, 104
Управляющие модули, 304

Управляющий модуль

Рабочие характеристики, 347

Установка более ранней версии микропрограммного обеспечения (даунгрейд FW), 314

Установка референтной точки, 104

Ф

Фактическое значение положения, 169, 173

Фильтр

Вибрация контактов, 260

Расхождение, 259

Тест монотонности, 260

Форматирование, 279

Функции

Обзор, 134

технологические, 135

Функции торможения, 239

Функциональность ПЛК, 359, 363

Функциональный блок FB283, 108

Функция JOG, 137

Функция безопасности, 135, 304, 310

Функция трассировки, 77, 367

Х

Характеристика

линейная, 160

Характеристика 87 Гц, 365

Ц

Центрифуга, 239, 240, 243

Цепи отключения (процедура проверки), 262

Цикловое программное управление (ЦПУ), 136

Цифровой вход

Функция, 81

Цифровой вход повышенной безопасности, 84

Цифровой выход

Функция, 81

Цифровой выход повышенной безопасности, 84

Цифровые входы, 56

Множественное использование, 265, 266

Цифровые выходы, 56

Функции, 86

Ч

Частота импульсов, 349, 353

Ш

Шина питания, 48

Шлифовальный станок, 239, 240

Штабелёр, 171

Э

Электромагнитное излучение, 351

Siemens AG
Industry Sector
Drive Technologies
Motion Control Systems
Postfach 3180
91050 ERLANGEN
DEUTSCHLAND

www.siemens.com/sinamics-g120

Возможны технические изменения.
© Siemens AG 2012