Programlama Kılavuzu

Authorised Distributor
A ROCKWELL AUTOMATION PARTNER

PowerFlex 750-Serisi AC Sürücüler

Aygıt Yazılımı Versiyonları: 1.xxx. . .9.xxx









ABMARKET

www.abmarketotomasyon.com

Allen-Bradley • Rockwell Software

Rockwell Automation

Önemli Kullanıcı Bilgileri

Bu donanımı kurmadan, yapılandırmadan, çalıştırmadan ve bakımını yapmadan önce bu donanımın kurulumu, yapılandırılması ve çalışması ile ilgili bu dokümanı ve ek kaynaklar bölümünde listelenen dökümanları okuyun. Kullanıcıların tüm ilgili kanunlar, yasalar ve standartların gerekliliklerine ek olarak kurulum ve kablolama talimatları hakkında bilgi edinmeleri gerekmektedir.

Kurulum, ayarlamalar, hizmete sunma, kullanım, montaj, demontaj ve bakımı içeren işlemlerin, uygun eğitim doğrultusunda uygun mesleki deneyime sahip personel tarafından gerçekleştirilmeleri gerekmektedir.

Eğer bu cihaz üretici tarafından belirtilmeyen bir şekilde kullanılırsa, cihazın sağladığı koruma azalabilir.

Hiçbir durumda Rockwell Automation, Inc. bu ekipmanın kullanımı ve uygulamaları nedeniyle ortaya çıkabilecek doğrudan veya dolaylı zararlardan sorumlu tutulamaz.

Bu kılavuz içerisinde verilen örnekler ve şemalar sadece örnek olmaları amacıyla verilmiştir. Belirli bir uygulama ile ilgili birçok değişken ve gereksinim olması nedeniyle, Rockwell Automation, Inc. örnekler ve şemalar baz alınarak yapılan kullanımlar için herhangi bir sorumluluk almaz.

Bu kılavuz içerisinde açıklanan bilgilerin, devrelerin, ekipmanların veya yazılımların kullanılması ile ilgili Rockwell Automation, Inc.'in bir sorumluluğu yoktur.

Bu kılavuzun içeriğinin Rockwell Automation, Inc.'in yazılı izni olmadan kısmen veya tamamen yeniden oluşturulması yasaktır.

Bu kılavuzun tamamı içerisinde gerek gördüğümüz yerlerde sizi güvenlik konuları ile ilgili uyarmak için notlar kullandık.

	**UYARI:** Kişisel yaralanma veya ölüm, mal hasarı veya ekonomik kayıp ile sonuçlanabilecek tehlikeli ortamlarda patlamaya yol açabilecek uygulamalar veya durumlar ile ilgili bilgileri gösterir.
	**DİKKAT:** Kişisel yaralanma veya ölüm, mal hasarı veya ekonomik kayıp ile sonuçlanabilecek uygulamalar veya durumlar ile ilgili bilgileri gösterir. Dikkat uyarıları, sizin bir tehlikeyi belirlemenize, önlemenize ve sonuçlarını anlamanıza yardımcı olur.
ÖNEMLİ	Başarılı bir uygulama ve ürünün anlaşılması için önemli olan bilgileri gösterir.

Etiketler özel önlemler sağlamak için cihaz üzerinde veya içinde olabilir.

	**ELEKTRİK ÇARPMASI TEHLİKESİ:** Etiketler, insanları tehlikeli seviyede voltaj bulunduğu hakkında uyarmak için ekipman içerisinde veya dışında olabilir, örneğin, bir sürücü veya motor.
	**YANMA TEHLİKESİ:** Etiketler, insanları yüzeylerin tehlikeli sıcaklıklara ulaşabileceği hakkında uyarmak için ekipman içerisinde veya dışında olabilir, örneğin, bir sürücü veya motor.
	**KIVILCIM ATLAMA TEHLİKESİ:** Etiketler cihaz üzerinde veya içinde olabilir, örneğin, olası Kıvılcım Sıçraması konusunda insanları uyarmak için, bir motor kontrol merkezi. Kıvılcım Sıçraması ciddi yaralanmalara veya ölüme neden olabilir. Uygun Kişisel Koruyucu Donanımı kullanın (KKD). Güvenli iş uygulamaları ve Kişisel Koruyucu Donanım için (KKD) TÜM Yasal gereksinimlere uyun.

Allen-Bradley, Rockwell Software, Rockwell Automation ve TechConnect Rockwell Automation, Inc.'e ait ticari markalardır.

Rockwell Automation şirketine ait olmayan ticari markalar ilgili şirketlerinin malıdır.

Bu kılavuz, yeni ve güncellenmiş bilgileri içermektedir.

Yeni ve Güncellenmiş Bilgiler

Bu tablo, bu revizyonda yapılan değişiklikleri içermektedir.

Konu	Sayfa
Ürün adı değişikliği: 11-Serisi Giriş/Çıkış yerine Geliştirilmiş Giriş/Çıkış	
Parametreler	45, 245
PowerFlex 753 Blok Diyagramları	378, 379, 380
PowerFlex 755 Blok Diyagramları	419, 420, 421

Giriş

Genel Bakış

Bu Kılavuzu Kim Kullanmalıdır ... 9
Bu kılavuz Neler Yoktur ... 9
Önerilen Dokümantasyon ... 9
Kılavuz Temini İçin ... 10
Allen-Bradley Sürücüler Teknik Destek ... 11
Ürün Sertifikasyonu ... 11
Kılavuz Adlandırmaları ... 11
Genel Önlemler ... 12

Bölüm 1

Başlat

Başlatma Kontrol Listesi ... 15
Başlat Menüsü ... 17
Sürücü Durum Göstergeleri ... 18
EtherNet/IP ile bir Bağlantının Kurulması ... 19

Bölüm 2

Parametre Düzenlemesi

Parametreler Hakkında ... 22
Parametre Erişim Seviyesi ... 23
Sürücü Parametreleri Nasıl Düzenlenmiştir ... 24
Opsiyon Modülü Parametreleri Nasıl Düzenlenmiştir ... 44

Bölüm 3

Port 0 Sürücü Parametreleri

Sürücü (Port 0) İzleme Dosyası ... 50
Sürücü (Port 0) Motor Kontrol Dosyası ... 52
Sürücü (Port 0) Geri Besleme ve I/O Dosyası ... 64
Sürücü (Port 0) Yapılandırma Dosyası ... 80
Sürücü (Port 0) Koruma Dosyası ... 94
Sürücü (Port 0) Hız Kontrol Dosyası ... 106
Sürücü (Port 0) Tork Kontrol Dosyası ... 121
Sürücü (Port 0) Pozisyon Kontrol Dosyası ... 127
Sürücü (Port 0) Haberleşme Dosyası ... 140
Sürücü (Port 0) Teşhis Dosyası ... 146
Sürücü (Port 0) Uygulama Dosyası ... 163

Bölüm 4

Port 10 ve Port 11 Parametreleri

İnvertör Genel (Port 10) Parametreleri ... 204
İnvertör *n* (Port 10) Parametreleri ... 206
Konvertör (Port 11) Genel Parametreleri ... 209
Konvertör *n* (Port 11) Parametreleri ... 211
Ön Şarj (Port 11) Genel Parametreleri ... 215
Ön Şarj *n* (Port 11) Parametreleri ... 217

Bölüm 5

Entegre Özellik ve Seçenek Modüllü Parametreleri

Entegre EtherNet/IP (Port 13) Parametreleri 222
Haberleşme Yapılandırmaları 228
Entegre DeviceLogix (Port 14) Parametreleri 231
I/O Modülü Parametreleri 234
11-Serisi Giriş/Çıkış Modül Parametreleri 245
Tek Artımlı Enkoder Modülü Parametreleri 254
İkili Artımlı Enkoder Modülü Parametreleri 256
Üniversal Geri Besleme Modülü Parametreleri 261
Güvenli Hız Monitörü Modülü Parametreleri 279

Bölüm 6

Arıza Bulma

Hatalar, Alarmlar ve Yapılandırılabilir Durumlar 292
Sürücü Durum Göstergeleri 293
HIM (Operatör Arayüzü) Göstergesi 294
Hataların Manuel Olarak Silinmesi 294
Güç Katmanı Arayüzü (PLI) Kartı 7-Segment Ekran 294
Fabrika Varsayılan Değerlerinin Ayarlanması 296
Sistem Kaynak Atama 296
Donanım Servis Kılavuzu 297
Integrated Motion Uygulamaları 297
Hata ve Alarm Gösterim Kodları 297
Parametre Erişim Seviyesi 297
Sürücü Hata ve Alarm Açıklamaları 298
İnvertör (Port 10) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük) . . . 313
Konvertör (Port 11) Hataları ve Alarmları
(Pano 8 ve Daha Büyük) 318
Ön Şarj (Port 11) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük) 323
N-1 ve Yeniden Belirleme (Re-Rate) Fonksiyonları 326
Entegre EtherNet/IP (Port 13) Event'leri 330
I/O Hataları ve Alarmları 332
Safe Torque Off Hatası 332
ATEX Hataları 333
Tek Artımlı Enkoder Hataları ve Alarmları 333
Çift Artımlı Enkoder Hataları ve Alarmları 334
Üniversal Geri Besleme Hataları ve Alarmları 335
Port Doğrulama 342
Ortak Belirtiler ve Düzeltici İşlemler 342
PowerFlex 755 Kaldırma/Tork Onayı 345
Harici Fren Direnci 345
Teknik Destek Opsiyonları 346

Ek A

PowerFlex 753 Kontrol Blok Diyagramları
PowerFlex 753 Kontrol Blok Diyagramları Listesi 349
Diyagram Kuralları ve Açıklamaları 350

PowerFlex 755 Kontrol Blok Diyagramları
PowerFlex 755 Kontrol Blok Diyagramları Listesi 384
Diyagram Kuralları ve Açıklamaları 385

Ek B

Uygulama Notları
Voltaj Toleransı 429
PowerFlex 755 Kaldırma/Tork Onayı 430
Enkoder Geri Beslemesi ile Vinç Ayarı 432
Vinç Ayarı – Enkodersiz 441
Pompa Kapatma Fonksiyonu 449

Ek C

DeviceLogix Kullanımı
Giriş 461
Parametreler 462
Fonksiyon Bloğu Kısımları 463
Bit ve Analog I/O Noktaları 464
İpuçları 466
Program Örnekleri 468

Ek D

Sabit Mıknatıslı Motorlar
Uyumlu Allen-Bradley Servo Motorları 479

Ek E

Ethernet/IP Üzerinden Entegre Hareket
Giriş 483
Geri Besleme Yapılandırma Opsiyonları 485
Parametre/Durum Özelliği Eşleştirme 490
Gelişmiş Özellikler 498
Hatalar 504
Ek Kaynaklar 507

Dizin

Genel Bakış

Bu kılavuzun amacı size PowerFlex® 750-Serisi Değiştirilebilir Frekanslı AC Sürücülerin kurulumu, başlatılması ve arızalarının bulunması ile ilgili temel bilgileri vermektir.

Aşağıdakiler ile ilgili bilgi için…	Bakınız Sayfa…
Bu Kılavuzu Kim Kullanmalıdır	9
Bu kılavuz Neler Yoktur	9
Önerilen Dokümantasyon	9
Kılavuz Temini İçin	10
Allen-Bradley Sürücüler Teknik Destek	11
Ürün Sertifikasyonu	11
Kılavuz Adlandırmaları	11
Genel Önlemler	12

Bu Kılavuzu Kim Kullanmalıdır

Bu kılavuz yetkili personel tarafından kullanılmalıdır. Değiştirilebilir Frekanslı AC Sürücü cihazlarını programlayabilmeli ve çalıştırabilmelisiniz. Ek olarak, parametre ayarlarını ve fonksiyonları anlamalısınız.

Bu kılavuz Neler Yoktur

PowerFlex 750-Serisi Kullanıcı Kılavuzu sadece temel başlatma bilgilerini vermek için hazırlanmıştır.

Önerilen Dokümantasyon

Bu kısımda listelenen tüm önerilen dokümantasyon online (çevrimiçi) olarak www.rockwellautomation.com/literature adresinde mevcuttur.

Aşağıdaki yayınlar genel sürücü bilgilerini içerir.

Başlık	Yayın
Pals Genişliği Ayarlanmış (PWM) AC Sürücüler için Kablolama ve Topraklama Kılavuzu	DRIVES-IN001
Katı Durum Kontrolleri ile ilgili Uygulama, Kurulum ve Bakım için Güvenlik Talimatları	SGI-1.1
Devre Şemalarını Okumak için Genel bir Referans Kılavuzu	100-2.10
Elektrostatik Hasara Karşı Korunma	8000-4.5.2

Aşağıdaki yayınlar sürücü kurulumu, özellikleri, teknik özellikleri ve servis hakkında özel PowerFlex 750-Serisi bilgileri sunar:

Başlık	Yayın
PowerFlex 750-Serisi AC Sürücü Kurulum Talimatları	750-IN001
PowerFlex 750-Serisi AC Sürücü Teknik Verileri	750-TD001
Gelişmiş PowerFlex 7-Sınıfı Operatör Arayüzü (HIM) Kullanıcı Kılavuzu	20HIM-UM001
PowerFlex 750-Serisi Safe Torque Off Kullanıcı Kılavuzu	750-UM002
PowerFlex 750-Serisi AC Sürücüler için Güvenli Hız Monitörü Opsiyon Modülü Referans Kılavuzu	750-RM001
PowerFlex 750-Serisi AC Sürücüler için Donanım Servis Kılavuzu (Pano 8 ve daha Genişi)	750-TG001
Dinamik Fren Direnci Hesap Makinesi	PFLEX-AT001
DeviceLogix Kullanıcı Kılavuzu	RA-UM003

Aşağıdaki yayınlar özel Ağ Haberleşme bilgileri sunar:

Başlık	Yayın
PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü	750COM-UM001
PowerFlex 750-Serisi Sürücü DeviceNet Opsiyon Modülü	750COM-UM002
PowerFlex 20-750-CNETC Koaksiyel ControlNet Opsiyon Modülü	750COM-UM003

Aşağıdaki yayınlar Logix İşlemcilerin uygulanması için gerekli bilgileri sunar:

Başlık	Yayın
Logix5000 Kontrol Cihazları Ortak Prosedürler	1756-PM001
Logix5000 Kontrol Cihazları Genel Talimatlar	1756-RM003
Logix5000 Kontrol Cihazları Proses Kontrol ve Sürücü Talimatları	1756-RM006
RSLogix 5000 Sonuçların Alınması	9399-RLD300GR

Aşağıdaki yayınlar, haberleşme ağlarının planlanması ve kurulması için gerekli olan bilgileri sağlar:

Başlık	Yayın
ControlNet Koaksiyel Bağlantı Ucu Kurulum Talimatları	1786-5.7
ControlNet Kablo Sistemi Planlama ve Kurulum Kılavuzu	1786-6.2.1
ControlNet Fiber Medya Planlama ve Kurulum Kılavuzu	CNET-IN001

Kılavuz Temini İçin

Teknik dokümantasyonun yazılı kopyalarını sipariş etmek için yerel Rockwell Automation distribütörünüz veya satış temsilcinizle irtibata geçiniz.

Yerel Rockwell Automation distribütörünüzü bulmak için www.rockwellautomation.com/locations adresini ziyaret edin

Allen-Bradley Sürücüler Teknik Destek

Online…	Eposta ile…	Telefon ile…
www.ab.com/support/abdrives	support@drives.ra.rockwell.com	262-512-8176

Otomasyon ve Kontrol Teknik Destek:

Başlık	Online…
Rockwell Automation Teknik Destek	http://support.rockwellautomation.com/knowledgebase

Ürün Sertifikasyonu

Ürün Sertifikasyonları ve Uygunluk Deklarasyonları internette aşağıdaki adreste mevcuttur: **www.rockwellautomation.com/products/certification**

Kılavuz Adlandırmaları

- Bu kılavuz içerisinde PowerFlex 750-Serisi Değiştirilebilir Frekanslı AC Sürücüler aşağıdaki isimlerle geçmektedir: sürücü, PowerFlex 750, PowerFlex 750 sürücü veya PowerFlex 750 AC sürücü.
- PowerFlex 750-Serisi içerisindeki bazı sürücüler aşağıdaki gibi geçiyor olabilir:
  - PowerFlex 753, PowerFlex 753 sürücü veya PowerFlex 753 AC sürücü
  - PowerFlex 755, PowerFlex 755 sürücü veya PowerFlex 755 AC sürücü
- Parametre isimleri ile LCD gösterim metinlerini diğer metinlerden ayırmak için aşağıdaki kurallar kullanılacaktır:
  - Parametre İsimleri, Parametre Numarasından sonra [ayraç] içerisinde gösterilecektir.
    Örneğin: parametre 308 [Direction Mode].
  - Gösterim metni "tırnak" içerisinde gösterilecektir. Örneğin: "Enabled."
- Aşağıdaki kelimeler kılavuzun tamamı içerisinde bir işlemi tanımlamak için kullanılır:

Kelime	Anlam
Olabilir	Mümkün, bir şey yapılabilir
Olamaz	Mümkün değil, bir şey yapılamaz
Mümkün	İzin verilir
Zorunlu	Önlenemez, bunu yapmanız gereklidir
Gerekli	Gerekli ve zorunlu
Yapılmalı	Önerilen
Yapılmamalı	Önerilmeyen

Genel Önlemler

Yetkili Personel



DİKKAT: Sadece değiştirilebilir frekanslı AC sürücü ve ilgili motorlar hakkında bilgi sahibi olan yetkili personel sistemin kurulumunu, başlatılmasını ve sonraki bakımlarını gerçekleştirmelidir. Bunlara uyulmaması kişisel yaralanmalara ve/veya ekipmanın hasar görmesine neden olabilir.

Kişisel Güvenlik



DİKKAT: Bir elektrik çarpması tehlikesini engellemek için servis işlemi yapmadan önce bara kapasitöründeki voltajın tamamen boşaldığından emin olun. Güç Terminal Bloğundaki DC bara voltajını +DC ve -DC terminalleri arasında, +DC terminali ile şasi arasında ve -DC terminali ile şasi arasında ölçüm yaparak kontrol edin. Üç ölçümün tamamı için voltaj sıfır olmalıdır.



DİKKAT: Bipolar (Çift Kutuplu) giriş kaynakları kullanıldığında kişisel yaralanma veya ekipmanın hasar görmesi riski bulunmaktadır. Hassas giriş devrelerindeki parazit ve sapmalar motor hızında ve yönünde beklenmedik değişimlere neden olabilir. Giriş kaynağının hassasiyetini düşürmeye yardımcı olmak için hız komutu parametrelerini kullanın.



DİKKAT: Yaralanma veya ekipmanın hasar görmesi riski bulunmaktadır. DPI veya SCANport ana ürünleri, 1202 kablolar ile doğrudan bağlanmamalıdır. Eğer bu şekilde iki veya daha fazla cihaz birbirine bağlanırsa beklenmedik davranışlar ortaya çıkabilir.



DİKKAT: Sürücü çalıştır/durdur/devreden çıkar kontrol devresi katı yapılı komponentler içerir. Eğer hareket eden makine ile kaza eseri temas veya istenmeyen sıvı, gaz veya katı akışı ile ilgili tehlikeler bulunuyorsa, sürücüye giden AC hattını kaldıracak ek bir fiziksel bağlantılı durdurma devresi gerekli olabilir. Yardımcı bir frenleme yöntemi gerekebilir.



DİKKAT: Eğer sürücü otomatik bir Başlat veya Çalıştır komutu vermek için yapılandırılmışsa beklenmeyen makine çalışması nedeniyle kişisel yaralanma veya ekipmanın hasar görmesi riski bulunmaktadır. Yerel, ulusal ve uluslararası kanunları, standartları, düzenlemeleri veya endüstri talimatlarını göz önünde bulundurmadan bu fonksiyonları kullanmayın.

Ürün Güvenliği



DİKKAT: Hatalı uygulanmış veya kurulmuş olan bir sürücü komponentlerin hasar görmesine veya ürün ömründe azalmaya neden olabilir. Motorun düşük seviyede seçilmesi, hatalı veya uygun olmayan AC beslemesi veya aşırı ortam hava sıcaklıkları sistemde arıza oluşmasına neden olabilir.



DİKKAT: Bu sürücü ESD (Elektrostatik Deşarj)'a karşı hassas parçalara ve parça gruplarına sahiptir. Bu parça gruplarını takarken, test ederken, servis verirken veya onarırken statik kontrol önlemleri gereklidir. ESD kontrol prosedürleri uygulanmazsa komponent hasarı oluşabilir. Eğer statik kontrol prosedürleri hakkında bilgi sahibi değilseniz, Elektrostatik Hasara Karşı Korunma, yayın 8000-4.5.2'yi veya herhangi bir geçerli ESD koruma el kitabını inceleyeniz.



DİKKAT: 0 - 20 mA çalışma için bir analog girişin yapılandırılması ve bunun bir voltaj kaynağı ile çalıştırılması komponent hasarına neden olabilir. Giriş sinyallerini uygulamadan önce uygun yapılandırma olduğunu doğrulayın.



DİKKAT: Motoru çalıştırmak ve durdurmak için sürücü ile AC hattının bağlantısını rutin bir şekilde kesen ve yeniden kuran bir kontaktör veya bir diğer cihaz sürücü donanımında hasara neden olabilir. Sürücü, motoru çalıştıracak ve durduracak kontrol giriş sinyallerini kullanmak üzere tasarlanmıştır. Eğer bir giriş cihazı kullanılırsa çalışma dakikada bir çevrimi geçmemelidir, aksi takdirde sürücüde hasar meydana gelebilir.



DİKKAT: Sürücü, ortam atmosferinin uçucu ya da aşındırıcı gaz, buharlar ya da toz içerdiği bir alana monte edilmemelidir. Sürücü belirli bir süre monte edilmeyecekse, aşındırıcı bir atmosfere maruz kalmayacağı bir yerde saklanmalıdır.

Sınıf 1 LED Ürünü



DİKKAT: Optik iletim ekipmanı kullanılırken gözlerde kalıcı yaralanma riski bulunmaktadır. Bu ürün yoğun ışık ve görünmez radyasyon yaymaktadır. Modül portlarına veya fiber optik kablo konnektörlerine doğrudan bakmayınız.

Notlar:

Başlat

Bu bölüm, PowerFlex 750-Serisi sürücünün başlatılması için gereken bilgileri içerir.

Konu	Sayfa
Başlatma Kontrol Listesi	15
Başlat Menüsü	17
Sürücü Durum Göstergeleri	18
EtherNet/IP ile bir Bağlantının Kurulması	19

Başlatma Kontrol Listesi

- Bu kontrol listesi Başlat menüsü opsiyonunu desteklemektedir.
- Başlat rutininin çalıştırılması için bir Operatör Arayüzü (HIM) gereklidir.

  Operatör Arayüzünün kullanılması hakkında daha ayrıntılı bilgi için, Gelişmiş PowerFlex 7-Sınıfı Operatör Arayüzü (HIM) Kullanım Kılavuzu, yayın 20HIM-UM001'e bakın.
- Başlat rutini Analog ve Dijital I/O için değerleri değiştirebilir.

DİKKAT: Aşağıdaki başlatma prosedürünü gerçekleştirmek için sürücüye enerji verilmelidir enerji vermeden önce, Girişte enerji bulunabilir. Elektrik çarpma tehlikesini veya ekipmanın hasar görmesi riskini engellemek için aşağıdaki prosedürü sadece yetkili servis personeli gerçekleştirmelidir. Başlamadan önce prosedürü dikkatli bir şekilde okuyun ve anlayın.

Sürücünün İlk Kez Başlatılması için Hazırlık

❑ **1.** Sürücünün, PowerFlex 750-Serisi AC Sürücüler Montaj Talimatları, yayın 750-IN001'e göre monte edildiğini teyit edin.

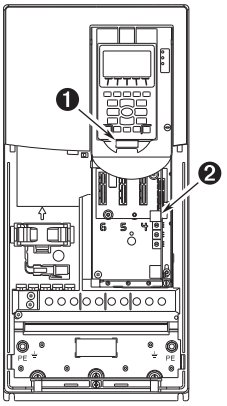
❑ **2.** Tüm girişlerin doğru terminallere bağlandığını ve sabitlendiğini onaylayın.

❑ **3.** Girişteki Kesicilerin sürücünün değerleri içerisinde olduğunu doğrulayın.

❑ **4.** Kontrol voltajının doğru olduğunu onaylayın.

❑ **5.** Bu prosedürün geri kalanı için bir Operatör Arayüzünün (HIM) DPI Port 1 veya 2'ye bağlanması gereklidir.

Şekil 1 – DPI Portları ❶ ve ❷



❑ **6.** Sürücüye AC voltajı ve kontrol voltajlarını uygulayın.

Eğer dijital girişlerden herhangi biri Durdur – CF, Çalıştır veya Devreye Al olarak yapılandırılmışsa, sinyallerin bulunduğunu doğrulayın, aksi takdirde sürücü çalışmayacaktır. Potansiyel dijital çakışmaların bir listesi için Bölüm 6'e bakınız.

Eğer STS LED'i bu noktada yeşil renkte yanıp sönmüyorsa, Sürücü Durum Göstergeleri sayfa 18'e bakınız.

❑ **7.** İstendiğinde, bir ekran dili seçin. Daha önce yapılandırılmamış sürücüler için bir Başlat Ekranı otomatik olarak görüntülenecektir.

Eğer Başlat ekranı görüntülenmezse Enter tuşuna basın.

❑ **8.** Başlat Menüsünü görüntülemek için Enter tuşuna basın.

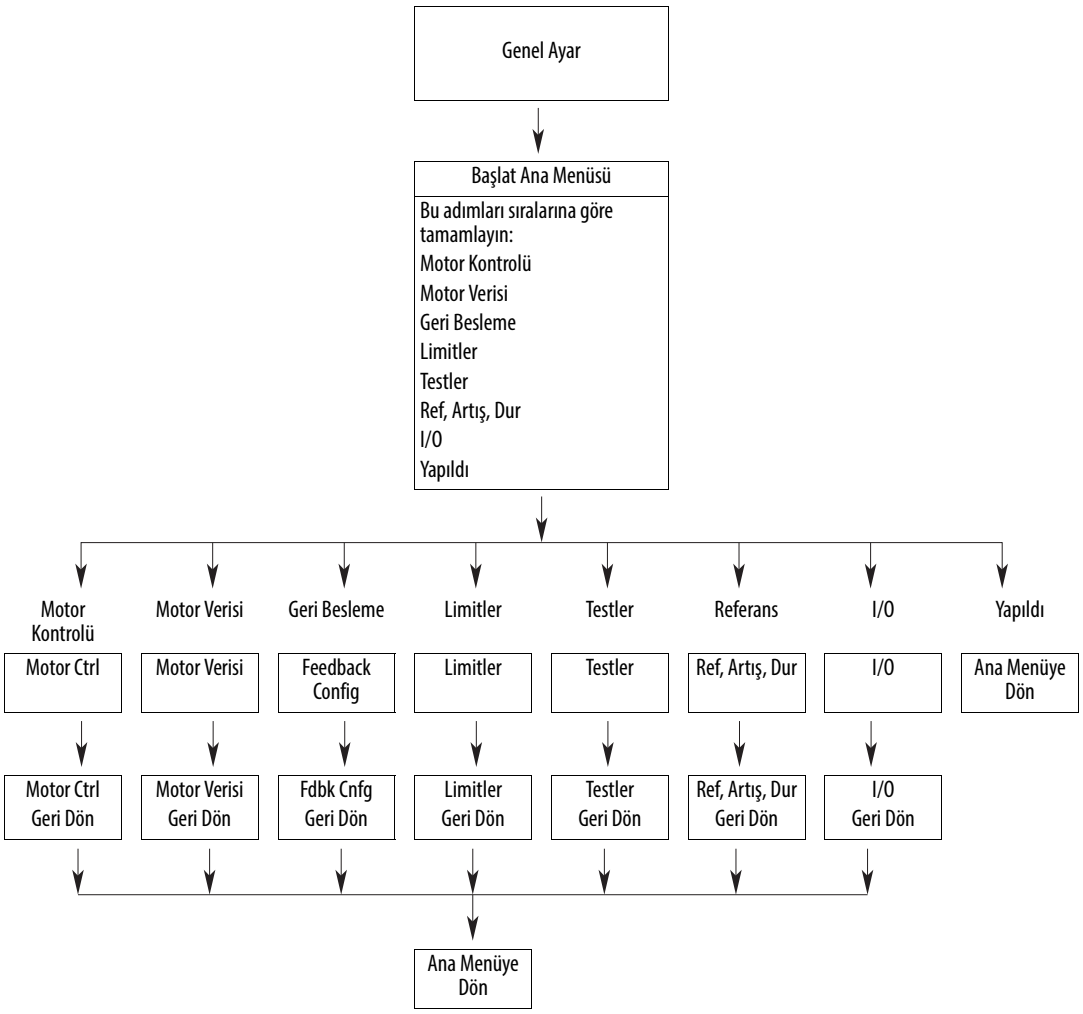
❑ **9.** "2. Basic" seçeneğini aktifleştirmek için Yukarı/Aşağı Ok tuşlarını kullanın.

❑ **10.** Enter tuşuna basın. Enter tuşunu kullanarak sizi Başlat rutini içerisinde yönlendirecek olan menüyü takip edin.

Başlat rutini basit sorular sorar ve sizden gerekli bilgileri girmenizi ister.

Başlat Menüsü

Operatör Arayüzü (HIM), sürücünün başlatılmasından sonra varsayılan şekilde Genel Başlat menüsünü görüntüler. Sürücüye ilk kez enerji verildikten sonra Başlat menüsünde gezinmek için (Klasörler) tuşuna basın.



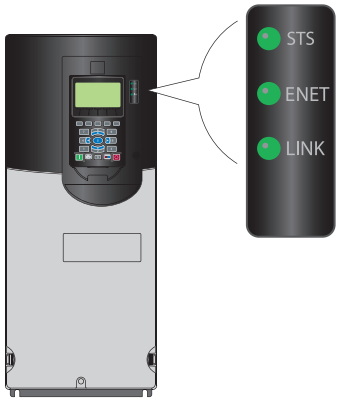
ÖNEMLİ Bir başlat rutini başlatılır ancak rutin tamamlanmadan önce sona erdirilmesi gerekirse, rutinden tamamen çıkmak için Abort elektronik tuşuna mutlaka basın.

Sürücü Durum Göstergeleri



Tablo 1 – PowerFlex 753 Durum Göstergesi Açıklamaları

İsim	Renk	Durum	Açıklama
STS (Durum)	Yeşil	Yanıp Sönüyor	Sürücü hazır ancak çalışmıyor ve bir hata yok.
		Sabit	Sürücü çalışıyor, hiçbir hata yok.
	Sarı	Yanıp Sönüyor	Sürücü çalışmıyor, bir başlatma engellemesi durumu mevcut ve sürücü başlatılamıyor. Parametre 933 [Start Inhibits]'e bakın.
		Sabit	Sürücü çalışmıyor, bir tip 1 (kullanıcı tarafından yapılandırılabilir) alarm durumu bulunuyor ve sürücü çalışmaya devam ediyor. Parametre 959 [Alarm Status A] ve 960 [Alarm Status B]'ye bakın.
	Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Önemli bir hata meydana gelmiştir. Sürücü duracaktır. Hata durumu silinene kadar sürücü çalıştırılamayacaktır. Parametre 951 [Last Fault Code]'a bakın.
		Sabit	Sıfırlanamayan bir hata oluşmuştur.
	Kırmızı/Sarı	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Önemsiz bir hata oluşmuştur. Çalışma durumunda, sürücü çalışmaya devam eder. Sistem, sistem kontrolü tarafından duruşa geçirilir. Devam etmek için hata silinmelidir. Devreye almak için parametre 950 [Minor Flt Cfg]'yi kullanın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür.
	Sarı/Yeşil	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Çalışma durumunda, tip 1 alarm bulunmaktadır. Parametre 959 [Alarm Status A] ve 960 [Alarm Status B]'ye bakın.
	Yeşil/Kırmızı	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Sürücü flash güncelliyor.



Tablo 2 – PowerFlex 755 Durum Göstergesi Açıklamaları

İsim	Renk	Durum	Açıklama
STS (Durum)	Yeşil	Yanıp Sönüyor	Sürücü hazır ancak çalışmıyor ve bir hata yok.
		Sabit	Sürücü çalışıyor, hiçbir hata yok.
	Sarı	Yanıp Sönüyor	Sürücü çalışmıyor, bir tip 2 (yapılandırılamayan) alarm durumu bulunuyor ve sürücü başlatılamıyor. Parametre 961 [Type 2 Alarms]'a bakın.
		Sabit	Sürücü çalışmıyor, bir tip 1 (kullanıcı tarafından yapılandırılabilir) alarm durumu bulunuyor ve sürücü çalışmaya devam ediyor. Parametre 959 [Alarm Status A] ve 960 [Alarm Status B]'ye bakın.
	Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Önemli bir hata meydana gelmiştir. Sürücü duracaktır. Hata durumu silinene kadar sürücü çalıştırılamayacaktır. Parametre 951 [Last Fault Code]'a bakın.
		Sabit	Sıfırlanamayan bir hata oluşmuştur.
	Kırmızı/Sarı	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Önemsiz bir hata oluşmuştur. Çalışma durumunda, sürücü çalışmaya devam eder. Sistem, sistem kontrolü tarafından duruşa geçirilir. Devam etmek için hata silinmelidir. Devreye almak için parametre 950 [Minor Flt Cfg]'yi kullanın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür.
	Sarı/Yeşil	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Çalışma durumunda, tip 1 alarm bulunmaktadır. Parametre 959 [Alarm Status A] ve 960 [Alarm Status B]'ye bakın.
	Yeşil/Kırmızı	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Sürücü flash güncelliyor.
ENET	Yanmıyor	Kapalı	Entegre EtherNet/IP ağa uygun bir şekilde bağlanmamıştır veya bir IP adresi gereklidir.
	Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Bir EtherNet/IP bağlantısının süresi dolmuştur.
		Sabit	Adaptör çift IP adresi algılama testini geçememiştir.
	Kırmızı/Yeşil	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Adaptör kendinden bir test gerçekleştirmektedir.
	Yeşil	Yanıp Sönüyor	Adaptör uygun bir şekilde bağlanmıştır ancak ağ üzerindeki herhangi bir cihaz ile haberleşme yapmamaktadır.
		Sabit	Adaptör uygun bir şekilde bağlanmıştır ve ağ üzerinde haberleşme gerçekleştirmektedir.
LINK	Yanmıyor	Kapalı	Adaptöre enerji verilmemiştir veya ağ üzerinde iletim gerçekleşmemektedir.
	Yeşil	Yanıp Sönüyor	Adaptör uygun bir şekilde bağlanmıştır ve ağ üzerinde veri paketlerini iletmektedir.
		Sabit	Adaptör uygun bir şekilde bağlanmıştır ancak ağ üzerinde iletim gerçekleştirmemektedir.

ÖNEMLİ HIM kızağındaki Durum Göstergesi LED'leri kurulu olan Haberleşme Adaptörü opsiyonunun mevcut durumunu göstermemektedir. Eğer opsiyonel bir Haberleşme Adaptörü kurulu ise, LED konumu ve göstergesi ile ilgili açıklamalar için bu opsiyonun kullanıcı kılavuzuna bakınız.

EtherNet/IP ile bir Bağlantının Kurulması

Entegre EtherNet/IP adaptörünün IP adresini yapılandırmak için üç yöntem bulunmaktadır:

- **Adaptör Döner Switch'leri –** IP adreslerini ayarlamak için üzerinde siviç bulunan, ağın dışından erişime gerek olmayan basit ve yalıtımlı bir ağ (örneğin, 192.168.1.xxx) üzerinde çalışırken ve basitleştirilmiş bir nod adres verme yöntemi tercih edilebilir. Sürücüye enerji verildiğinde üç adaptör switch'i okunur ve bu switch'ler üstten alta üç ondalık basamağı temsil eder (bakınız Şekil 2). Eğer geçerli bir adrese (001-254) ayarlanmışsa, adaptör IP adresinin (192.168.1.xxx, xxx = döner switch ayarları) düşük okteti olarak bu değeri kullanacaktır, bununla birlikte alt ağ maskesi olarak 255.255.255.0 kullanılacaktır ve yapılandırılmış bir ağ geçidi bulunmayacaktır. Ayrıca, P36 [BOOTP] adaptörünün ayarı otomatik olarak yok sayılacaktır.

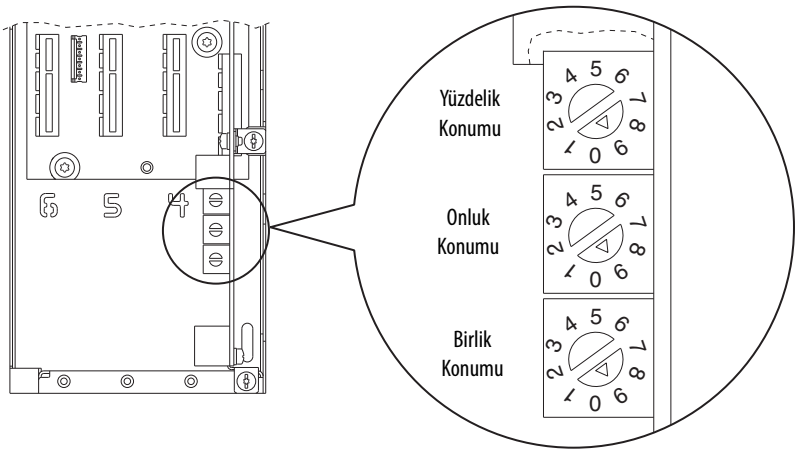
  Olası tüm switch ayarları ve ilgili açıklamaları için Şekil 2 ve ilgili tablosuna bakınız.

ÖNEMLİ	Adaptör döner switch'lerini kullanırken enerji vermeden önce IP adresini ayarlayın çünkü adaptör enerjiyi ilk aldığı andaki IP adresini kullanır.

- **BOOTP Sunucusu –** Cihazların IP adreslerini bir sunucu ile kontrol etmeyi tercih ederseniz BOOTP'yi kullanın. IP adresi, alt ağ maskesi ve ağ geçidi adresleri sonrasında BOOTP sunucusu tarafından sağlanacaktır.
- **Adaptör Parametreleri –** IP adreslerinin ayarlanmasında daha çok esnekliğe sahip olmak veya bir ağ geçidi kullanarak kontrol ağı dışında haberleşmek istediğinizde adaptör parametrelerini kullanın. Sonrasında IP adresi, alt ağ maskesi ve ağ geçidi adresleri ayarladığınız adaptör parametrelerinden alınacaktır.

ÖNEMLİ	Adaptörün IP adresinin ayarlanması için kullanılan yönteme bakılmaksızın, EtherNet/IP ağındaki her nod tek bir IP adresine sahip olmalıdır. Bir IP adresini değiştirmek için yeni değeri ayarlamalısınız ve sonrasında adaptördeki enerjiyi kesmeli ve yeniden vermelisiniz (veya sıfırlamalısınız).

Şekil 2 – IP Adresi Switch'lerinin Ayarlanması



Mümkün Olan Ayarlar	Açıklama
000	Adaptör, P36'ya [BOOTP] bağlı olarak, IP adresi için BOOTP ayarını veya adaptör parametre ayarlarını kullanacaktır.
001…254	Adaptör IP adresi için döner switch ayarlarını kullanacaktır (192.168.1.xxx, xxx = döner switch ayarları).
255…887	Adaptör, P36'ya [BOOTP] bağlı olarak, IP adresi için BOOTP ayarını veya adaptör parametre ayarlarını kullanacaktır.
888	Adaptör IP adresi fonksiyonunu fabrika ayarlarına sıfırlar. Bundan sonra, sürücünün enerjisi kesilmelidir, switch'ler 888'den başka bir ayara getirilmelidir ve sonrasında yeni adresleri kabul etmesi için sürücüye yeniden enerji verilmelidir.
889…998	Adaptör, P36'ya [BOOTP] bağlı olarak, IP adresi için BOOTP ayarını veya adaptör parametre ayarlarını kullanacaktır.
999 (varsayılan ayarlar)	Döner switch'leri devreden çıkarır. Adaptör, P36'ya [BOOTP] bağlı olarak, IP adresi için BOOTP ayarını veya adaptör parametre ayarlarını kullanacaktır.

Parametre Düzenlemesi

Bu bölüm PowerFlex 750-Serisi Port 0 sürücü parametrelerini listeler ve açıklar. Parametreler bir Operatör Arayüzü (HIM) kullanılarak programlanabilir (görüntüleme/düzenleme). Parametreleri görüntülemek ve düzenlemek amacıyla Operatör Arayüzünün kullanılması hakkında daha fazla bilgi için Gelişmiş PowerFlex 7-Sınıfı Operatör Arayüzü (HIM) Kullanım Kılavuzu, yayın 20HIM-UM001'e bakın. Alternatif olarak, programlama DriveTools™ yazılım ve kişisel bir bilgisayar kullanılarak da gerçekleştirilebilir.

Konu	Sayfa
Parametreler Hakkında	22
Parametre Erişim Seviyesi	23
Sürücü Parametreleri Nasıl Düzenlenmiştir	24
Opsiyon Modülü Parametreleri Nasıl Düzenlenmiştir	44

Parametreler Hakkında

Bir sürücü modülünü belirli bir yöntemle çalışması için yapılandırmak üzere, bazı sürücü parametreleri uygun şekilde yapılandırılmalıdır. Üç parametre tipi bulunmaktadır:

- **Sayısal Parametreler**
  Bu parametreler tek bir sayısal değere sahiptirler (1750.0 RPM gibi).
- **ENUM Parametreleri**
  Bu parametreler 2 veya daha fazla öğeden seçim yapma imkanı sunar. LCD HIM, her öğe için bir metin mesajı görüntüleyecektir.
- **Endirekt Parametreler**
  Maksimum değer olarak 159999 ya da 159999.15 ile temsil edilen bu parametreler, atamaları oluşturmak veya bir veri kaynağı ya da hedefi seçmek için kullanılır. İlk iki basamak port seçmek için kullanılır. Sonraki dört basamak bir parametre numarası seçmek için kullanılır. Eğer uygulanabilirse, ondalık noktayı takip eden iki basamak bir bit seçer. Örnek olarak, port 4'e dijital giriş 0 üzerinde çalışan bir kontakt kullanarak bir giriş/çıkış seçenek modülü atamak için parametre 163 [DI Run] 040001.00 şeklinde ayarlanmalıdır.
- **Bit Parametreleri**
  Bu parametreler, özellikler veya durumlar ile ilişkilendirilmiş bağımsız bit'lere sahiptir. Eğer 0 ise, özellik kapalıdır veya durum yanlıştır. Eğer 1 ise, özellik açıktır veya durum doğrudur.

Aşağıdaki tablo, her bir parametre tipinin bu kılavuz içerisinde nasıl temsil edildiğini gösterir.

Tablo 3 – Tablo Açıklaması

❶			❷	❸			
		No.	**Görüntülenen Ad** Tam Ad Açıklama	**Değerler**		**Okuma-Yazma**	**Veri Tipi**
MOTOR KONTROLÜ	Motor Verisi	**28**	**Motor NP RPM** Motor Etiket Devir/Dakika Motor etiketindeki motor devri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 1750.0 1.0/40000.0	RW	Reel
	Vektör Regülatörü	**107**	**Trq Adapt En** Tork Uyarlama Devreye Al Uyarlamalı tork hesaplamasını devreye alır veya devreden çıkarır. Bu seçim sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Enabled" 0 = "Disabled" 1 = "Enabled"	RW	32-bit Tam Sayı
GERİ BESLEME ve I/O	Dij Gir Fonksiyonları	**164**	**DI Run Forward** Dijital Giriş İleri Çalışma Sürücüyü çalıştırmak için dijital bir giriş atar (2 telli kontrol) ve ileri yöne komut verir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
	Dijital Girişler	**220**	**753 Digital In Sts** Dijital Giriş Durumu Ana kontrol kartı (Port 0) üzerinde bulunan dijital girişlerin durumu.			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Digital In 2	Digital In 1	Digital In 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

No.	İsim Açıklama			Okuma-Yazma	Veri Tipi
❶	Dosya ve Grup düzenlemesi				
	No. – Parametre Numarası				
	Parametre değeri sürücü durdurulana kadar değiştirilemez.				
❷	**İsim** – DriveExecutive yazılımında göründüğü şekilde parametre adı.				
	Açıklama – Parametre fonksiyonunun kısa açıklaması. İlk satır parametre adının tam metnidir.				
	753 = Parametre, sadece PowerFlex 753 sürücülere özeldir. 755 = Parametre, sadece PowerFlex 755 sürücülere özeldir. 755 (8+) = Parametre, sadece PowerFlex 755 Pano 8 sürücülere ve daha büyüklere özeldir.				
❸	**Değerler** – Parametrenin çeşitli çalışma parametrelerini tanımlar. *3 Değer tipi bulunmaktadır.*				
	ENUM	Varsayılan:	Fabrikada atanmış olan değeri listeler.		
		Opsiyonlar:	Mevcut seçimleri görüntüler.		
	Bit	Varsayılan:	Fabrikada atanmış olan değeri listeler.		
		Opsiyonlar:	Mevcut seçimleri görüntüler.		
	Sayısal	Varsayılan:	Fabrikada atanmış olan değeri listeler.		
		Min/Maks.	Mümkün olan en düşük ayarı görüntüler/Mümkün olan en yüksek ayarı görüntüler.		
	Parametrenin okuma-yazma veya sadece-okuma'mı olduğunu gösterir. **RW** = RW **RO** = Sadece Okunur			RW Sadece Okunur	
	Parametre veri tipini gösterir (örn. tam sayı, gezer nokta, boolean).				32-bit Tam Sayı

Parametre Erişim Seviyesi

Üç parametre erişim seviyesi seçeneği P301 [Access Level] tarafından seçilebilir.

- Seçenek 0 "Temel" sadece yaygın olarak kullanılan parametreleri ve seçenekleri görüntüleyen en sınırlı görünümdür.
- Seçenek 1 "Gelişmiş" daha gelişmiş sürücü özelliklere erişmek için gerekebilen genişletilmiş bir görünümdür.
- Seçenek 2 "Uzman" sürücünün tüm parametre setinin kapsamlı bir görünümünü sağlar.

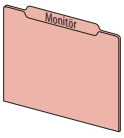
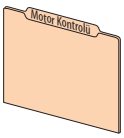
Sürücü Parametreleri Nasıl Düzenlenmiştir

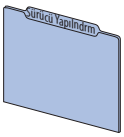
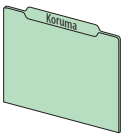
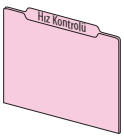
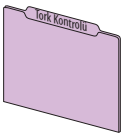
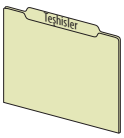
DriveExecutive programlama yazılımı parametreleri "Doğrusal Liste" veya "Dosya Grubu Parametre" formatında görüntüler. Parametrelerin "Dosya Grubu Parametre" formatında görüntülenmesi, benzer fonksiyonlar için kullanılan parametrelerin gruplanması ile programlamayı basitleştirir. Onbir dosya bulunmaktadır. Her dosya birden fazla parametre grubuna ayrılmıştır.

Sürücü (Port 0) parametre açıklamaları sayfa 49'da başlar.

Temel Parametre Görünümü (Port 0)

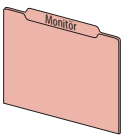
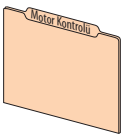
Parametre 301 [Access Level] opsiyon 0 "Basic" (Temel) olarak ayarlanmıştır.

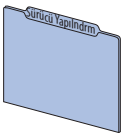
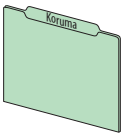
Dosya	Grup	Parametreler							
Monitör 	Ölçüm	Output Frequency	1	Torque Cur Fdbk	5	Output Power	9		
		Commanded SpdRef	2	Flux Cur Fdbk	6	DC Bus Volts	11		
		Mtr Vel Fdbk	3	Output Current	7				
		Commanded Trq	4	Output Voltage	8				
	Sürücü Verisi	Rated Volts	20	Rated Amps	21	Rated kW	22		
Motor Kontrolü 	Motor Verisi	Motor NP Volts	25	Motor NP Hertz	27	Mtr NP Pwr Units	29	Motor Poles	31
		Motor NP Amps	26	Motor NP RPM	28	Motor NP Power	30		
	Mtr Ktrl Seçenekleri	Motor Ctrl Mode	35	Maximum Voltage	36	PWM Frequency	38	IPM Stc OfsTst K (1)	1660
				Maximum Freq	37				
								(1) Sadece Pano 1…7	
	Volt/Hertz	VHz Curve	65						
	Autotune	Autotune	70	Autotune Torque	71	IPM_Lg_25_pct	1630	IPM_Ld_0_pct	1635
						IPM_Lg_50_pct	1631	IPM_Ld_100_pct	1636
						IPM_Lg_75_pct	1632		
						IPM_Lg_100_pct	1633		
						IPM_Lg_125_pct	1634		
Geri Besleme ve I/O 	Dij Gir Fonksiyonları	Digital In Cfg	150	DI Start	161	DI Jog 1	166	DI Manual Ctrl	172
		DI Enable	155	DI Fwd Reverse	162	DI Jog 1 Forward	167	DI Speed Sel 0	173
		DI Clear Fault	156	DI Run	163	DI Jog 1 Reverse	168	DI Speed Sel 1	174
		DI Aux Fault	157	DI Run Forward	164	DI Jog 2	169	DI Speed Sel 2	175
		DI Stop	158	DI Run Reverse	165	DI Jog 2 Forward	170	DI HOA Start	176
		DI Cur Lmt Stop	159			DI Jog 2 Reverse	171	DI Accel 2	179
		DI Coast Stop	160					DI Decel 2	180
	Kontrol Kartı IO 755	Digital In Sts	220						
	Dijital Girişler 753	Digital In Sts	220	Dig In Filt Mask	222	Dig In Filt	223		
	Dijital Çıkışlar 753	Dig Out Sts	225	RO0 Sel	230	TO0 Sel	240		
		Dig Out Invert	226	RO0 Level Sel	231	TO0 Level Sel	241		
				RO0 Level	232	TO0 Level	242		
				RO0 Level CmpSts	233	TO0 Level CmpSts	243		
	Motor PTC 753	PTC Cfg	250	PTC Status	251				
	Analog Girişler 753	Anlg In Type	255	Anlg In0 Value	260	Anlg In0 Hi	261	Anlg In0 Lo	262
	Analog Çıkışlar 753	Anlg Out Type	270	Anlg Out0 Sel	275	Anlg Out0 Data	277	Anlg Out0 Hi	280
						Anlg Out0 DataHi	278	Anlg Out0 Lo	281
						Anlg Out0 DataLo	279	Anlg Out0 Val	282

Dosya	Grup	Parametreler							
Sürücü Yap	Tercihler	Speed Units	300	Access Level	301	Language	302		
	Kontrol Yap	Voltage Class	305	SpdTrqPsn Mode A	309				
		Duty Rating	306						
		Direction Mode	308						
	Otomatik Manuel Ktrl	Logic Mask	324	Alt Man Ref Sel	328	Manual Preload	331		
		Auto Mask	325	Alt Man Ref AnHi	329				
		Manual Cmd Mask	326	Alt Man Ref AnLo	330				
		Manual Ref Mask	327						
	Frenleme Özellikleri	Stop Mode A	370	DB Resistor Type	382	Stop Dwell Time	392		
		Stop Mode B	371	DB Ext Ohms	383	Dec Inhibit Actn	409		
		Bus Reg Mode A	372	DB Ext Watts	384				
		Bus Reg Mode B	373	DB ExtPulseWatts	385				
Koruma	Motor Aşırı Yük	Motor OL Actn	410	Mtr OL Factor	413	Mtr OL Reset Lvl	415		
		Mtr OL at Pwr Up	411	Mtr OL Hertz	414	MtrOL Reset Time	416		
		Mtr OL Alarm Lvl	412						
	Yük Limitleri	Current Lmt Sel	421			Shear Pin Cfg	434		
		Current Limit 1	422			Shear Pin 1 Actn	435		
						Shear Pin1 Level	436		
						Shear Pin 1 Time	437		
	Güç Kaybı	Power Loss Actn	449	Pwr Loss Mode A	450				
Hız Kontrolü	Hız Limitleri	Max Fwd Speed	520	Min Fwd Speed	522				
		Max Rev Speed	521	Min Rev Speed	523				
	Hızlanma Oranları	Accel Time 1	535	Decel Time 1	537	Jog Acc Dec Time	539		
		Accel Time 2	536	Decel Time 2	538				
	Hız Referansı	Spd Ref A Sel	545	Spd Ref B Sel	550	Jog Speed 1	556	Preset Speed 1	571
		Spd Ref A Stpt	546	Spd Ref B Stpt	551	Jog Speed 2	557	Preset Speed 2	572
		Spd Ref A AnlgHi	547	Spd Ref B AnlgHi	552	MOP Init Select	566	Preset Speed 3	573
		Spd Ref A AnlgLo	548	Spd Ref B AnlgLo	553	MOP Init Stpt	567	Preset Speed 4	574
								Preset Speed 5	575
								Preset Speed 6	576
								Preset Speed 7	577
Tork Kontrolü	Tork Referansı	Trq Ref A Sel	675	Trq Ref B Sel	680	Selected Trq Ref	685		
		Trq Ref A Stpt	676	Trq Ref B Stpt	681				
		Trq Ref A AnlgHi	677	Trq Ref B AnlgHi	682				
		Trq Ref A AnlgLo	678	Trq Ref B AnlgLo	683				
		Trq Ref A Mult	679	Trq Ref B Mult	684				
Haberleşme	Haberleşme Kontrolü	Port 1 Reference	871						
	DPI Veri Bağlantıları	Data In A1	895	Data In C1	899	Data Out A1	905	Data Out C1	909
		Data In A2	896	Data In C2	900	Data Out A2	906	Data Out C2	910
		Data In B1	897	Data In D1	901	Data Out B1	907	Data Out D1	911
		Data In B2	898	Data In D2	902	Data Out B2	908	Data Out D2	912
Teşhisler	Durum	Speed Ref Source	930	Drive Status 1	935				
		Last StartSource	931	Drive Status 2	936				
		Last Stop Source	932	Condition Sts 1	937				
		Start Inhibits	933						
		Last StrtInhibit	934						
	Hata/Alarm Bilgisi	Minor Flt Cfg	950						
		Last Fault Code	951						
		Hata Durumu A	952						
		Hata Durumu B	953						

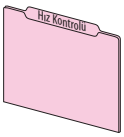
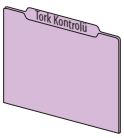
Gelişmiş Parametre Görünümü (Port 0)

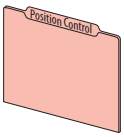
Parameter 301 [Access Level] opsiyon 1 "Advanced" (Gelişmiş) olarak ayarlanmıştır.

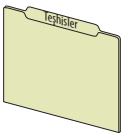
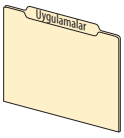
Dosya	Grup	Parametreler							
Monitör 	Ölçüm	Output Frequency	1	Torque Cur Fdbk	5	DC Bus Volts	11	Elpsd Mtr MWHrs	16
		Commanded SpdRef	2	Flux Cur Fdbk	6	DC Bus Memory	12	Elpsd Rgn MWHrs	17
		Mtr Vel Fdbk	3	Output Current	7	Elapsed MWH	13	Elpsd Mtr kWHrs	18
		Commanded Trq	4	Output Voltage	8	Elapsed kWH	14	Elpsd Rgn kWHrs	19
				Output Power	9	Elapsed Run Time	15		
				Output Powr Fctr	10				
	Sürücü Verisi	Rated Volts	20	Rated Amps	21	Rated kW	22		
Motor Kontrolü 	Motor Verisi	Motor NP Volts	25	Motor NP Hertz	27	Mtr NP Pwr Units	29	Motor Poles	31
		Motor NP Amps	26	Motor NP RPM	28	Motor NP Power	30		
	Mtr Ktrl Seçenekleri	Motor Ctrl Mode	35	Maximum Voltage	36	Mtr Options Cfg	40	IPM Stc OfsTst K [(1)]	1660
				Maximum Freq	37	Flux Up Enable	43		
				PWM Frequency	38	Flux Up Time	44	(1) Sadece Pano 1…7	
	Volt/Hertz	Start Acc Boost	60	Break Voltage	62	VHz Curve	65		
		Run Boost	61	Kesme Frekansı	63				
	Autotune	Autotune	70	Toplam Atalet	76	IPM_Lg_25_pct	1630	IPM_Ld_0_pct	1635
		Autotune Torque	71	Inertia Test Lmt	77	IPM_Lg_50_pct	1631	IPM_Ld_100_pct	1636
		IR Voltaj Düşmesi	73			IPM_Lg_75_pct	1632		
		Ixo Voltaj Düşmesi	74			IPM_Lg_100_pct	1633		
		Flux Current Ref	75			IPM_Lg_125_pct	1634		
Geri Besleme ve I/O 	Dij Gir Fonksiyonları	Digital In Cfg	150	DI Jog 1	166	DI Accel 2	179	DI PID Reset	193
		DI Enable	155	DI Jog 1 Forward	167	DI Decel 2	180	DI PID Invert	194
		DI Clear Fault	156	DI Jog 1 Reverse	168	DI SpTqPs Sel 0	181	DI Torque StptA	195
		DI Aux Fault	157	DI Jog 2	169	DI SpTqPs Sel 1	182	DI Fwd End Limit	196
		DI Stop	158	DI Jog 2 Forward	170	DI Stop Mode B	185	DI Fwd Dec Limit	197
		DI Cur Lmt Stop	159	DI Jog 2 Reverse	171	DI BusReg Mode B	186	DI Rev End Limit	198
		DI Coast Stop	160	DI Manual Ctrl	172	DI PwrLoss ModeB	187	DI Rev Dec Limit	199
		DI Start	161	DI Speed Sel 0	173	DI Pwr Loss	188	DI PHdwr OvrTrvl	200
		DI Fwd Reverse	162	DI Speed Sel 1	174	DI Precharge	189	DI NHdwr OvrTrvl	201
		DI Run	163	DI Speed Sel 2	175	DI Prchrg Seal	190		
		DI Run Forward	164	DI HOA Start	176	DI PID Enable	191		
		DI Run Reverse	165	DI MOP Inc	177	DI PID Hold	192		
				DI MOP Dec	178				
	Kontrol Kartı IO [755]	Digital In Sts	220						
	Dijital Girişler [753]	Digital In Sts	220	Dig In Filt Mask	222	Dig In Filt	223		
	Dijital Çıkışlar [753]	Dig Out Sts	225	R00 Sel	230	T00 Sel	240		
		Dig Out Invert	226	R00 Level Sel	231	T00 Level Sel	241		
		Dig Out Setpoint	227	R00 Level	232	T00 Level	242		
				R00 Level CmpSts	233	T00 Level CmpSts	243		
				R00 On Time	234	T00 On Time	244		
				R00 Off Time	235	T00 Off Time	245		
	Motor PTC [753]	PTC Cfg	250	PTC Status	251				
	Analog Girişler [753]	Anlg In Type	255	Anlg In0 Value	260	Anlg In0 LssActn	263	Anlg In0 Filt Gn	265
		Anlg In Sqrt	256	Anlg In0 Hi	261	Anlg In0 Raw Val	264	Anlg In0 Filt BW	266
		Anlg In Loss Sts	257	Anlg In0 Lo	262				
	Analog Çıkışlar [753]	Anlg Out Type	270	Anlg Out0 Sel	275	Anlg Out0 Data	277	Anlg Out0 Hi	280
		Anlg Out Abs	271	Anlg Out0 Stpt	276	Anlg Out0 DataHi	278	Anlg Out0 Lo	281
						Anlg Out0 DataLo	279	Anlg Out0 Val	282
	Röle Çıkışı Önleyici Bakım [753]	RO PredMaint Sts	285	R00 Load Amps	287	R00 ElapsedLife	289	R00 LifeEvntLvl	291
		R00 Load Type	286	R00 TotalLife	288	R00 RemainLife	290	R00 LifeEvntActn	292

Dosya	Grup	Parametreler							
Sürücü Yap	Tercihler	Speed Units	300	Access Level	301	Language	302		
	Kontrol Yap	Voltage Class	305	SpdTrqPsn Mode A	309	Actv SpTqPs Mode	313	Prchrg Control	321
		Duty Rating	306	SpdTrqPsn Mode B	310	SLAT Err Stpt	314	Prchrg Delay	322
		Direction Mode	308	SpdTrqPsn Mode C	311	SLAT Dwell Time	315	Prchrg Err Cfg	323
				SpdTrqPsn Mode D	312				
	Otomatik Manuel Ktrl	Logic Mask	324	Alt Man Ref Sel	328	Manual Preload	331		
		Auto Mask	325	Alt Man Ref AnHi	329				
		Manual Cmd Mask	326	Alt Man Ref AnLo	330				
		Manual Ref Mask	327						
	Sürücü Hafızası	Reset Meters	336						
	Başlatma Özellikleri	Start At PowerUp	345	Sleep Wake Mode	350	FlyingStart Mode	356		
		PowerUp Delay	346	SleepWake RefSel	351				
		Auto Retry Fault	347	Sleep Level	352				
		Auto Rstrt Tries	348	Sleep Time	353				
		Auto Rstrt Delay	349	Wake Level	354				
				Wake Time	355				
	Frenleme Özellikleri	Stop Mode A	370	DB Resistor Type	382	Stop Dwell Time	392	Brake Off Adj 1	402
		Stop Mode B	371	DB Ext Ohms	383	DC Brake Lvl Sel	393	Brake Off Adj 2	403
		Bus Reg Mode A	372	DB Ext Watts	384	DC Brake Level	394	Dec Inhibit Actn	409
		Bus Reg Mode B	373	DB ExtPulseWatts	385	DC Brake Time	395		
		Bus Reg Lvl Cfg	374	Flux Braking En	388				
		Bus Reg Level	375	Flux Braking Lmt	389				
Koruma	Motor Aşırı Yük	Motor OL Actn	410	Mtr OL Factor	413	Mtr OL Reset Lvl	415	Mtr OL Counts	418
		Mtr OL at Pwr Up	411	Mtr OL Hertz	414	MtrOL Reset Time	416	Mtr OL Trip Time	419
		Mtr OL Alarm Lvl	412						
	Yük Limitleri	Drive OL Mode	420	Motor Power Lmt	427	Shear Pin Cfg	434	Load Loss Action	441
		Current Lmt Sel	421			Shear Pin 1 Actn	435	Load Loss Level	442
		Current Limit 1	422			Shear Pin1 Level	436	Load Loss Time	443
		Current Limit 2	423			Shear Pin 1 Time	437	OutPhaseLossActn	444
		Active Cur Lmt	424			Shear Pin 2 Actn	438	Out PhaseLossLvl	445
		Current Rate Lmt	425			Shear Pin2 Level	439		
		Rejen Power Lmt	426			Shear Pin 2 Time	440		
	Güç Kaybı	Power Loss Actn	449	Pwr Loss Mode A	450	Pwr Loss Mode B	453	UnderVltg Action	460
				Pwr Loss A Level	451	Pwr Loss B Level	454	UnderVltg Level	461
				Pwr Loss A Time	452	Pwr Loss B Time	455	InPhase LossActn	462
								InPhase Loss Lvl	463
								DC Bus Mem Reset	464
	Topraklama Arızası	Ground Warn Actn	466						
		Ground Warn Lvl	467						
	Önleyici Bakım	PredMaint Sts	469	HSFan Derate	488	MtrBrngTotalLife	502	MchBrngTotalLife	511
		PredMaintAmbTemp	470	HSFan TotalLife	489	MtrBrngElpsdLife	503	MchBrngElpsdLife	512
		PredMaint Rst En	471	HSFan ElpsdLife	490	MtrBrngRemainLif	504	MchBrngRemainLif	513
		PredMaint Reset	472	HSFan RemainLife	491	MtrBrngEventLvl	505	MchBrngEventLvl	514
		CbFan Derate 755 (8+)	481	HSFan EventLevel	492	MtrBrngEventActn	506	MchBrngEventActn	515
		CbFan TotalLife 755 (8+)	482	HSFan EventActn	493	MtrBrng ResetLog	507	MchBrngResetLog	516
		CbFan ElpsdLife 755 (8+)	483	HSFan ResetLog (1)	494	MtrLubeElpsdHrs	508	MchLubeElpsdHrs	517
		CbFan RemainLife 755 (8+)	484	InFan Derate	495	MtrLubeEventLvl	509	MchLube EventLvl	518
		CbFan EventLevel 755 (8+)	485	InFan TotalLife	496	MtrLubeEventActn	510	MchLubeEventActn	519
		CbFan EventActn 755 (8+)	486	InFan ElpsdLife	497				
				InFan RemainLife	498				
				InFan EventLevel	499				
				InFan EventActn	500				
				InFan ResetLog	501				

(1) 755 Sadece Pano 1…7.

Dosya	Grup	Parametreler							
Hız Kontrolü 	Hız Limitleri	Max Fwd Speed	520	Min Fwd Speed	522	Overspeed Limit	524	Skip Speed 1	526
		Max Rev Speed	521	Min Rev Speed	523	Zero Speed Limit	525	Skip Speed 2	527
								Skip Speed 3	528
								Skip Speed Band	529
	Hız Artış Oranları	Accel Time 1	535	Decel Time 1	537	Jog Acc Dec Time	539	S Curve Accel	540
		Accel Time 2	536	Decel Time 2	538			S Curve Decel	541
	Hız Referansı	Spd Ref A Sel	545	Spd Ref Scale	555	DI ManRef Sel	563	Preset Speed 1	571
		Spd Ref A Stpt	546	Jog Speed 1	556	DI ManRef AnIgHi	564	Preset Speed 2	572
		Spd Ref A AnIgHi	547	Jog Speed 2	557	DI ManRef AnIgLo	565	Preset Speed 3	573
		Spd Ref A AnIgLo	548	MOP Reference	558			Preset Speed 4	574
		Spd Ref A Mult	549	Save MOP Ref	559			Preset Speed 5	575
		Spd Ref B Sel	550	MOP Rate	560			Preset Speed 6	576
		Spd Ref B Stpt	551	MOP High Limit	561			Preset Speed 7	577
		Spd Ref B AnIgHi	552	MOP Low Limit	562				
		Spd Ref B AnIgLo	553	MOP Init Select	566				
		Spd Ref B Mult	554	MOP Init Stpt	567				
	Hız Kesme	Trim Ref A Sel	600	Trim Ref B Sel	604	TrmPct RefA Sel	608	TrmPct RefB Sel	612
		Trim Ref A Stpt	601	Trim Ref B Stpt	605	TrmPct RefA Stpt	609	TrmPct RefB Stpt	613
		Trim RefA AnIgHi	602	Trim RefB AnIgHi	606	TrmPct RefA AnHi	610	TrmPct RefB AnHi	614
		Trim RefA AnIgLo	603	Trim RefB AnIgLo	607	TrmPct RefA AnLo	611	TrmPct RefB AnLo	615
	Kayma/Slip Komp.	Droop RPM at FLA	620						
		Slip RPM at FLA	621						
		Slip Comp BW	622						
	Hız Regülatörü	Spd Options Ctrl	635	Speed Reg Kp	645	Spd Loop Damping	653	VHzSV Spd Reg Kp	663
		Speed Reg BW	636	Speed Reg Max Kp	646	Spd Reg Int Out	654	VHzSV Spd Reg Ki	664
		Filtered SpdFdbk	640	Speed Reg Ki	647	Spd Reg Pos Lmt	655		
		Speed Error	641			Spd Reg Neg Lmt	656		
						SReg Output	660		
	Hız Komp.	Speed Comp Sel	665						
		Speed Comp Gain	666						
		Speed Comp Out	667						
Tork Kontrolü 	Tork Limitleri	Pos Torque Limit	670						
		Neg Torque Limit	671						
	Tork Referansı	Trq Ref A Sel	675	Trq Ref B Sel	680	Selected Trq Ref	685	Torque Step	686
		Trq Ref A Stpt	676	Trq Ref B Stpt	681			Filtered Trq Ref	689
		Trq Ref A AnIgHi	677	Trq Ref B AnIgHi	682			Limited Trq Ref	690
		Trq Ref A AnIgLo	678	Trq Ref B AnIgLo	683				
		Trq Ref A Mult	679	Trq Ref B Mult	684				
	Atalet Komp.[755]	Inertia CompMode	695	Inertia Acc Gain	696	Inert Comp LPFBW	698	Ext Ramped Ref	700
				Inertia Dec Gain	697	Inertia Comp Out	699		
	Atalet Uyarlama[755]	InAdp LdObs Mode	704	Load Estimate	707	IA LdObs Delay	709	Load Observer BW	711
		Inertia Adapt BW	705	InertiaTrqAdd	708	InertAdptFltrBW	710		
		InertiaAdaptGain	706						
	Sürtünme Komp[755]	FrctnComp Mode	1560	FrctnComp Hyst	1562	FrctnComp Stick	1564	FrctnComp Rated	1566
		FrctnComp Trig	1561	FrctnComp Time	1563	FrctnComp Slip	1565	FrctnComp Out	1567

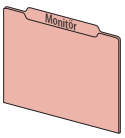
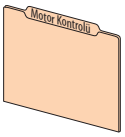
Dosya	Grup	Parametreler							
Pozisyon Kontrolü 	Pozisyon Yap/Dur	PTP PsnRefStatus	720	Psn Selected Ref	722	Psn Reg Status	724	In Pos Psn Band	726
		Position Control	721	Psn Command	723	Zero Position	725	In Pos Psn Dwell	727
	Pozisyon Ana Konum	Homing Status	730	DI Find Home	732	Find Home Speed	735	Actual Home Psn	737
		Homing Control	731	DI Redefine Psn	733	Find Home Ramp	736	User Home Psn	738
				DI OL Home Limit	734				
	Pozisyon İzleme [755]	PsnWatch1 Select	745	PsnWatch2 Select	748				
		PsnWatch1 DtctIn	746	PsnWatch2 DtctIn	749				
		PsnWatch1 Stpt	747	PsnWatch2 Stpt	750				
	Enterpolasyon [755]	Interp Control	755	Interp Psn Input	756	Interp Psn Out	759		
				Interp Vel Input	757	Interp Vel Out	760		
				Interp Trq Input	758	Interp Trq Out	761		
	Direkt	Psn Ref Select	765	Psn Direct Stpt	766				
				Psn Direct Ref	767				
	Noktadan Noktaya (PTP)	PTP Control	770	PTP Ref Sel	775	PTP Setpoint	780	PTP Fwd Vel Lmt	785
		PTP Mode	771	PTP Reference	776	PTP Accel Time	781	PTP Rev Vel Lmt	786
		DI Indx Step	772	PTP Feedback	777	PTP Decel Time	782	PTP S Curve	787
		DI Indx StepRev	773	PTP Ref Scale	778	PTP Speed FwdRef	783	PTP Vel Override	788
		DI Indx StepPrst	774	PTP Index Preset	779	PTP Command	784	PTP EGR Mult	789
								PTP EGR Böl	790
	Faz Kilitleme Döngüsü [755] (PLL)	PLL Control	795	PLL Psn Ref Sel	799	PLL EPR Input	804	PLL Enc Out	809
		PLL Ext Spd Sel	796	PLL Psn Stpt	800	PLL Rvls Input	805	PLL Enc Out Adv	810
		PLL Ext Spd Stpt	797	PLL BW	801	PLL Psn Out Fltr	806	PLL EPR Output	811
		PLL Ext SpdScale	798	PLL LPFilter BW	802	PLL Speed Out	807	PLL Rvls Output	812
				PLL Virt Enc RPM	803	PLL Speed OutAdv	808		
	Elektronik Dişli	Psn Ref EGR Out	815	Psn EGR Mult	816				
				Psn EGR Div	817				
	Pozisyon Ofseti	Psn Offset 1 Sel	820	Psn Offset 2 Sel	822	Psn Offset Vel	824		
		Psn Offset 1	821	Psn Offset 2	823				
	Ld Psn Fdbk Scal [755]	LdPsn Fdbk Mult	825	LdPsn Fdbk Div	826				
	Pozisyon Reg			Psn Error	835	PReg Pos Int Lmt	840	PReg Pos Spd Lmt	844
				Psn Actual	836	PReg Neg Int Lmt	841	PReg Neg Spd Lmt	845
				Psn Load Actual [755]	837	PsnReg IntgrlOut	842	Psn Reg Droop	846
				Psn Reg Ki	838	PsnReg Spd Out	843	Psn Fdbk	847
				Psn Reg Kp	839			Psn Gear Ratio	848
Haberleşme 	Haberleşme Kontrolü	Port 1 Reference	871	Port 4 Reference	874	Port13 Reference [755]	877	Drive Logic Rslt	879
		Port 2 Reference	872	Port 5 Reference	875	Port14 Reference	878	DPI Ref Rslt	880
		Port 3 Reference	873	Port 6 Reference	876			DPI Ramp Rslt	881
								DPI Logic Rslt	882
								Drive Ref Rslt	883
								Drive Ramp Rslt	884
	Güvenlik	Port Mask Act	885	Write Mask Act	887				
		Logic Mask Act	886	Write Mask Cfg	888				
	DPI Veri Bağlantıları	Data In A1	895	Data In C1	899	Data Out A1	905	Data Out C1	909
		Data In A2	896	Data In C2	900	Data Out A2	906	Data Out C2	910
		Data In B1	897	Data In D1	901	Data Out B1	907	Data Out D1	911
		Data In B2	898	Data In D2	902	Data Out B2	908	Data Out D2	912
	Yetkiler	Stop Owner	919	Jog Owner	921	Clear Flt Owner	923	Ref Select Owner	925
		Start Owner	920	Dir Owner	922	Manual Owner	924		

Dosya	Grup	Parametreler							
Teşhisler 	Durum	Speed Ref Source	930	Drive Status 1	935	IGBT Temp Pct	941	At Limit Status	945
		Last StartSource	931	Drive Status 2	936	IGBT Temp C	942	Safety Port Sts	946
		Last Stop Source	932	Condition Sts 1	937	Drive Temp Pct	943		
		Start Inhibits	933	Drive OL Count	940	Drive Temp C	944		
		Last StrtInhibit	934						
	Hata/Alarm Bilgisi	Minor Flt Cfg	950	Status1 at Fault	954	Alarm Status A	959	AlarmA at Fault	962
		Last Fault Code	951	Status2 at Fault	955	Alarm Status B	960	AlarmB at Fault	963
		Hata Durumu A	952	Fault Frequency	956	Type 2 Alarms	961		
		Hata Durumu B	953	Fault Amps	957				
				Fault Bus Volts	958				
	Tepe Değeri Algılama [755]	PkDtct Stpt Real	1035	PkDtct1PresetSel	1038	PeakDetect1 Out	1041	Peak2 Cfg	1044
		PkDtct Stpt Dint	1036	Peak1 Cfg	1039	PkDtct2 In Sel	1042	Peak 2 Change	1045
		PkDtct1 In Sel	1037	Peak 1 Change	1040	PkDtct2PresetSel	1043	PeakDetect2 Out	1046
Uygulamalar 	Proses PID	PID Cfg	1065	PID Fdbk Sel	1072	PID Output Sel	1079	PID Prop Gain	1086
		PID Control	1066	PID Fdbk AnIgHi	1073	PID Output Mult	1080	PID Int Time	1087
		PID Ref Sel	1067	PID Fdbk AnIgLo	1074	PID Upper Limit	1081	PID Deriv Time	1088
		PID Ref AnIgHi	1068	PID FBLoss SpSel	1075	PID Lower Limit	1082	PID Status	1089
		PID Ref AnIgLo	1069	PID FBLoss TqSel	1076	PID Ölü Bant	1083	PID Ref Meter	1090
		PID Setpoint	1070	PID Fdbk	1077	PID LP Filter BW	1084	PID Fdbk Meter	1091
		PID Ref Mult	1071	PID Fdbk Mult	1078	PID Preload	1085	PID Error Meter	1092
								PID Output Meter	1093
	Tork Onay [755]	Trq Prove Cfg	1100	Trq Lmt SlewRate	1104	Brk Release Time	1107	Float Tolerance	1111
		Trq Prove Setup	1101	Trq Lmt SlewRate	1105	Brk Set Time	1108	MicroPsnScalePct	1112
		DI FloatMicroPsn	1102	SpdBand Intgrtr	1106	Brk Alarm Travel	1109	ZeroSpdFloatTime	1113
		Trq Prove Status	1103			Brk Slip Count	1110	Brake Test Torq [755]	1114
	Fiber Fonksiyonları	Fiber Control	1120	Traverse Inc	1123	P Jump	1126	DI Fiber SyncEna	1129
		Fiber Status	1121	Traverse Dec	1124			DI Fiber TravDis	1130
		Sync Time	1122	Max Traverse	1125				
	Ayarlanabilir Voltaj	Adj Vltg Config	1131	Adj Vltg TrimSel	1136	Adj Vltg Preset1	1142	Adj Vltg RefMult	1149
		Adj Vltg Select	1133	Adj Vltg Trim Hi	1137	Adj Vltg Preset2	1143	Adj Vltg Scurve	1150
		Adj Vltg Ref Hi	1134	Adj Vltg Trim Lo	1138	Adj Vltg Preset3	1144	Adj Vltg TrimPct	1151
		Adj Vltg Ref Lo	1135	Adj Vltg Command	1139	Adj Vltg Preset4	1145	Min Adj Voltage	1152
				Adj Vltg AccTime	1140	Adj Vltg Preset5	1146	Dead Time Comp	1153
				Adj Vltg DecTime	1141	Adj Vltg Preset6	1147	DC Offset Ctrl	1154
						Adj Vltg Preset7	1148		
	Atbaşı Pompa	Rod Speed	1165	TorqAlarm Action	1168	Total Gear Ratio	1174	PCP Pump Sheave	1180
		Rod Torque	1166	TorqAlarm Config	1169	Max Mil Hızı	1175	Gearbox Limit	1181
		Rod Speed Cmd	1167	TorqAlarm Dwell	1170	Max Mil Torku	1176	Gearbox Rating	1182
				TorqAlarm Level	1171	Min Mil Hızı	1177	Dişli Oranı	1183
				TorqAlm Timeout	1172	Motor Sheave	1178	Dişli Kasnağı	1184
				TorqAlarm TOActn	1173	OilWell Pump Cfg	1179		
	Pompa Kapatma	Pump Off Config	1187	Pump Cycle Store	1192	Pct Cycle Torque	1198	Pump Off Count	1203
		Pump Off Setup	1188	Set Top ofStroke	1193	Pct Lift Torque	1199	PumpOff SleepCnt	1204
		Pump Off Action	1189	Torque Setpoint	1194	Pct Drop Torque	1200	Day Stroke Count	1205
		Pump Off Control	1190	Pump Off Level	1195	Stroke Pos Count	1201	DI PumpOff Disbl	1206
		Pump Off Status	1191	Pump Off Speed	1196	Stroke Per Min	1202	Pump OffSleepLvl	1207
				Pump Off Time	1197				

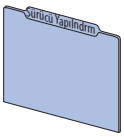
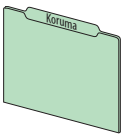
Dosya	Grup	Parametreler							
Uygulamalar 	Profilleme (Profiling) [755]	Sayma Durumu	1210	DI Vel Override	1221	Step 1, 2, 3…16 Type	1230, 1240, 1250…1380		
		Katedilen Birim	1212	DI StrtStep Sel0	1222	Step 1, 2, 3…16 Velocity	1231, 1241, 1251…1381		
		Sayma Komutu	1213	DI StrtStep Sel1	1223	Step 1, 2, 3…16 Accel	1232, 1242, 1252…1382		
		Sayım/Birim	1215	DI StrtStep Sel2	1224	Step 1, 2, 3…16 Decel	1233, 1243, 1253…1383		
		ProfVel Override	1216	DI StrtStep Sel3	1225	Step 1, 2, 3…16 Value	1234, 1244, 1254…1384		
		Prof DI Invert	1217	DI StrtStep Sel4	1226	Step 1, 2, 3…16 Dwell	1235, 1245, 1255…1385		
		DI Hold Step	1218			Step 1, 2, 3…16 Batch	1236, 1246, 1256…1386		
		DI Abort Step	1219			Step 1, 2, 3…16 Next	1237, 1247, 1257…1387		
		DI Abort Profile	1220			Step 1, 2, 3…16 Action	1238, 1248, 1258…1388		
						Step 1, 2, 3…16 Dig In	1239, 1249, 1259…1389		
	Kam (Camming) [755]	PCAM Control	1390	PCAM Span X	1396	PCAM Main Pt X 0, 1, 2…15	1407, 1409, 1411…1437		
		PCAM Mode	1391	PCAM Scale X	1397	PCAM Main Pt Y 0, 1, 2…15	1408, 1410, 1412…1438		
		PCAM Psn Select	1392	PCAM Span Y	1398	PCAM Aux EndPnt	1439		
		PCAM Psn Stpt	1393	PCAM ScaleY Sel	1399	PCAM Aux Types	1440		
		PCAM Psn Ofst	1394	PCAM ScaleYSetPt	1400	PCAM Aux Pt X 1, 2, 3…15	1441, 1443, 1445…1469		
		PCAM PsnOfst Eps	1395	PCAM VelScaleSel	1401	PCAM Aux Pt Y 1, 2, 3…15	1442, 1444, 1446…1470		
				PCAM VelScaleSP	1402	PCAM Status	1471		
				PCAM Slope Begin	1403	PCAM Vel Out	1472		
				PCAM Slope End	1404	PCAM Psn Out	1473		
				PCAM Main EndPnt	1405	DI PCAM Start	1474		
				PCAM Main Types	1406				
	Sarma Pozisyonu [755]	Roll Psn Config	1500	Roll Psn Preset	1504	RP Rvls Input	1507	RP Unit Scale	1510
		Roll Psn Status	1501	Roll Psn Offset	1505	RP Rvls Output	1508	RP Psn Output	1511
		RP Psn Fdbk Stpt	1502	RP EPR Input	1506	RP Unwind	1509	RP Unit Out	1512
		RP Psn Fdbk Sel	1503						
	Tork Arttırma [755]	PsnTrqBst Ctrl	1515	PsnTrqBst Ps X1	1520	PsnTrqBst Trq Y2	1525	PsnTrqBst TrqOut	1528
		PsnTrqBst Sts	1516	PsnTrqBst Ps X2	1521	PsnTrqBst Trq Y3	1526		
		PsnTrqBst RefSel	1517	PsnTrqBst Ps X3	1522	PsnTrqBst Trq Y4	1527		
		PsnTrqBstPsnOfst	1518	PsnTrqBst Ps X4	1523				
		PsnTrqBst UNWCnt	1519	PsnTrqBst Ps X5	1524				
	Değişken Arttırma	VB Config	1535	VB Minimum	1539	VB Frequency	1543	VB Current Rate	1548
		VB Status	1536	VB Maximum	1540	VB Min Freq	1544	VB Current Hyst	1549
		VB Voltage	1537	VB Accel Rate	1541	VB Flux Thresh	1545	VB Cur Thresh	1550
		VB Time	1538	VB Decel Rate	1542	VB Flux Lag Freq	1546	VB Rate Lag Freq	1551
						VB Filt Flux Cur	1547		
	Mil Yönlendirme [755]	SO Config	1580	SO EPR Input	1584	SO Unit Scale	1588	SO Accel Time	1591
		SO Status	1581	SO Rvls Input	1585	SO Position Out	1589	SO Decel Time	1592
		SO Setpoint	1582	SO Rvls Output	1586	SO Unit Out	1590	SO Fwd Vel Lmt	1593
		SO Offset	1583	SO Cnts per Rvls	1587			SO Rev Vel Lmt	1594
	Id Kompanzasyonu [755]	Id Comp Enbl	1600	Id Comp Mtrng 4	1607	Id Comp Rejen 1	1613	Id Comp Rejen 4	1619
		Id Comp Mtrng 1	1601	IdCompMtrng 4 Iq	1608	IdCompRejen 1 Iq	1614	IdCompRejen 4 Iq	1620
		IdCompMtrng 1 Iq	1602	Id Comp Mtrng 5	1609	Id Comp Rejen 2	1615	Id Comp Rejen 5	1621
		Id Comp Mtrng 2	1603	IdCompMtrng 5 Iq	1610	IdCompRejen 2 Iq	1616	IdCompRejen 5 Iq	1622
		IdCompMtrng 2 Iq	1604	Id Comp Mtrng 6	1611	Id Comp Rejen 3	1617	Id Comp Rejen 6	1623
		Id Comp Mtrng 3	1605	IdCompMtrng 6 Iq	1612	IdCompRejen 3 Iq	1618	IdCompRejen 6 Iq	1624
		IdCompMtrng 3 Iq	1606						

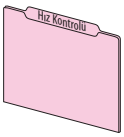
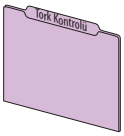
Uzman Parametre Görünümü (Port 0)

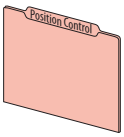
Parametre 301 [Access Level] 2 "Expert" (Uzman) olarak ayarlanmıştır.

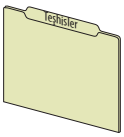
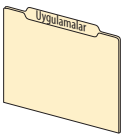
Dosya	Grup	Parametreler							
Monitör 	Ölçüm	Output Frequency	1	Torque Cur Fdbk	5	Output Power	9	Elapsed MWH	13
		Commanded SpdRef	2	Flux Cur Fdbk	6	Output Powr Fctr	10	Elapsed kWH	14
		Mtr Vel Fdbk	3	Output Current	7	DC Bus Volts	11	Elapsed Run Time	15
		Commanded Trq	4	Output Voltage	8	DC Bus Memory	12	Elpsd Mtr MWHrs	16
								Elpsd Rgn MWHrs	17
								Elpsd Mtr kWHrs	18
								Elpsd Rgn kWHrs	19
	Sürücü Verisi	Rated Volts	20	Rated Amps	21	Rated kW	22		
Motor Kontrolü	Motor Verisi	Motor NP Volts	25	Motor NP Hertz	27	Mtr NP Pwr Units	29	Motor Poles	31
		Motor NP Amps	26	Motor NP RPM	28	Motor NP Power	30		
	Mtr Ktrl Seçenekleri	Motor Ctrl Mode	35	Bus Utilization	42	Econ At Ref Ki	47	IPM V FB HP Filt	1648
		Maximum Voltage	36	Flux Up Enable	43	Econ AccDec Ki	48	IPM SpdEst Filt	1649
		Maximum Freq	37	Flux Up Time	44	Econ AccDec Kp	49	IPM SpdEst Kp	1650
		PWM Frequency	38	Flux Down Ki	45	Stability Filter	50	IPM SpdEst Ki	1651
		Mtr Options Cfg	40	Flux Down Kp	46	Stab Volt Gain	51	IPM SpdEst KiAdj	1652
						Stab Angle Gain	52	IPM Tran PWM	1653
								IPMTran PWM Hyst	1654
								IPM Tran Mode	1655
								IPM TranMod Hyst	1656
								IPM Tran Filt Lo	1657
								IPM Tran Filt Hi	1658
								IPM Tran Angle	1659
								IPM Stc OfsTst K	1660
								IPM Lq Cmd BW	1661
								Parametre 1648…1661, sadece sürücü panosu 1…7 tarafından kullanılır.	
	Volt/Hertz	Start Acc Boost	60	Break Voltage	62	SVC Boost Filter	64		
		Run Boost	61	Kesme Frekansı	63	VHz Curve	65		
	Autotune	Autotune	70	Toplam Atalet	76	PM OfstTst FRamp	85	IPM_Lg_25_pct	1630
		Autotune Torque	71	Inertia Test Lmt	77	PM CEMF Voltage	86	IPM_Lg_50_pct	1631
		IR Voltaj Düşmesi	73	EncdrIss AngComp	78	PM IR Voltage	87	IPM_Lg_75_pct	1632
		Ixo Voltaj Düşmesi	74	EncdrIss AngComp	79	PM IXq Voltage [755]	88	IPM_Lg_100_pct	1633
		Flux Current Ref	75	PM Cfg	80	PM IXd Voltage [755]	89	IPM_Lg_125_pct	1634
				PM PriEnc Offset	81	PM Vqs Reg Kp	91	IPM_Ld_0_pct	1635
				PM AltEnc Offset	82	PM Vqs Reg Ki	92	IPM_Ld_100_pct	1636
				PM OfstTst Cur	83	PM Dir Test Cur	93	IPM PriOffstComp	1646
				PM OfstTst CRamp	84	PM IXqVoltage125	120	IPM AltOffstComp	1647
	Vektör Regülatörü	VCL Cur Reg BW	95	Flux Reg Enable	103	Trq Comp Regen	111	IPM Bus Prot [755]	1629
		VCL Cur Reg Kp	96	Flux Reg Ki	104	Slip Adapt Iqs	112	IPMVqFFwdCemf [755]	1637
		VCL Cur Reg Ki	97	Flux Reg Kp	105	SFAdapt SlewLmt	113	IPMVqFFwdLdIdWe [755]	1638
		VEncdls FReg Kp	98	Trq Adapt Speed	106	SFAdapt SlewRate	114	IPMVdFFwdLqIqWe [755]	1639
		VEncdls FReg Ki	99	Trq Adapt En	107	SFAdapt CnvrgLvl	115	IPM Max Cur [755]	1640
		Slip Reg Enable	100	Phase Delay Comp	108	SFAdapt CnvrgLmt	116	IPM Max Spd [755]	1641
		Slip Reg Ki	101	Trq Comp Mode	109			IPM TrqTrim Kp [755]	1642
		Slip Reg Kp	102	Trq Comp Mtring	110			IPM TrqTrim Ki [755]	1643
								IPM TrqTrim HLim [755]	1644
								IPM TrqTrim LLim [755]	1645

Dosya	Grup	Parametreler							
Geri Besleme ve I/O 	Geri Besleme	Pri Vel Fdbk Sel	125	Alt Vel Feedback	130	Psn Fdbk Sel	135	Delayed Spd Ref[755]	139
		Pri Vel FdbkFltr	126	Active Vel Fdbk	131	Load Psn FdbkSel[755]	136	Virtual EncDelay[755]	140
		Pri Vel Feedback	127	Aux Vel Fdbk Sel	132	Open Loop Fdbk	137	Virtual Enc EPR[755]	141
		Alt Vel Fdbk Sel	128	Aux Vel FdbkFltr	133	Simulator Fdbk	138	Virtual Enc Psn[755]	142
		Alt Vel FdbkFltr	129	Aux Vel Feedback	134				
	Dij Gir Fonksiyonları	Digital In Cfg	150	DI Jog 1	166	DI Accel 2	179	DI PID Reset	193
		DI Enable	155	DI Jog 1 Forward	167	DI Decel 2	180	DI PID Invert	194
		DI Clear Fault	156	DI Jog 1 Reverse	168	DI SpTqPs Sel 0	181	DI Torque StptA	195
		DI Aux Fault	157	DI Jog 2	169	DI SpTqPs Sel 1	182	DI Fwd End Limit	196
		DI Stop	158	DI Jog 2 Forward	170	DI Stop Mode B	185	DI Fwd Dec Limit	197
		DI Cur Lmt Stop	159	DI Jog 2 Reverse	171	DI BusReg Mode B	186	DI Rev End Limit	198
		DI Coast Stop	160	DI Manual Ctrl	172	DI PwrLoss ModeB	187	DI Rev Dec Limit	199
		DI Start	161	DI Speed Sel 0	173	DI Pwr Loss	188	DI PHdwr OvrTrvl	200
		DI Fwd Reverse	162	DI Speed Sel 1	174	DI Precharge	189	DI NHdwr OvrTrvl	201
		DI Run	163	DI Speed Sel 2	175	DI Prchrg Seal	190		
		DI Run Forward	164	DI HOA Start	176	DI PID Enable	191		
		DI Run Reverse	165	DI MOP Inc	177	DI PID Hold	192		
				DI MOP Dec	178				
	Kontrol Kartı IO[755]	Digital In Sts	220						
	Dijital Girişler[753]	Digital In Sts	220	Dig In Filt Mask	222	Dig In Filt	223		
	Dijital Çıkışlar[753]	Dig Out Sts	225	R00 Sel	230	T00 Sel	240		
		Dig Out Invert	226	R00 Level Sel	231	T00 Level Sel	241		
		Dig Out Setpoint	227	R00 Level	232	T00 Level	242		
				R00 Level CmpSts	233	T00 Level CmpSts	243		
				R00 On Time	234	T00 On Time	244		
				R00 Off Time	235	T00 Off Time	245		
	Motor PTC[753]	PTC Cfg	250	PTC Sts	251				
	Analog Girişler[753]	Anlg In Type	255	Anlg In0 Value	260	Anlg In0 LssActn	263	Anlg In0 Filt Gn	265
		Anlg In Sqrt	256	Anlg In0 Hi	261	Anlg In0 Raw Val	264	Anlg In0 Filt BW	266
		Anlg In Loss Sts	257	Anlg In0 Lo	262				
	Analog Çıkışlar[753]	Anlg Out Type	270	Anlg Out0 Sel	275	Anlg Out0 Data	277	Anlg Out0 Hi	280
		Anlg Out Abs	271	Anlg Out0 Stpt	276	Anlg Out0 DataHi	278	Anlg Out0 Lo	281
						Anlg Out0 DataLo	279	Anlg Out0 Val	282
	Röle Çıkışı Önleyici Bakım[753]	R0 PredMaint Sts	285	R00 Load Amps	287	R00 ElapsedLife	289	R00 LifeEvntLvl	291
		R00 Load Type	286	R00 TotalLife	288	R00 RemainLife	290	R00 LifeEvntActn	292

Dosya	Grup	Parametreler							
Sürücü Yap	Tercihler	Speed Units	300	Access Level	301	Language	302		
	Kontrol Yap	Voltage Class	305	SpdTrqPsn Mode A	309	Actv SpTqPs Mode	313	Prchrg Control	321
		Duty Rating	306	SpdTrqPsn Mode B	310	SLAT Err Stpt	314	Prchrg Delay	322
		Direction Mode	308	SpdTrqPsn Mode C	311	SLAT Dwell Time	315	Prchrg Err Cfg	323
				SpdTrqPsn Mode D	312				
	Otomatik Manuel Ktrl	Logic Mask	324	Manual Cmd Mask	326	Alt Man Ref Sel	328	Manual Preload	331
		Auto Mask	325	Manual Ref Mask	327	Alt Man Ref AnHi	329		
						Alt Man Ref AnLo	330		
	Sürücü Hafızası	Reset Meters	336						
	Başlatma Özellikleri	Start At PowerUp	345	Sleep Wake Mode	350	FlyingStart Mode	356	FS Excitation Ki	361
		PowerUp Delay	346	SleepWake RefSel	351	FS Gain	357	FS Excitation Kp	362
		Auto Retry Fault	347	Sleep Level	352	FS Ki	358	FS Reconnect Dly	363
		Auto Rstrt Tries	348	Sleep Time	353	FS Speed Reg Ki	359	FS Msrmnt CurLvl	364
		Auto Rstrt Delay	349	Wake Level	354	FS Speed Reg Kp	360		
				Wake Time	355				
	Frenleme Özellikleri	Stop Mode A	370	Bus Limit ACR Ki	378	Flux Braking En	388	DC Brake Ki	396
		Stop Mode B	371	Bus Limit ACR Kp	379	Flux Braking Lmt	389	DC Brake Kp	397
		Bus Reg Mode A	372	Bus Reg Ki	380	Flux Braking Ki	390	DC Brk Vq Fltr	398
		Bus Reg Mode B	373	Bus Reg Kp	381	Flux Braking Kp	391	DC Brk Vd Fltr	399
		Bus Reg Lvl Cfg	374	DB Resistor Type	382	Stop Dwell Time	392	Fast Braking Ki	400
		Bus Reg Level	375	DB Ext Ohms	383	DC Brake Lvl Sel	393	Fast Braking Kp	401
		Bus Limit Kp	376	DB Ext Watts	384	DC Brake Level	394	Brake Off Adj 1	402
		Bus Limit Kd	377	DB ExtPulseWatts	385	DC Brake Time	395	Brake Off Adj 2	403
								Dec Inhibit Actn	409
Koruma	Motor Aşırı Yük	Motor OL Actn	410	Mtr OL Factor	413	Mtr OL Reset Lvl	415	Mtr OL Counts	418
		Mtr OL at Pwr Up	411	Mtr OL Hertz	414	MtrOL Reset Time	416	Mtr OL Trip Time	419
		Mtr OL Alarm Lvl	412						
	Yük Limitleri	Drive OL Mode	420	Motor Power Lmt	427	Shear Pin Cfg	434	Load Loss Action	441
		Current Lmt Sel	421	Current Limit Kd	428	Shear Pin 1 Actn	435	Load Loss Level	442
		Current Limit 1	422	Current Limit Ki	429	Shear Pin1 Level	436	Load Loss Time	443
		Current Limit 2	423	Current Limit Kp	430	Shear Pin 1 Time	437	OutPhaseLossActn	444
		Active Cur Lmt	424	Id Lo FreqCur Kp	431	Shear Pin 2 Actn	438	Out PhaseLossLvl	445
		Current Rate Lmt	425	Iq Lo FreqCur Kp	432	Shear Pin2 Level	439		
		Rejen Power Lmt	426	Jerk Gain	433	Shear Pin 2 Time	440		
	Güç Kaybı	Power Loss Actn	449	Pwr Loss Mode B	453	PwrLoss RT BusKp	456	UnderVltg Action	460
		Pwr Loss Mode A	450	Pwr Loss B Level	454	PwrLoss RT BusKd	457	UnderVltg Level	461
		Pwr Loss A Level	451	Pwr Loss B Time	455	PwrLoss RT ACRKp	458	InPhase LossActn	462
		Pwr Loss A Time	452			PwrLoss RT ACRKi	459	InPhase Loss Lvl	463
								DC Bus Mem Reset	464
	Topraklama Arızası	Ground Warn Actn	466	Ground Warn Lvl	467				
	Önleyici Bakım	PredMaint Sts	469	HSFan Derate	488	MtrBrngTotalLife	502	MchBrngTotalLife	511
		PredMaintAmbTemp	470	HSFan TotalLife	489	MtrBrngElpsdLife	503	MchBrngElpsdLife	512
		PredMaint Rst En	471	HSFan ElpsdLife	490	MtrBrngRemainLif	504	MchBrngRemainLif	513
		PredMaint Reset	472	HSFan RemainLife	491	MtrBrngEventLvl	505	MchBrngEventLvl	514
		CbFan Derate 755 (8+)	481	HSFan EventLevel	492	MtrBrngEventActn	506	MchBrngEventActn	515
		CbFan TotalLife 755 (8+)	482	HSFan EventActn	493	MtrBrng ResetLog	507	MchBrngResetLog	516
		CbFan ElpsdLife 755 (8+)	483	HSFan ResetLog (1)	494	MtrLubeElpsdHrs	508	MchLubeElpsdHrs	517
		CbFan RemainLife 755 (8+)	484	InFan Derate	495	MtrLubeEventLvl	509	MchLube EventLvl	518
		CbFan EventLevel 755 (8+)	485	InFan TotalLife	496	MtrLubeEventActn	510	MchLubeEventActn	519
		CbFan EventActn 755 (8+)	486	InFan ElpsdLife	497				
				InFan RemainLife	498				
				InFan EventLevel	499				
				InFan EventActn	500				
				InFan ResetLog (1)	501	(1) 755 Sadece Pano 1…7.			

Dosya	Grup	Parametreler							
Hız Kontrolü 	Hız Limitleri	Max Fwd Speed	520	Min Fwd Speed	522	Overspeed Limit	524	Skip Speed 1	526
		Max Rev Speed	521	Min Rev Speed	523	Zero Speed Limit	525	Skip Speed 2	527
								Skip Speed 3	528
								Skip Speed Band	529
	Hızlanma Oranları	Accel Time 1	535	Decel Time 1	537	Jog Acc Dec Time	539	S Curve Accel	540
		Accel Time 2	536	Decel Time 2	538			S Curve Decel	541
	Hız Referansı	Spd Ref A Sel	545	Spd Ref Scale	555	DI ManRef AnIgLo	565	Spd Ref Filter	588
		Spd Ref A Stpt	546	Jog Speed 1	556	MOP Init Select	566	Spd Ref Fltr BW	589
		Spd Ref A AnIgHi	547	Jog Speed 2	557	MOP Init Stpt	567	Spd Ref FltrGain	590
		Spd Ref A AnIgLo	548	MOP Reference	558	Preset Speed 1	571	Spd Ref Sel Sts	591
		Spd Ref A Mult	549	Save MOP Ref	559	Preset Speed 2	572	Selected Spd Ref	592
		Spd Ref B Sel	550	MOP Rate	560	Preset Speed 3	573	Limited Spd Ref	593
		Spd Ref B Stpt	551	MOP High Limit	561	Preset Speed 4	574	Ramped Spd Ref	594
		Spd Ref B AnIgHi	552	MOP Low Limit	562	Preset Speed 5	575	Filtered Spd Ref	595
		Spd Ref B AnIgLo	553	DI ManRef Sel	563	Preset Speed 6	576	Speed Rate Ref	596
		Spd Ref B Mult	554	DI ManRef AnIgHi	564	Preset Speed 7	577	Final Speed Ref	597
	Hız Kesme	Trim Ref A Sel	600	Trim Ref B Sel	604	TrmPct RefA Sel	608	TrmPct RefB Sel	612
		Trim Ref A Stpt	601	Trim Ref B Stpt	605	TrmPct RefA Stpt	609	TrmPct RefB Stpt	613
		Trim RefA AnIgHi	602	Trim RefB AnIgHi	606	TrmPct RefA AnHi	610	TrmPct RefB AnHi	614
		Trim RefA AnIgLo	603	Trim RefB AnIgLo	607	TrmPct RefA AnLo	611	TrmPct RefB AnLo	615
								SpdTrimPrcRefSrc	616
								Spd Trim Source	617
	Kayma/Slip Komp.	Droop RPM at FLA	620	Slip Comp BW	622	VHzSV SpdTrimReg	623		
		Slip RPM at FLA	621						
	Hız Regülatörü	Spd Options Ctrl	635	Speed Reg Kp	645	SReg Trq Preset	652	VHzSV Spd Reg Kp	663
		Speed Reg BW	636	Speed Reg Max Kp	646	Spd Loop Damping	653	VHzSV Spd Reg Ki	664
		SReg FB Fltr Sel	637	Speed Reg Ki	647	Spd Reg Int Out	654	Active Vel Fdbk	131
		SReg FB FltrGain	638	Alt Speed Reg BW	648	Spd Reg Pos Lmt	655		
		SReg FB Fltr BW	639	Alt Speed Reg Kp	649	Spd Reg Neg Lmt	656		
		Filtered SpdFdbk	640	Alt Speed Reg Ki	650	SReg OutFltr Sel	657		
		Speed Error	641	AltSpdErr FltrBW	651	SReg OutFltrGain	658		
		Servo Lock Gain [755]	642			SReg OutFltr BW	659		
		SpdReg AntiBckup	643			SReg Output	660		
		Spd Err Fltr BW	644						
	Hız Komp.	Speed Comp Sel	665	Speed Comp Gain	666	Speed Comp Out	667		
Tork Kontrolü 	Tork Limitleri	Pos Torque Limit	670						
		Neg Torque Limit	671						
	Tork Referansı	Trq Ref A Sel	675	Trq Ref B Sel	680	Selected Trq Ref	685	Torque Step	686
		Trq Ref A Stpt	676	Trq Ref B Stpt	681			Notch Fltr Freq	687
		Trq Ref A AnIgHi	677	Trq Ref B AnIgHi	682			Notch Fltr Atten	688
		Trq Ref A AnIgLo	678	Trq Ref B AnIgLo	683			Filtered Trq Ref	689
		Trq Ref A Mult	679	Trq Ref B Mult	684			Limited Trq Ref	690
	Atalet Komp. [755]	Inertia CompMode	695	Inertia Acc Gain	696	Inert Comp LPFBW	698	Ext Ramped Ref	700
				Inertia Dec Gain	697	Inertia Comp Out	699		
	Atalet Uyarlama [755]	InAdp LdObs Mode	704	Load Estimate	707	IA LdObs Delay	709	Load Observer BW	711
		Inertia Adapt BW	705	InertiaTrqAdd	708	InertAdptFltrBW	710		
		InertiaAdaptGain	706						
	Sürtünme Komp [755]	FrctnComp Mode	1560	FrctnComp Hyst	1562	FrctnComp Stick	1564	FrctnComp Rated	1566
		FrctnComp Trig	1561	FrctnComp Time	1563	FrctnComp Slip	1565	FrctnComp Out	1567

Dosya	Grup	Parametreler							
Pozisyon Kontrolü 	Pozisyon Yap/Dur	PTP PsnRefStatus	720	Psn Selected Ref	722	Psn Reg Status	724	In Pos Psn Band	726
		Position Control	721	Psn Command	723	Zero Position	725	In Pos Psn Dwell	727
	Pozisyon Ana Konum	Homing Status	730	DI Find Home	732	Find Home Speed	735	Actual Home Psn	737
		Homing Control	731	DI Redefine Psn	733	Find Home Ramp	736	User Home Psn	738
				DI OL Home Limit	734				
	Pozisyon İzleme [755]	PsnWatch1 Select	745	PsnWatch2 Select	748				
		PsnWatch1 DtctIn	746	PsnWatch2 DtctIn	749				
		PsnWatch1 Stpt	747	PsnWatch2 Stpt	750				
	Enterpolasyon [755]	Interp Control	755	Interp Psn Input	756	Interp Psn Out	759		
				Interp Vel Input	757	Interp Vel Out	760		
				Interp Trq Input	758	Interp Trq Out	761		
	Direkt	Psn Ref Select	765	Psn Direct Stpt	766				
				Psn Direct Ref	767				
	Noktadan Noktaya (PTP)	PTP Control	770	PTP Ref Sel	775	PTP Setpoint	780	PTP Fwd Vel Lmt	785
		PTP Mode	771	PTP Reference	776	PTP Accel Time	781	PTP Rev Vel Lmt	786
		DI Indx Step	772	PTP Feedback	777	PTP Decel Time	782	PTP S Curve	787
		DI Indx StepRev	773	PTP Ref Scale	778	PTP Speed FwdRef	783	PTP Vel Override	788
		DI Indx StepPrst	774	PTP Index Preset	779	PTP Command	784	PTP EGR Mult	789
								PTP EGR Böl	790
	Faz Kilitleme Döngüsü [755] (PLL)	PLL Control	795	PLL Psn Ref Sel	799	PLL EPR Input	804	PLL Enc Out	809
		PLL Ext Spd Sel	796	PLL Psn Stpt	800	PLL Rvls Input	805	PLL Enc Out Adv	810
		PLL Ext Spd Stpt	797	PLL BW	801	PLL Psn Out Fltr	806	PLL EPR Output	811
		PLL Ext SpdScale	798	PLL LPFilter BW	802	PLL Speed Out	807	PLL Rvls Output	812
				PLL Virt Enc RPM	803	PLL Speed OutAdv	808		
	Elektronik Dişli	Psn Ref EGR Out	815	Psn EGR Mult	816				
				Psn EGR Div	817				
	Pozisyon Ofseti	Psn Offset 1 Sel	820	Psn Offset 2 Sel	822	Psn Offset Vel	824		
		Psn Offset 1	821	Psn Offset 2	823				
	Ld Psn Fdbk Scal [755]	LdPsn Fdbk Mult	825	LdPsn Fdbk Div	826				
	Pozisyon Reg	PsnNtchFltrFreq	830	Psn Error	835	PReg Pos Int Lmt	840	PReg Pos Spd Lmt	844
		PsnNtchFltrDepth	831	Psn Actual	836	PReg Neg Int Lmt	841	PReg Neg Spd Lmt	845
		Psn Out Fltr Sel	832	Psn Load Actual [755]	837	PsnReg IntgrlOut	842	Psn Reg Droop	846
		Psn Out FltrGain	833	Psn Reg Ki	838	PsnReg Spd Out	843	Psn Fdbk	847
		Psn Out Fltr BW	834	Psn Reg Kp	839			Psn Gear Ratio	848
Haberleşme 	Haberleşme Kontrolü	DPI Pt1 Flt Actn	865	Port 1 Reference	871	Port13 Reference [755]	877	Drive Logic Rslt	879
		DPI Pt2 Flt Actn	866	Port 2 Reference	872	Port14 Reference	878	DPI Ref Rslt	880
		DPI Pt3 Flt Actn	867	Port 3 Reference	873			DPI Ramp Rslt	881
		DPI Pt1 Flt Ref	868	Port 4 Reference	874			DPI Logic Rslt	882
		DPI Pt2 Flt Ref	869	Port 5 Reference	875			Drive Ref Rslt	883
		DPI Pt3 Flt Ref	870	Port 6 Reference	876			Drive Ramp Rslt	884
	Güvenlik	Port Mask Act	885	Write Mask Act	887				
		Logic Mask Act	886	Write Mask Cfg	888				
	DPI Veri Bağlantıları	Data In A1	895	Data In C1	899	Data Out A1	905	Data Out C1	909
		Data In A2	896	Data In C2	900	Data Out A2	906	Data Out C2	910
		Data In B1	897	Data In D1	901	Data Out B1	907	Data Out D1	911
		Data In B2	898	Data In D2	902	Data Out B2	908	Data Out D2	912
	Yetkiler	Stop Owner	919	Jog Owner	921	Clear Flt Owner	923	Ref Select Owner	925
		Start Owner	920	Dir Owner	922	Manual Owner	924		

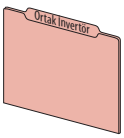
Dosya	Grup	Parametreler							
Teşhisler 	Durum	Speed Ref Source	930	Drive Status 1	935	IGBT Temp Pct	941	At Limit Status	945
		Last StartSource	931	Drive Status 2	936	IGBT Temp C	942	Safety Port Sts	946
		Last Stop Source	932	Condition Sts 1	937	Drive Temp Pct	943		
		Start Inhibits	933	Drive OL Count	940	Drive Temp C	944		
		Last StrtInhibit	934						
	Hata/Alarm Bilgisi	Minor Flt Cfg	950	Status1 at Fault	954	Alarm Status A	959	AlarmA at Fault	962
		Last Fault Code	951	Status2 at Fault	955	Alarm Status B	960	AlarmB at Fault	963
		Hata Durumu A	952	Fault Frequency	956	Type 2 Alarms	961		
		Hata Durumu B	953	Fault Amps	957				
				Fault Bus Volts	958				
	Test noktaları	Testpoint Sel 1	970	Testpoint Sel 2	974	Testpoint Sel 3	978	Testpoint Sel 4	982
		Testpoint Fval 1	971	Testpoint Fval 2	975	Testpoint Fval 3	979	Testpoint Fval 4	983
		Testpoint Lval 1	972	Testpoint Lval 2	976	Testpoint Lval 3	980	Testpoint Lval 4	984
	Tepe Değeri Algılama [755]	PkDtct Stpt Real	1035	PkDtct1PresetSel	1038	PeakDetect1 Out	1041	Peak2 Cfg	1044
		PkDtct Stpt Dint	1036	Peak1 Cfg	1039	PkDtct2 In Sel	1042	Peak 2 Change	1045
		PkDtct1 In Sel	1037	Peak 1 Change	1040	PkDtct2PresetSel	1043	PeakDetect2 Out	1046
Uygulamalar 	Proses PID	PID Cfg	1065	PID Fdbk Sel	1072	PID Output Sel	1079	PID Prop Gain	1086
		PID Control	1066	PID Fdbk AnlgHi	1073	PID Output Mult	1080	PID Int Time	1087
		PID Ref Sel	1067	PID Fdbk AnlgLo	1074	PID Upper Limit	1081	PID Deriv Time	1088
		PID Ref AnlgHi	1068	PID FBLoss SpSel	1075	PID Lower Limit	1082	PID Status	1089
		PID Ref AnlgLo	1069	PID FBLoss TqSel	1076	PID Ölü Bant	1083	PID Ref Meter	1090
		PID Setpoint	1070	PID Fdbk	1077	PID LP Filter BW	1084	PID Fdbk Meter	1091
		PID Ref Mult	1071	PID Fdbk Mult	1078	PID Preload	1085	PID Error Meter	1092
								PID Output Meter	1093
	Tork Onay [755]	Trq Prove Cfg	1100	Trq Lmt SlewRate	1104	Brk Release Time	1107	Float Tolerance	1111
		Trq Prove Setup	1101	Trq Lmt SlewRate	1105	Brk Set Time	1108	MicroPsnScalePct	1112
		DI FloatMicroPsn	1102	SpdBand Intgrtr	1106	Brk Alarm Travel	1109	ZeroSpdFloatTime	1113
		Trq Prove Status	1103			Brk Slip Count	1110	Brake Test Torq [755]	1114
	Fiber Fonksiyonları	Fiber Control	1120	Traverse Inc	1123	P Jump	1126	DI Fiber SyncEna	1129
		Fiber Status	1121	Traverse Dec	1124			DI Fiber TravDis	1130
		Sync Time	1122	Max Traverse	1125				
	Ayarlanabilir Voltaj	Adj Vltg Config	1131	Adj Vltg TrimSel	1136	Adj Vltg Preset1	1142	Adj Vltg RefMult	1149
		Adj Vltg Select	1133	Adj Vltg Trim Hi	1137	Adj Vltg Preset2	1143	Adj Vltg Scurve	1150
		Adj Vltg Ref Hi	1134	Adj Vltg Trim Lo	1138	Adj Vltg Preset3	1144	Adj Vltg TrimPct	1151
		Adj Vltg Ref Lo	1135	Adj Vltg Command	1139	Adj Vltg Preset4	1145	Min Adj Voltage	1152
				Adj Vltg AccTime	1140	Adj Vltg Preset5	1146	Dead Time Comp	1153
				Adj Vltg DecTime	1141	Adj Vltg Preset6	1147	DC Offset Ctrl	1154
						Adj Vltg Preset7	1148		
	Atbaşı Pompa	Mil Hızı	1165	TorqAlarm Action	1168	Total Gear Ratio	1174	Gearbox Limit	1181
		Mil Torku	1166	TorqAlarm Config	1169	Max Mil Hızı	1175	Gearbox Rating	1182
		Mil Hızı Cmd	1167	TorqAlarm Dwell	1170	Max Mil Torku	1176	Dişli Oranı	1183
				TorqAlarm Level	1171	Min Mil Hızı	1177	Dişli Kasnağı	1184
				TorqAlm Timeout	1172	Motor Sheave	1178		
				TorqAlarm TOActn	1173	OilWell Pump Cfg	1179		
						PCP Pump Sheave	1180		
	Pompa Kapatma	Pump Off Config	1187	Pump Cycle Store	1192	Pct Cycle Torque	1198	Pump Off Count	1203
		Pump Off Setup	1188	Set Top ofStroke	1193	Pct Lift Torque	1199	PumpOff SleepCnt	1204
		Pump Off Action	1189	Torque Setpoint	1194	Pct Drop Torque	1200	Day Stroke Count	1205
		Pump Off Control	1190	Pump Off Level	1195	Stroke Pos Count	1201	DI PumpOff Disbl	1206
		Pump Off Status	1191	Pump Off Speed	1196	Stroke Per Min	1202	Pump OffSleepLvl	1207
				Pump Off Time	1197				

Dosya	Grup	Parametreler							
Uygulamalar 	Profilleme (Profiling) [755]	Sayma Durumu	1210	DI Vel Override	1221	Step 1, 2, 3…16 Type	1230, 1240, 1250…1380		
		Katedilen Birim	1212	DI StrtStep Sel0	1222	Step 1, 2, 3…16 Velocity	1231, 1241, 1251…1381		
		Sayma Komutu	1213	DI StrtStep Sel1	1223	Step 1, 2, 3…16 Accel	1232, 1242, 1252…1382		
		Sayım/Birim	1215	DI StrtStep Sel2	1224	Step 1, 2, 3…16 Decel	1233, 1243, 1253…1383		
		ProfVel Override	1216	DI StrtStep Sel3	1225	Step 1, 2, 3…16 Value	1234, 1244, 1254…1384		
		Prof DI Invert	1217	DI StrtStep Sel4	1226	Step 1, 2, 3…16 Dwell	1235, 1245, 1255…1385		
		DI Hold Step	1218			Step 1, 2, 3…16 Batch	1236, 1246, 1256…1386		
		DI Abort Step	1219			Step 1, 2, 3…16 Next	1237, 1247, 1257…1387		
		DI Abort Profile	1220			Step 1, 2, 3…16 Action	1238, 1248, 1258…1388		
						Step 1, 2, 3…16 Dig In	1239, 1249, 1259…1389		
	Kam (Camming) [755]	PCAM Control	1390	PCAM Span X	1396	PCAM Main Pt X 0, 1, 2…15	1407, 1409, 1411…1437		
		PCAM Mode	1391	PCAM Scale X	1397	PCAM Main Pt Y 0, 1, 2…15	1408, 1410, 1412…1438		
		PCAM Psn Select	1392	PCAM Span Y	1398	PCAM Aux EndPnt	1439		
		PCAM Psn Stpt	1393	PCAM ScaleY Sel	1399	PCAM Aux Types	1440		
		PCAM Psn Ofst	1394	PCAM ScaleYSetPt	1400	PCAM Aux Pt X 1, 2, 3…15	1441, 1443, 1445…1469		
		PCAM PsnOfst Eps	1395	PCAM VelScaleSel	1401	PCAM Aux Pt Y 1, 2, 3…15	1442, 1444, 1446…1470		
				PCAM VelScaleSP	1402	PCAM Status	1471		
				PCAM Slope Begin	1403	PCAM Vel Out	1472		
				PCAM Slope End	1404	PCAM Psn Out	1473		
				PCAM Main EndPnt	1405	DI PCAM Start	1474		
				PCAM Main Types	1406				
	Sarma Pozisyonu [755]	Roll Psn Config	1500	Roll Psn Preset	1504	RP Rvls Input	1507	RP Unit Scale	1510
		Roll Psn Status	1501	Roll Psn Offset	1505	RP Rvls Output	1508	RP Psn Output	1511
		RP Psn Fdbk Stpt	1502	RP EPR Input	1506	RP Unwind	1509	RP Unit Out	1512
		RP Psn Fdbk Sel	1503						
	Tork Arttırma [755]	PsnTrqBst Ctrl	1515	PsnTrqBst Ps X1	1520	PsnTrqBst Trq Y2	1525	PsnTrqBst TrqOut	1528
		PsnTrqBst Sts	1516	PsnTrqBst Ps X2	1521	PsnTrqBst Trq Y3	1526		
		PsnTrqBst RefSel	1517	PsnTrqBst Ps X3	1522	PsnTrqBst Trq Y4	1527		
		PsnTrqBstPsnOfst	1518	PsnTrqBst Ps X4	1523				
		PsnTrqBst UNWCnt	1519	PsnTrqBst Ps X5	1524				
	Değişken Arttırma	VB Config	1535	VB Minimum	1539	VB Frequency	1543	VB Current Rate	1548
		VB Status	1536	VB Maximum	1540	VB Min Freq	1544	VB Current Hyst	1549
		VB Voltage	1537	VB Accel Rate	1541	VB Flux Thresh	1545	VB Cur Thresh	1550
		VB Time	1538	VB Decel Rate	1542	VB Flux Lag Freq	1546	VB Rate Lag Freq	1551
						VB Filt Flux Cur	1547		
	Mil Yönlendirme [755]	SO Config	1580	SO EPR Input	1584	SO Unit Scale	1588	SO Accel Time	1591
		SO Status	1581	SO Rvls Input	1585	SO Position Out	1589	SO Decel Time	1592
		SO Setpoint	1582	SO Rvls Output	1586	SO Unit Out	1590	SO Fwd Vel Lmt	1593
		SO Offset	1583	SO Cnts per Rvls	1587			SO Rev Vel Lmt	1594
	Id Kompanzasyonu [755]	Id Comp Enbl	1600	Id Comp Mtrng 4	1607	Id Comp Rejen 1	1613	Id Comp Rejen 4	1619
		Id Comp Mtrng 1	1601	IdCompMtrng 4 Iq	1608	IdCompRejen 1 Iq	1614	IdCompRejen 4 Iq	1620
		IdCompMtrng 1 Iq	1602	Id Comp Mtrng 5	1609	Id Comp Rejen 2	1615	Id Comp Rejen 5	1621
		Id Comp Mtrng 2	1603	IdCompMtrng 5 Iq	1610	IdCompRejen 2 Iq	1616	IdCompRejen 5 Iq	1622
		IdCompMtrng 2 Iq	1604	Id Comp Mtrng 6	1611	Id Comp Rejen 3	1617	Id Comp Rejen 6	1623
		Id Comp Mtrng 3	1605	IdCompMtrng 6 Iq	1612	IdCompRejen 3 Iq	1618	IdCompRejen 6 Iq	1624
		IdCompMtrng 3 Iq	1606						

İnvertör Genel (Port 10)

İnvertör Genel parametreleri sadece PowerFlex 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılır.

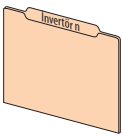
Parametre açıklamaları sayfa 204'de başlar.

Dosya	Grup	Parametreler					
İnvertör Genel 	Sistem Sınıflandırmaları	Sys Rated Amps	1	I1 Rated Amps	3		
		Sys Rated Volts	2	I2 Rated Amps	4		
				I3 Rated Amps	5		
	Durum	Online Status	10	Fault Status	12	Alarm Status	13
	Ölçüm	Toprak Akımı	18	Recfg Acknowledg	20	Effctv I Rating	21
	Test noktaları	Testpoint Sel 1	30	Testpoint Sel 2	32		
		Testpoint Val 1	31	Testpoint Val 2	33		

İnvertör *n* (Port 10)

İnvertör *n* parametreleri sadece PowerFlex 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılır.

Parametre açıklamaları sayfa 206'da başlar.

Dosya	Grup	Parametreler					
İnvertör n 	Durum	I1 Fault Status	105	I2 Fault Status	205	I3 Fault Status	305
		I1 Alarm Status	107	I2 Alarm Status	207	I3 Alarm Status	307
	Ölçüm	I1 U Phase Curr	115	I2 U Phase Curr	215	I3 U Phase Curr	315
		I1 V Phase Curr	116	I2 V Phase Curr	216	I32 V Phase Curr	316
		I1 W Phase Curr	117	I2 W Phase Curr	217	I3 W Phase Curr	317
		I1 Gnd Current	118	I2 Gnd Current	218	I3 Gnd Current	318
		I1 DC Bus Volt	119	I2 DC Bus Volt	219	I3 DC Bus Volt	319
		I1 Heatsink Temp	120	I2 Heatsink Temp	220	I3 Heatsink Temp	320
		I1 IGBT Temp	121	I2 IGBT Temp	221	I3 IGBT Temp	321
		I1 HSFan Speed	124	I2 HSFan Speed	224	I3 HSFan Speed	324
		I1 InFan 1 Speed	125	I2 InFan 1 Speed	225	I3 InFan 1 Speed	325
		I1 InFan 2 Speed	126	I2 InFan 2 Speed	226	I3 InFan 2 Speed	326
	Önleyici Bakım	I1 PredMainReset	127	I2 PredMainReset	227	I3 PredMainReset	327
		I1 HSFanElpsdLif	128	I2 HSFanElpsdLif	228	I3 HSFanElpsdLif	328
		I1 InFanElpsdLif	129	I2 InFanElpsdLif	229	I3 InFanElpsdLif	329
	Test noktaları	I1 Testpt Sel 1	140	I2 Testpt Sel 1	240	I3 Testpt Sel 1	340
		I1 Testpt Val 1	141	I2 Testpt Val 1	241	I3 Testpt Val 1	341
		I1 Testpt Sel 2	142	I2 Testpt Sel 2	242	I3 Testpt Sel 2	342
		I1 Testpt Val 2	143	I2 Testpt Val 2	243	I3 Testpt Val 2	343

Konvertör Genel (Port 11)

Konvertör Genel parametreleri sadece PowerFlex 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılır.

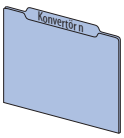
Parametre açıklamaları sayfa 209'te başlar.

Dosya	Grup	Parametreler					
Konvertör Genel 	Sistem Sınıflandırmaları	Sys Rated Amps	1	C1 Rated Amps	3		
		Sys Rated Volts	2	C2 Rated Amps	4		
				C3 Rated Amps	5		
	Durum	Online Status	10	Fault Status	12	Alarm Status	13
	Yapılandırma	Gnd Cur Flt Lvl	16				
	Ölçüm	L1 Phase Curr	20	Heatsink Temp	23		
		L2 Phase Curr	21	SCR Temp	24		
		L3 Phase Curr	22	Gate Board Temp	25		
	Test noktaları	Testpoint Sel 1	30	Testpoint Sel 2	32		
		Testpoint Val 1	31	Testpoint Val 2	33		

Konvertör *n* (Port 11)

Konvertör *n* parametreleri sadece PowerFlex 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılır.

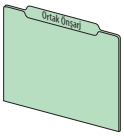
Parametre açıklamaları sayfa 211'te başlar.

Dosya	Grup	Parametreler					
Konvertör n 	Durum	C1 Fault Status1	105	C2 Fault Status1	205	C3 Fault Status1	305
		C1 Fault Status2	106	C2 Fault Status2	206	C3 Fault Status2	306
		C1 Alarm Status1	107	C2 Alarm Status1	207	C3 Alarm Status1	307
	Ölçüm	C1 L1 Phase Curr	115	C2 L1 Phase Curr	215	C3 L1 Phase Curr	315
		C1 L2 Phase Curr	116	C2 L2 Phase Curr	216	C3 L2 Phase Curr	316
		C1 L3 Phase Curr	117	C2 L3 Phase Curr	217	C3 L3 Phase Curr	317
		C1 Gnd Current	118	C2 Gnd Current	218	C3 Gnd Current	318
		C1 DC Bus Volt	119	C2 DC Bus Volt	219	C3 DC Bus Volt	319
		C1 Heatsink Temp	120	C2 Heatsink Temp	220	C3 Heatsink Temp	320
		C1 SCR Temp	121	C2 SCR Temp	221	C3 SCR Temp	321
		C1 GateBoardTemp	122	C2 GateBoardTemp	222	C3 GateBoardTemp	322
		C1 AC Line Freq	123	C2 AC Line Freq	223	C3 AC Line Freq	323
		C1 L12 Line Volt	125	C2 L12 Line Volt	225	C3 L12 Line Volt	325
		C1 L23 Line Volt	126	C2 L23 Line Volt	226	C3 L23 Line Volt	326
		C1 L31 Line Volt	127	C2 L31 Line Volt	227	C3 L31 Line Volt	327
	Önleyici Bakım	C1 PredMainReset	137	C2 PredMainReset	237	C3 PredMainReset	337
		C1 CbFanElpsdLif	138	C2 CbFanElpsdLif	238	C3 CbFanElpsdLif	338
	Test noktaları	C1 Testpt Sel 1	140	C2 Testpt Sel 1	240	C3 Testpt Sel 1	340
		C1 Testpt Val 1	141	C2 Testpt Val 1	241	C3 Testpt Val 1	341
		C1 Testpt Sel 2	142	C2 Testpt Sel 2	242	C3 Testpt Sel 2	342
		C1 Testpt Val 2	143	C2 Testpt Val 2	243	C3Testpt Val 2	343

Ön Şarj Genel (Port 11)

Ön Şarj Genel parametreleri sadece PowerFlex 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılır.

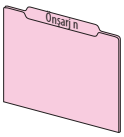
Parametre açıklamaları sayfa 215'da başlar.

Dosya	Grup	Parametreler					
Ön Şarj Genel 	Sistem Sınıflandırmaları	Sys Rated Amps	1	P1 Rated Amps	3		
		Sys Rated Volts	2	P2 Rated Amps	4		
				P3 Rated Amps	5		
	Durum	Online Status	10	Fault Status	12	Alarm Status	13
	Yapılandırma	Gnd Cur Flt Lvl	16	Main DC Bus Volt	18		
	Ölçüm	Gate Board Temp	25				
	Test noktaları	Testpoint Sel 1	30	Testpoint Sel 2	32		
		Testpoint Val 1	31	Testpoint Val 2	33		

Ön Şarj *n* (Port 11)

Ön Şarj *n* parametreleri sadece PowerFlex 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılır.

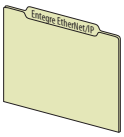
Parametre açıklamaları sayfa 217'de başlar.

Dosya	Grup	Parametreler					
Ön Şarj n 	Durum	P1 Board Status	104	P2 Board Status	204	P3 Board Status	304
		P1 Fault Status1	105	P2 Fault Status1	205	P3 Fault Status1	305
		P1 Fault Status2	106	P2 Fault Status2	206	P3 Fault Status2	306
		P1 Alarm Status1	107	P2 Alarm Status1	207	P3 Alarm Status1	307
	Ölçüm	P1 DC Bus Volts	110	P2 DC Bus Volts	210	P3 DC Bus Volts	310
		P1 Main DC Volts	111	P2 Main DC Volts	211	P3 Main DC Volts	311
		P1 240VSplyVolts	112	P2 240VSplyVolts	212	P3 240VSplyVolts	312
		P1 GateBoardTemp	122	P2 GateBoardTemp	222	P3 GateBoardTemp	322
	Önleyici Bakım	P1 PredMainReset	137	P2 PredMainReset	237	P3 PredMainReset	337
		P1 CbFanElpsdLif	138	P2 CbFanElpsdLif	238	P3 CbFanElpsdLif	338
	Test noktaları	P1 Testpt Sel 1	140	P2 Testpt Sel 1	240	P3 Testpt Sel 1	340
		P1 Testpt Val 1	141	P2 Testpt Val 1	241	P3 Testpt Val 1	341
		P1 Testpt Sel 2	142	P2 Testpt Sel 2	242	P3 Testpt Sel 2	342
		P1 Testpt Val 2	143	P2 Testpt Val 2	243	P3 Testpt Val 2	343

Entegre EtherNet/IP (Port 13)

Entegre EtherNet/IP parametreleri sadece PowerFlex 755 sürücüler tarafından kullanılır.

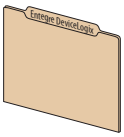
Parametre açıklamaları sayfa 222'da başlar.

Dosya	Grup	Parametreler							
Entegre EtherNet/IP Ana Grupları 	YOK	DL From Net 01	1	Port Number	33	Flt Cfg DL 01	60	DLs Fr Peer Cfg	76
		DL From Net 02	2	DLs From Net Act	34	Flt Cfg DL 02	61	DLs Fr Peer Act	77
		DL From Net 03	3	DLs To Net Act	35	Flt Cfg DL 03	62	Logic Src Cfg	78
		DL From Net 04	4	BOOTP	36	Flt Cfg DL 04	63	Ref Src Cfg	79
		DL From Net 05	5	Net Addr Src	37	Flt Cfg DL 05	64	Fr Peer Timeout	80
		DL From Net 06	6	IP Addr Cfg 1	38	Flt Cfg DL 06	65	Fr Peer Addr 1	81
		DL From Net 07	7	IP Addr Cfg 2	39	Flt Cfg DL 07	66	Fr Peer Addr 2	82
		DL From Net 08	8	IP Addr Cfg 3	40	Flt Cfg DL 08	67	Fr Peer Addr 3	83
		DL From Net 09	9	IP Addr Cfg 4	41	Flt Cfg DL 09	68	Fr Peer Addr 4	84
		DL From Net 10	10	Subnet Cfg 1	42	Flt Cfg DL 10	69	Fr Peer Enable	85
		DL From Net 11	11	Subnet Cfg 2	43	Flt Cfg DL 11	70	Fr Peer Status	86
		DL From Net 12	12	Subnet Cfg 3	44	Flt Cfg DL 12	71	DLs To Peer Cfg	87
		DL From Net 13	13	Subnet Cfg 4	45	Flt Cfg DL 13	72	DLs To Peer Act	88
		DL From Net 14	14	Gateway Cfg 1	46	Flt Cfg DL 14	73	To Peer Period	89
		DL From Net 15	15	Gateway Cfg 2	47	Flt Cfg DL 15	74	To Peer Skip	90
		DL From Net 16	16	Gateway Cfg 3	48	Flt Cfg DL 16	75	To Peer Enable	91
		DL To Net 01	17	Gateway Cfg 4	49				
		DL To Net 02	18	Net Rate Cfg	50				
		DL To Net 03	19	Net Rate Act	51				
		DL To Net 04	20	Web Enable	52				
		DL To Net 05	21	Web Features	53				
		DL To Net 06	22	Comm Flt Action	54				
		DL To Net 07	23	Idle Flt Action	55				
		DL To Net 08	24	Peer Flt Action	56				
		DL To Net 09	25	Msg Flt Action	57				
		DL To Net 10	26	Flt Cfg Logic	58				
		DL To Net 11	27	Flt Cfg Ref	59				
		DL To Net 12	28						
		DL To Net 13	29						
		DL To Net 14	30						
		DL To Net 15	31						
		DL To Net 16	32						

Entegre DeviceLogix (Port 14)

Entegre DeviceLogix parametreleri sadece PowerFlex 755 sürücüler tarafından kullanılır.

Parametre açıklamaları sayfa 231'te başlar.

Dosya	Grup	Parametreler							
Entegre DeviceLogix Ana Grupları 	Analog Çıkışlar	DLX Out 01	1	DLX Out 05	5	DLX Out 09	9	DLX Out 13	13
		DLX Out 02	2	DLX Out 06	6	DLX Out 10	10	DLX Out 14	14
		DLX Out 03	3	DLX Out 07	7	DLX Out 11	11	DLX Out 15	15
		DLX Out 04	4	DLX Out 08	8	DLX Out 12	12	DLX Out 16	16
	Analog Girişler	DLX In 01	17	DLX In 05	21	DLX In 09	25	DLX In 13	29
		DLX In 02	18	DLX In 06	22	DLX In 10	26	DLX In 14	30
		DLX In 03	19	DLX In 07	23	DLX In 11	27	DLX In 15	31
		DLX In 04	20	DLX In 08	24	DLX In 12	28	DLX In 16	32
	Dijital Girişler	DLX DIP 01	33	DLX DIP 05	37	DLX DIP 09	41	DLX DIP 13	45
		DLX DIP 02	34	DLX DIP 06	38	DLX DIP 10	42	DLX DIP 14	46
		DLX DIP 03	35	DLX DIP 07	39	DLX DIP 11	43	DLX DIP 15	47
		DLX DIP 04	36	DLX DIP 08	40	DLX DIP 12	44	DLX DIP 16	48
	Durum ve Kntl	DLX DigIn Sts	49	DLX DigOut Sts	50	DLX Prog Cond	52	DLX Operation	53
				DLX DigOut Sts2	51				
	Dahili Kayıtlar	DLX Real SP1	54	DLX DINT SP1	70	DLX Real InSP1	82	DLX DINT InSP1	98
		DLX Real SP2	55	DLX DINT SP2	71	DLX Real InSP2	83	DLX DINT InSP2	99
		DLX Real SP3	56	DLX DINT SP3	72	DLX Real InSP3	84	DLX DINT InSP3	100
		DLX Real SP4	57	DLX DINT SP4	73	DLX Real InSP4	85	DLX DINT InSP4	101
		DLX Real SP5	58	DLX DINT SP5	74	DLX Real InSP5	86	DLX DINT OutSP1	102
		DLX Real SP6	59	DLX DINT SP6	75	DLX Real InSP6	87	DLX DINT OutSP2	103
		DLX Real SP7	60	DLX DINT SP7	76	DLX Real InSP7	88	DLX DINT OutSP3	104
		DLX Real SP8	61	DLX DINT SP8	77	DLX Real InSP8	89	DLX DINT OutSP4	105
		DLX Real SP9	62	DLX Bool SP1	78	DLX Real OutSP1	90		
		DLX Real SP10	63	DLX Bool SP2	79	DLX Real OutSP2	91		
		DLX Real SP11	64	DLX Bool SP3	80	DLX Real OutSP3	92		
		DLX Real SP12	65	DLX Bool SP4	81	DLX Real OutSP4	93		
		DLX Real SP13	66			DLX Real OutSP5	94		
		DLX Real SP14	67			DLX Real OutSP6	95		
		DLX Real SP15	68			DLX Real OutSP7	96		
		DLX Real SP16	69			DLX Real OutSP8	97		

Opsiyon Modülü Parametreleri Nasıl Düzenlenmiştir

Opsiyon modülü parametreleri sadece o opsiyon ana bilgisayar sürücüsünde kurulmuşsa kullanılabilir. Opsiyon modülü parametrelerini görüntülemek ve düzenlemek için Status Screen (Durum Ekranı)'ndan ulaşmak istediğiniz cihazın port numarasını seçin.

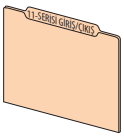
I/O Modülleri

Parametre açıklamaları sayfa 234'de başlar.

Dosya	Grup	Parametreler							
I/O	Dijital Girişler	Dig In Sts	1	Dig In Filt Mask	2	Dig In Filt	3		
Ana Gruplar	Dijital Çıkışlar	Dig Out Sts	5	R00 Sel	10	R01 Sel	20	T01 Sel	30
		Dig Out Invert	6	R00 Level Sel	11	T00 Sel	20	T01 Level Sel	31
		Dig Out Setpoint	7	R00 Level	12	R01 Level Sel	21	T01 Level	32
				R00 Level CmpSts	13	T00 Level Sel	21	T01 Level CmpSts	33
				R00 On Time	14	R01 Level	22	T01 On Time	34
				R00 Off Time	15	T00 Level	22	T01 Off Time	35
						R01 Level CmpSts	23		
						T00 Level CmpSts	23		
						R01 On Time	24		
						T00 On Time	24		
						R01 Off Time	25		
						T00 Off Time	25		
	Motor PTC	PTC Cfg	40	PTC Sts	41	PTC Raw Value	42		
	Analog Girişler	Anlg In Type	45	Anlg In0 Value	50	Anlg In1 Value	60		
		Anlg In Sqrt	46	Anlg In0 Hi	51	Anlg In1 Hi	61		
		Anlg In Loss Sts	47	Anlg In0 Lo	52	Anlg In1 Lo	62		
				Anlg In0 LssActn	53	Anlg In1 LssActn	63		
				Anlg In0 Raw Val	54	Anlg In1 Raw Val	64		
				Anlg In0 Filt Gn	55	Anlg In1 Filt Gn	65		
				Anlg In0 Filt BW	56	Anlg In1 Filt BW	66		
	Analog Çıkışlar	Anlg Out Type	70	Anlg Out0 Sel	75	Anlg Out1 Sel	85		
		Anlg Out Abs	71	Anlg Out0 Stpt	76	Anlg Out1 Stpt	86		
				Anlg Out0 Data	77	Anlg Out1 Data	87		
				Anlg Out0 DataHi	78	Anlg Out1 DataHi	88		
				Anlg Out0 DataLo	79	Anlg Out1 DataLo	89		
				Anlg Out0 Hi	80	Anlg Out1 Hi	90		
				Anlg Out0 Lo	81	Anlg Out1 Lo	91		
				Anlg Out0 Val	82	Anlg Out1 Val	92		
	Önleyici Bakım	PredMaint Sts	99	R00 Load Type	100	R01 Load Type	110		
				R00 Load Amps	101	R01 Load Amps	111		
				R00 TotalLife	102	R01 TotalLife	112		
				R00 ElapsedLife	103	R01 ElapsedLife	113		
				R00 RemainLife	104	R01 RemainLife	114		
				R00 LifeEvntLvl	105	R01 LifeEvntLvl	115		
				R00 LifeEvntActn	106	R01 LifeEvntActn	116		

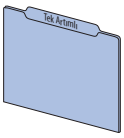
11-Serisi Giriş/Çıkış Modülleri

Parametre açıklamaları sayfa 245'da başlar.

Dosya	Grup	Parametreler							
11-Serisi Giriş/Çıkış Ana Gruplar 	Dijital Girişler	Dig In Sts	1	Dig In Filt Mask	2	Dig In Filt	3		
	Dijital Çıkışlar	Dig Out Sts	5	R00 Sel	10	R01 Sel	20	T01 Sel	30
		Dig Out Invert	6	R00 Level Sel	11	T00 Sel	20	T01 Level Sel	31
		Dig Out Setpoint	7	R00 Level	12	R01 Level Sel	21	T01 Level	32
				R00 Level CmpSts	13	T00 Level Sel	21	T01 Level CmpSts	33
				R00 On Time	14	R01 Level	22	T01 On Time	34
				R00 Off Time	15	T00 Level	22	T01 Off Time	35
						R01 Level CmpSts	23		
						T00 Level CmpSts	23		
						R01 On Time	24		
						T00 On Time	24		
						R01 Off Time	25		
						T00 Off Time	25		
	Motor PTC	ATEX Sts	41						
	Analog Girişler	Anlg In Type	45	Anlg In0 Value	50				
		Anlg In Sqrt	46	Anlg In0 Hi	51				
		Anlg In Loss Sts	47	Anlg In0 Lo	52				
				Anlg In0 LssActn	53				
				Anlg In0 Raw Val	54				
				Anlg In0 Filt Gn	55				
				Anlg In0 Filt BW	56				
	Analog Çıkışlar	Anlg Out Type	70	Anlg Out0 Sel	75				
		Anlg Out Abs	71	Anlg Out0 Stpt	76				
				Anlg Out0 Data	77				
				Anlg Out0 DataHi	78				
				Anlg Out0 DataLo	79				
				Anlg Out0 Hi	80				
				Anlg Out0 Lo	81				
				Anlg Out0 Val	82				
	Önleyici Bakım	PredMaint Sts	99	R00 Load Type	100	R01 Load Type	110		
				R00 Load Amps	101	R01 Load Amps	111		
				R00 TotalLife	102	R01 TotalLife	112		
				R00 ElapsedLife	103	R01 ElapsedLife	113		
				R00 RemainLife	104	R01 RemainLife	114		
				R00 LifeEvntLvl	105	R01 LifeEvntLvl	115		
				R00 LifeEvntActn	106	R01 LifeEvntActn	116		

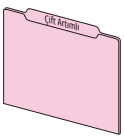
Tek Artımlı Enkoder Modülü

Parametre açıklamaları sayfa 254'de başlar.

Dosya	Grup	Parametreler							
Tek Artımlı Enkoder Ana Grupları 	YOK	Enkoder Cfg	1	Fdbk Loss Cfg	3	Enkoder Status	5	Phase Loss Count	7
		Enkoder PPR	2	Enkoder Feedback	4	Error Status	6	Quad Loss Count	8

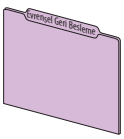
İkili Artımlı Enkoder Modülü

Parametre açıklamaları sayfa 256'da başlar.

Dosya	Grup	Parametreler							
İkili Artımlı Enkoder Host Grupları 	Enkoder 0	Enc 0 Cfg	1	Enc 0 FB Lss Cfg	3	Enc 0 Sts	5	Enc 0 PhsLss Cnt	7
		Enc 0 PPR	2	Enc 0 FB	4	Enc 0 Error Sts	6	Enc 0 QuadLssCnt	8
	Enkoder 1	Enc 1 Cfg	11	Enc 1 FB Lss Cfg	13	Enc 1 Sts	15	Enc 1 PhsLss Cnt	17
		Enc 1 PPR	12	Enc 1 FB	14	Enc 1 Error Sts	16	Enc 1 QuadLssCnt	18
	Ana Konum Yap	Homing Cfg	20						
	Modül Durumu	Module Sts	21						

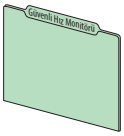
Üniversal Geri Besleme Modülü

Parametre açıklamaları sayfa 261'te başlar.

Dosya	Grup	Parametreler							
Üniversal Geri Besleme Ana Grupları 	Modül	Module Sts	1						
		Module Err Reset	2						
	Geri besleme 0	FB0 Position	5	FB0 Cfg	8	FB0 Inc Cfg	16	FB0 SSI Turns	22
		FB0 Device Sel	6	FB0 Loss Cfg	9	FB0 Inc Sts	17	FB0 Lin CPR	25
		FB0 Identify	7	FB0 Sts	10	FB0 SSI Cfg	20	FB0 Lin Upd Rate	26
				FB0 IncAndSC PPR	15	FB0 SSI Resol	21	FB0 LinStahl Sts	27
	Geri besleme 1	FB1 Position	35	FB1 Cfg	38	FB1 Inc Cfg	46	FB1 SSI Turns	52
		FB1 Device Sel	36	FB1 Loss Cfg	39	FB1 Inc Sts	47	FB1 Lin CPR	55
		FB1 Identify	37	FB1 Sts	40	FB1 SSI Cfg	50	FB1 Lin Upd Rate	56
				FB1 IncAndSC PPR	45	FB1 SSI Resol	51	FB1 LinStahl Sts	57
	Enkoder Çıkış	Enc Out Sel	80	Enc Out FD PPR	82	Enc Out Z Offset	83		
		Enc Out Mode	81			Enc Out Z PPR	84		
	Kayıt	Rgsn Arm	90	Rgsn Latch1 Cfg	100	Rgsn Latch1 Psn	101	Rgsn Latch1 Time	102
		Rgsn In 0 Filter	91	Rgsn Latch2 Cfg	103	Rgsn Latch2 Psn	104	Rgsn Latch2 Time	105
		Rgsn In 1 Filter	92	Rgsn Latch3 Cfg	106	Rgsn Latch3 Psn	107	Rgsn Latch3 Time	108
		Rgsn Hmln Filter	93	Rgsn Latch4 Cfg	109	Rgsn Latch4 Psn	110	Rgsn Latch4 Time	111
		Rgsn Sts	94	Rgsn Latch5 Cfg	112	Rgsn Latch5 Psn	113	Rgsn Latch5 Time	114
				Rgsn Latch6 Cfg	115	Rgsn Latch6 Psn	116	Rgsn Latch6 Time	117
				Rgsn Latch7 Cfg	118	Rgsn Latch7 Psn	119	Rgsn Latch7 Time	120
				Rgsn Latch8 Cfg	121	Rgsn Latch8 Psn	122	Rgsn Latch8 Time	123
				Rgsn Latch9 Cfg	124	Rgsn Latch9 Psn	125	Rgsn Latch9 Time	126
				Rgsn Latch10 Cfg	127	Rgsn Latch10 Psn	128	Rgsn Latch10 Time	129

Güvenli Hız Monitörü Modülü

Parametre açıklamaları sayfa 279'te başlar.

Dosya	Grup	Parametreler							
Güvenli Hız Monitörü Ana Grupları 	Güvenlik	Password	1	Reset Defaults	7	Password Command	17	Config Flt Code	70
		Lock State	5	Signature ID	10	Security Code	18		
		Operating Mode	6	New Password	13	Vendor Password	19		
	Genel	Cascaded Config	20	Reset Type	22	SS Out Mode	72		
		Safety Mode	21	OverSpd Response	24	SLS Out Mode	73		
	Geri Besleme	Fbk Mode	27	Fbk 1 Type	28	Fbk 2 Units	34	Fbk Speed Ratio	39
				Fbk 1 Units	29	Fbk 2 Polarity	35	Fbk Speed Tol	40
				Fbk 1 Polarity	30	Fbk 2 Resolution	36	Fbk Pos Tol	41
				Fbk 1 Resolution	31	Fbk 2 Volt Mon	37	Direction Mon	42
				Fbk 1 Volt Mon	32	Fbk 2 Speed	38	Direction Tol	43
				Fbk 1 Speed	33				
	Stop	Safe Stop Input	44	Stop Mon Delay	46	Standstill Speed	48	Decel Ref Speed	50
		Safe Stop Type	45	Max Stop Time	47	Standstill Pos	49	Stop Decel Tol	51
	Sınırlı Hız	Lim Speed Input	52	Enable SW Input	54	Safe Speed Limit	55	Speed Hysteresis	56
		LimSpd Mon Delay	53						
	Kapak Kontrolü	Door Out Type	57	DM Input	58	Lock Mon Enable	59	Door Out Mode	74
						Lock Mon Input	60		
	Maksimum Hız	Max Speed Enable	61	Max Spd Stop Typ	63	Safe Accel Limit	65		
		Safe Max Speed	62	Max Accel Enable	64	Max Acc Stop Typ	66		
	Hatalar	Fault Status	67	Config Flt Code	70	SS Out Mode	72		
		Guard Status	68			SLS Out Mode	73		
		IO Diag Status	69			Door Out Mode	74		

Port 0 Sürücü Parametreleri

Bu bölüm PowerFlex 750-Serisi Port 0 sürücü parametrelerini listeler ve açıklar. Parametreler bir Operatör Arayüzü (HIM) kullanılarak programlanabilir (görüntüleme/düzenleme). Parametreleri görüntülemek ve düzenlemek amacıyla Operatör Arayüzünün kullanılması hakkında daha fazla bilgi için Gelişmiş PowerFlex 7-Sınıfı Operatör Arayüzü (HIM) Kullanım Kılavuzu, yayın 20HIM-UM001'e bakın. Alternatif olarak, programlama DriveTools™ yazılım ve kişisel bir bilgisayar kullanılarak da gerçekleştirilebilir.

Parametre Dosyası	Sayfa
Sürücü (Port 0) İzleme Dosyası	50
Sürücü (Port 0) Motor Kontrol Dosyası	52
Sürücü (Port 0) Geri Besleme ve I/O Dosyası	64
Sürücü (Port 0) Yapılandırma Dosyası	80
Sürücü (Port 0) Koruma Dosyası	94
Sürücü (Port 0) Hız Kontrol Dosyası	106
Sürücü (Port 0) Tork Kontrol Dosyası	121
Sürücü (Port 0) Pozisyon Kontrol Dosyası	127
Sürücü (Port 0) Haberleşme Dosyası	140
Sürücü (Port 0) Teşhis Dosyası	146
Sürücü (Port 0) Uygulama Dosyası	163

Sürücü (Port 0)
İzleme Dosyası

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MONİTÖR	Ölçüm	1	**Output Frequency** Çıkış Frekansı T1, T2 ve T3 (U, V & W) terminallerinde mevcut olan çıkış frekansı	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 0.00 -/+650.00	Sadece Okunur	Reel
		2	**Commanded SpdRef** Komut Verilen Hız Referansı Etkin Hız/Frekans Referansı. P300 [Speed Units] değerine bağlı olarak Hz veya dev/dak olarak görüntülenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		3	**Mtr Vel Fdbk** Motor Hızı Geri Besleme Hesaplanan veya gerçek motor hızı, geri beslemeli. P300 [Speed Units] değerine bağlı olarak Hz veya dev/dak olarak görüntülenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		4	**Commanded Trq** Komut Verilen Tork Limitler ve filtreleme uygulandıktan sonraki son tork. Motor torku yüzdesi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	Sadece Okunur	Reel
		5	**Torque Cur Fdbk** Tork Akım Geri Besleme Motor baz alınarak, temel voltaj komponentli ile aynı fazda olan akım miktarı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak -/+P21 [Rated Amps] x 2	Sadece Okunur	Reel
		6	**Flux Cur Fdbk** Flux Akım Geri Besleme Temel voltaj komponenti ile aynı fazda olmayan akı miktarı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak -/+P21 [Rated Amps] x 2	Sadece Okunur	Reel
		7	**Output Current** Çıkış Akımı T1, T2 ve T3 (U, V & W) terminallerinde mevcut olan toplam çıkış akımı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/P21 [Rated Amps] x 2	Sadece Okunur	Reel
		8	**Output Voltage** Çıkış Voltajı T1, T2 ve T3 (U, V & W) terminallerinde mevcut olan çıkış voltajı	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/P20 [Rated Volts] x 1.15	Sadece Okunur	Reel
		9	**Output Power** Çıkış Gücü T1, T2 ve T3 (U, V & W) terminallerinde mevcut olan çıkış gücü	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	kW 0.00 0.00/3000.00	Sadece Okunur	Reel
		10	**Output Powr Fctr** Çıkış Güç Faktörü Çıkış güç faktörü.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/1.00	Sadece Okunur	Reel
		11	**DC Bus Volts** Doğru Akım Bara Voltaj DC bara voltajı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VDC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/P20 [Rated Volts] x 2	Sadece Okunur	Reel
		12	**DC Bus Memory** Doğru Akım Bara Hafızası Giriş voltajının DC eşdeğerini hesaplamak için kullanılan altı dakikalık P11 [DC Bus Volts] ortalaması. Enerji verme veya ön şarj sonrasında otomatik olarak başlatılır, normal çalışma sırasında sürekli olarak güncellenir ve bir güç kaybı durumunun tetiklenmesi için kullanılır. Bu parametreyi sıfırlamak için P464 [DC Bus Mem Reset] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VDC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/P20 [Rated Volts] x 2	Sadece Okunur	Reel
		13	**Elapsed MWH** Geçen Megawatt Saat Sürücünün biriken çıkış enerjisi. Bu parametreyi sıfırlamak için P336'yı [Reset Meters] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	MWh 0.000 0.000/4294967296.000	Sadece Okunur	Reel

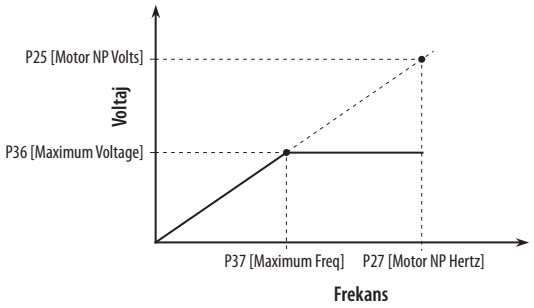
Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MONİTÖR	Ölçüm	14	**Elapsed kWH** Geçen Kilowatt Saat Sürücünün biriken çıkış enerjisi. Bu parametreyi sıfırlamak için P336'yı [Reset Meters] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	kWh 0.000 0.000/4294967296.000	Sadece Okunur	Reel
		15	**Elapsed Run Time** Geçen Çalıştırma Zamanı Sürücünün güç verdiği toplam zaman. Bu parametreyi sıfırlamak için P336'yı [Reset Meters] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.000 0.000/220000000.000	Sadece Okunur	Reel
		16	**Elpsd Mtr MWHrs** Geçen Motor Megawatt Saat Motora giden toplam enerji çıkışı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	MWh 0.0 0.0/220000000.0	Sadece Okunur	Reel
		17	**Elpsd Rgn MWHrs** Geçen Yeniden Oluşturulan Motor Megawatt Saat Motora gelen toplam enerji girişi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	MWh 0.0 0.0/220000000.0	Sadece Okunur	Reel
		18	**Elpsd Mtr kWHrs** Geçen Motor Kilowatt Saat Motora giden toplam enerji çıkışı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	kWh 0.0000 0.0000/220000000.0000	Sadece Okunur	Reel
		19	**Elpsd Rgn kWHrs** Geçen Yeniden Oluşturulan Motor Kilowatt Saat Motora gelen toplam enerji girişi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	kWh 0.0000 0.0000/220000000.0000	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MONİTÖR	Sürücü Verisi	20	**Rated Volts** Voltaj Değeri Sürücünün giriş voltaj sınıfı (208, 240, 400 vb.). Bu değer, 305 [Voltage Class] ya da 306 [Duty Rating] parametrelerinin ayarına bağlı olarak değişebilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/690.00	Sadece Okunur	Reel
		21	**Rated Amps** Akım Değeri Sürücünün sürekli amper sınıflandırması. Bu değer, 305 [Voltage Class] ya da 306 [Duty Rating] parametrelerinin ayarına bağlı olarak değişebilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/500.00	Sadece Okunur	Reel
		22	**Rated kW** Kilowatt değeri Sürücünün sürekli güç değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	kW Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/400.00	Sadece Okunur	Reel

Sürücü (Port 0)
Motor Kontrol Dosyası

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Motor Verisi	25	**Motor NP Volts** Motor Etiket Voltajı Motor etiketindeki voltaj değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak 0.10/Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak	RW	Reel
		26	**Motor NP Amps** Motor Etiket akımı Motor etiketindeki akım değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.01/14200.00	RW	Reel
		27	**Motor NP Hertz** Motor Etiket Hertz Motor etiketindeki frekans.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 2.00/650.00	RW	Reel
		28	**Motor NP RPM** Motor Etiket Devir/Dakika Motor etiketindeki motor devri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 1.0/40000.0	RW	Reel
		29	**Mtr NP Pwr Units** Motor Etiket Güç Birimleri Motor etiketindeki güç birimleri.	Varsayılan: Opsiyonlar:	Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0 = "Bg" 1 = "kW"	RW	32-bit Tam Sayı
		30	**Motor NP Power** Motor Etiket Gücü Motor etiketindeki güç.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	BG (P29 = 0) kW (P29 = 1) Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/2000.00	RW	Reel
		31	**Motor Poles** Motor Kutupları Motordaki kutup sayısı. Kutuplar = $\frac{120 \times [\text{Motor NP Hertz}]}{[\text{Motor NP RPM}]}$	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Kutup 4 2/200	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Mtr Ktrl Seçenekleri	35	**Motor Ctrl Mode** Motor Kontrol Modu Motor tipi ve motor kontrol modu. InductionVHz (0) – Endüksiyon motoru, volt/Hertz kontrol modu. Induction SV (1) – Endüksiyon motoru, sensorless vector kontrol modu. Induct Econ (2) – Endüksiyon motoru, ekonomik kontrol modu. Induction FV (3) – Endüksiyon motoru, flux vector kontrol modu. PM VHz (4) – Sabit mıknatıslı motor, volt/Hertz kontrol modu. PM SV (5) – Sabit mıknatıslı motor, sensorless vector kontrol modu. PM FV (6) – Sabit mıknatıslı motor, flux vector kontrol modu. SyncRel VHz (7) – Senkron relüktans motor, volt/Hertz kontrol modu. SyncRel SV (8) – Senkron Relüktans motor, sensorless vector kontrol modu. Adj VltgMode (9) – Ayarlanabilir voltaj kontrol modu. IPM FV (10) – İç sabit mıknatıslı motor, flux vector kontrol modu.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Induction SV" 0 = "InductionVHz" 1 = "Induction SV" 2 = "Induct Econ" 3 = "Induction FV" 4 = "PM VHz" 755 5 = "PM SV" 755 6 = "PM FV" 755 7 = "SyncRel VHz" 8 = "SyncRel SV" 9 = "Adj VltgMode" 10 = "IPM FV"	RW	32-bit Tam Sayı
		36	**Maximum Voltage** Maksimum Voltaj Sürücünün verebileceği en yüksek voltaj.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Mtr Ktrl Seçenekleri	37	**Maximum Freq** Maksimum Frekans Voltaj sınırlamanın başladığı frekansı belirler. Voltaj sınırlama, ya eğriden karşılık gelen voltajdır ya da parametre 36'nın [Maximum Voltage] değeridir. Sadece parametre 35 [Motor Ctrl Mode] 0'a "InductionVHz" ayarlanmış olduğunda etkindir.  	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz P27 [Motor NP Hertz]/P28 [Motor NP RPM] ve Voltaj Sınıfı baz alınarak P27 [Motor NP Hertz] + 10 Hz/650.00	RW	Reel
		38	**PWM Frequency** Pals Genişliği Ayarlama Frekansı Pals Genişliği Ayarlanmış frekans (güç transistörü anahtarlama frekansı). Değerlerin artması sürücü kapasitesinin azalmasına neden olabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	kHz Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak	RW	Reel
		40	**Mtr Options Cfg** Motor Opsiyonları Yapılandırma			RW	32-bit Tam Sayı

Motor kontrolü ile ilgili fonksiyonların yapılandırması. 200 Hz'in üzerindeki motorlar için, 8 kHz ya da daha yüksek bir taşıyıcı frekans önerilir. Sürücü azaltma ve motor ilerleme mesafe kısıtlamalarını dikkate alın.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Jerk Select	Not Used	Ortak Mod	Xsistor Diag	Elect Stab	DB WhileStop	PWM FreqLock	AsyncPWMLock	PWM Type Sel	RS Adaption	Reflect Wave	Mtr Lead Rev	EnclsTrqProv (1)	Trq ModeJog	Trq ModeStop	Zero TrqStop
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	1	1	1	0	0	1	1	1
Bit	32	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Sadece 755 sürücüler.

Bit 0 "Zero TrqStop" – Tork modunda durdurulmuş durumunu yapılandırır. 0 = sürücü çıkışını kesmeden önce hızın düşmesini bekler, 1 = sürücü çıkışını kesmeden önce torkun sıfıra düşmesini bekler.

Bit 1 "Trq ModeStop" – Tork modunda iken durdurma davranışını yapılandırır. 0 = tork modunda kalır, 1 = hız modunda geçer

Bit 2 "Trq ModeJog" – Tork modunda iken jogging davranışını yapılandırır. 0 = tork modunda kalır, 1 = hız modunda geçer

Bit 3 "EnclsTrqProv" – Tork onay fonksiyonunu kullanırken enkodersiz modu devreye alır. 0 = Devrede Değil, 1 = Devrede. P1100 [Trq Prove Cfg] bitleri 0 ve 1 bu modu kullanmak için ayarlanmalıdır.

Bit 4 "Mtr Lead Rev" – Uygulanan voltajın faz dönüşünü motor uçlarını etkin bir şekilde ters çevirerek ters çevirir. 0 = Ters Çevrilmedi, 1 = Ters Çevrildi

Bit 5 "Reflect Wave" – Uzun motor kabloları için yansıma dalga voltajı korumasını devreye alır. 0 = Devrede Değil, 1 = Devrede

Bit 6 "RS Adaption" – Motor sıcaklığına bağlı olarak motor stator direncini değiştirir. Sadece geri beslemeli FV motor kontrol modunda etkindir. 0 = Devrede Değil, 1 = Devrede

Bit 7 "PWM Type Sel" – Güç verilen cihazların 3 Faz/2 Faz geçişini yapılandırır. 0 = 2 faz ayarlamasına otomatik geçişe sahip 3 Faz ayarlaması. 1 = Tam zamanlı 3 faz ayarlaması (geçiş yok)

Bit 8 "AsyncPWMLock" – Güç verilen cihazların Senkron/Asenkron geçişini yapılandırır. 0 = Senkron asenkron arasında otomatik geçiş yapar. 1 = Sadece asenkron geçiş.

Bit 9 "PWM FreqLock" – Geri beslemeli FV motor kontrol modundayken güç verilen cihazların tetikleme frekansını yapılandırır. 0 = düşük hızlarda tetikleme frekansı otomatik olarak 2 kHz değerine düşer (en iyi performans), 1 = tetikleme frekansı değişmez (tetikleme frekansı istenmeyen durumlarda kullanılan ayar)

Bit 10 "DB WhileStop" – Sürücü durdurulduğunda dinamik frenleme modülünün çalışmasını devreye alır. 0 = Devrede Değil, 1 = Devrede

Bit 11 "Elect Stab" – Sensorless Vector ve V/Hz motor kontrol modları için denge kontrolünü devreye alır. 0 = Devrede Değil, 1 = Devrede

Bit 12 "Xsistor Diag" – Her başlatma komutunda güç transistörü teşhis testini devreye alır. 0 = Devrede Değil, 1 = Devrede

Bit 13 "Common Mode" – Pals genişliği ayarlanmış invertör tarafından oluşturulan ortak mod voltajını azaltmak için ortak mod azaltma modülatörünü devreye alır.

Bit 15 "Jerk Select" – Gelişmiş akım sınırlama için hız referansındaki değişim hızını sınırlar. Bu ayar sadece Sensorless Vector ve V/Hz motor kontrol modları için geçerlidir. 0 = Devrede Değil (0.0 saniye artış süresi elde edilebilir), 1 = Devrede (0.0 saniye artış süresi elde edilebilir)

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Mtr Ktrl Seçenekleri	42	**Bus Utilization** Bara Kullanımı Motor Kontrolü için izin verilen maksimum bara voltaj kullanımı. Teknik Destek'e danışmadan bu değeri değiştirmeyin. Yüksek değerler kontrolde dengesizliğe veya yüksek akım arızalarına neden olabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 95.00 85.00/100.00	RW	Reel
		43	**Flux Up Enable** Akı Devreye Al "Manual" (0) – İlk hızlanma öncesinde akı P44 [Flux Up Time] için kurulur. "Automatic" (1) – Hızlanma öncesinde akı motor etiket verileri baz alınarak hesaplanan bir süre boyunca oluşturulur. P44 [Flux Up Time] kullanılmaz.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Automatic" 0 = "Manual" 1 = "Automatic"	RW	32-bit Tam Sayı
		44	**Flux Up Time** Akı Çalışma Süresi Tam motor statoru akısının oluşması için sürücünün kullanacağı zaman. Bir Başlat komutu verildiğinde, P26 [Motor NP Amps] seviyesindeki DC akım hızlanma öncesinde stator akısını oluşturmak için kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0000 0.0000/5.0000	RW	Reel
		45	**Flux Down Ki** Akı Gider Ki Motor içerisinde akının giderilmesini kontrol eden voltaj regülatöründe kullanılan integral terim.	Varsayılan: Min/Maks:	0.20 0.00/100.00	RW	Reel
		46	**Flux Down Kp** Akı Gider Kp Motor içerisinde akının giderilmesini kontrol eden voltaj regülatöründe kullanılan oransal terim.	Varsayılan: Min/Maks:	150.0 0.0/10000.0	RW	Reel
		47	**Econ At Ref Ki** Referans Ki'de Ekonomi P35 [Motor Ctrl Mode] opsiyon 2 "Induct Econ" seçildiğinde ve çıkış frekansı referans değerinde olduğunda çıkış voltajının tepkisini belirleyen integral kazanç.	Varsayılan: Min/Maks:	305.0 0.0/100000.0	RW	Reel
		48	**Econ AccDec Ki** Hızlanma/Yavaşlama Ki Ekonomi P35 [Motor Ctrl Mode] opsiyon 2 "Induct Econ" seçildiğinde ve çıkış frekansı referans değerine hızlandığında veya yavaşladığında çıkış voltajının tepkisini belirleyen integral kazanç.	Varsayılan: Min/Maks:	200.0 0.0/100000.0	RW	Reel
		49	**Econ AccDec Kp** Hızlanma/Yavaşlama Kp Ekonomi P35 [Motor Ctrl Mode] opsiyon 2 "Induct Econ" seçildiğinde ve çıkış frekansı referans değerine hızlandığında veya yavaşladığında çıkış voltajının tepkisini belirleyen oransal kazanç.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	V/A 100.0 0.0/1000000.0	RW	Reel
		50	**Stability Filter** Denge Filtresi Açı ve voltaj denge kontrolü için filtre zaman sabiti.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 5162.22 0.00/1000000.00	RW	Reel
		51	**Stab Volt Gain** Denge Voltaj Kazancı Voltaj denge kontrol fonksiyonunun kazancı. Hız geri beslemesi ile herhangi bir FV motor kontrolü seçildiğinde etkin değildir.	Varsayılan: Min/Maks:	5322.22 0.00/10000000.00	RW	Reel
		52	**Stab Angle Gain** Denge Açı Kazancı Elektrik açısı denge kontrol fonksiyonunun kazancı. Hız geri beslemesi ile herhangi bir FV motor kontrolü P35 [Motor Ctrl Mode] içerisinde seçildiğinde etkin değildir.	Varsayılan: Min/Maks:	790.43 0.00/10000000.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Mtr Ktrl Seçenekleri	1648	**IPM V FB HP Filt** IPM Voltaj Geri Besleme Yüksek Geçiş Filtresi Yüksek Hız açı kontrolü için Yüksek Geçiş Filtresi ayarı. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Varsayılan: Min/Maks:	15.0 1.0/50.0	RW	Reel
		1649	**IPM SpdEst Filt** IPM Hız Hesaplayıcı Filtresi Hız Hesaplayıcı filtresi için bant genişliği (BW) ayarı. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 1000.0 1.0/9999.9	RW	Reel
		1650	**IPM SpdEst Kp** IPM Hız Hesaplayıcı Kp Hız Hesaplayıcı için Kp ayar değeri. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Varsayılan: Min/Maks:	30.0 0.0/1000.0	RW	Reel
		1651	**IPM SpdEst Ki** IPM Hız Hesaplayıcı Ki Hız Hesaplayıcı için Ki ayar değeri. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Varsayılan: Min/Maks:	2500.0 0.0/25000.0	RW	Reel
		1652	**IPM SpdEst KiAdj** IPM Hız Hesaplayıcı Ki Ayar Yüksüz koşullar sırasında Hız Hesaplayıcının Ki değerini ayarlamak için kullanılan adım büyüklüğü. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Varsayılan: Min/Maks:	75.0 0.0/500.0	RW	Reel
		1653	**IPM Tran PWM** IPM Geçiş PWM Yavaşlama sırasında PWM tipinin değiştiği geçiş frekansı. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 8.0 3.0/30.0	RW	Reel
		1654	**IPMTran PWM Hyst** IPM Geçiş PWM Histerezisi Hızlanma sırasında P1653 [IPM Tran PWM] ile kullanılan histerezis frekansı. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 2.0 0.0/10.0	RW	Reel
		1655	**IPM Tran Mode** IPM Geçiş Modu Yavaşlama sırasında kontrol açısının değiştiği geçiş frekansı. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 4.0 0.5/20.0	RW	Reel
		1656	**IPM TranMod Hyst** IPM Geçiş Modu Histerezisi Hızlanma sırasında P1655 [IPM Tran Mode] ile kullanılan histerezis frekansı. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 3.0 0.0/10.0	RW	Reel
		1657	**IPM Tran Filt Lo** IPM Geçiş Filtresi Alçak Hızlanma sırasında açının ve PWM'nin Geçişi için kullanılan frekansa yönelik bant genişliği (BW) ayarı. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 35.0 1.0/9999.0	RW	Reel
		1658	**IPM Tran Filt Hi** IPM Geçiş Filtresi Yüksek Yavaşlama sırasında açının ve PWM'nin Geçişi için kullanılan frekansa yönelik bant genişliği (BW) ayarı. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 1000.0 1.0/9999.0	RW	Reel
		1659	**IPM Tran Angle** IPM Geçiş Açısı Geçişe izin vermek için Yüksek ve Alçak açı kontrolü arasındaki Fark Eşiği. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sayım 100.0 5.0/500.0	RW	Reel
MOTOR KONTROLÜ	Mtr Ktrl Seçenekleri	1660	**IPM Stc OfsTst K** IPM Statikc Ofset Test Sabiti Statik Ofset test palsları için azaltma faktörü. **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.10/9.00	RW	Reel
		1661	**IPM Lq Cmd BW** IPM Lq Komutu Bant Genişliği IPM kontrolü için Aktif Lq seçmek amacıyla kullanılan IqFddk Filtre Bant genişliği (BW). **Not:** Bu parametre, Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılmaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 10.0 1.0/999.9	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Volt/Hertz	60	**Start Acc Boost** Başlatma/Hızlanma Artış Bir "VHz" modu seçildiğinde P35'e [Motor Ctrl Mode] göre başlatma ve hızlanma için voltaj artış seviyesi. P524 [Overspeed Limit] için şemaya bakınız.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak	RW	Reel
		61	**Run Boost** Çalışma Artışı Bir "VHz" modu seçildiğinde P35'e [Motor Ctrl Mode] göre sabit durum ve yavaşlama için artış seviyesi. P524 [Overspeed Limit] için şemaya bakınız.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak	RW	Reel
		62	**Break Voltage** Kesme Voltajı Bir "VHz" modu seçildiğinde P35'e [Motor Ctrl Mode] göre sürücünün P63'e [Break Frequency] vereceği voltaj. P524 [Overspeed Limit] için şemaya bakınız.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak 0.00/P25 [Motor NP Volts] x 1.5	RW	Reel
		63	**Break Frequency** Kesme Frekansı Bir "VHz" modu seçildiğinde P35'e [Motor Ctrl Mode] göre sürücünün P62'ye [Break Voltage] vereceği frekans. P524 [Overspeed Limit] için şemaya bakınız.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz P27 [Motor NP Hertz] x 0.25 0.00/P27 [Motor NP Hertz]	RW	Reel
		64	**SVC Boost Filter** SVC Artış Filtresi P35'e [Motor Ctrl Mode] göre bir "SVC" modu seçildiğindeki voltaj artış filtresi zamanı sabit.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.1000 0.0001/1000.0000	RW	Reel
		65	**VHz Curve** VHz Eğrisi Önceden belirlenmiş olan bir eğriyi (örn. Fan/Pompa) veya bir "VHz" modu seçildiğinde P35'e [Motor Cntl Mode] göre özel bir eğri seçer. P524 [Overspeed Limit] için şemaya bakınız.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Özel V/Hz" 0 = "Özel V/Hz" 1 = "Fan/Pompa"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Autotune	**70**	**Autotune** Autotune P73 [IR Voltage Drop], P74 [Ixo Voltage Drop] ve P75'i [Flux Current Ref] ayarlamak için bir manuel veya otomatik yöntem sağlar. Sadece parametre P35 [Motor Ctrl Mode], 1 "Induction SV", 2 "Induct Econ" veya 3 "Induction FV" olarak ayarlandığında geçerlidir. "Ready" (0) – Parametre bu değere bir "Static Tune" veya "Rotate Tune" sonrasında geri döner; bu anda sürücüyü normal modda çalıştırmak için başka bir başlatma geçişi gereklidir. Ayrıca P73 [IR Voltage Drop], P74 [Ixo Voltage Drop] ve P75'in [Flux Current Ref] manuel olarak ayarlanmasına imkan tanır. "Calculate" (1) – P73 [IR Voltage Drop], P74 [Ixo Voltage Drop], P75 [Flux Current Ref] ve P621'i [Slip RPM @ FLA] otomatik ayarlamak için motor etiketindeki verileri kullanır. "Static Tune" (2) – Geçerli tüm modlarda P73'in [IR Voltage Drop] mümkün olan en iyi otomatik ayarı için bir duran motor stator testi başlatan ve bir Flux Vector (FV) modunda P74'ün [Ixo Voltage Drop] mümkün olan en iyi otomatik ayarı için bir duran motor kaçak endüksiyon testi başlatan geçici komut. Bu ayarın başlatılmasından sonra bir başlatma komutu gereklidir. Motor duruştayken kullanılır. "Rotate Tune" (3) – P75'in [Flux Current Ref] mümkün olan en iyi otomatik ayarı için bir "Static Tune" sonrasında bir dönüş testi başlatan geçici komut. Flux Vector (FV) modunda, enkoder geri beslemesi ile, P621'in [Slip RPM @ FLA] mümkün olan en iyi otomatik ayarı için bir test de çalıştırılır. Bu ayarın başlatılmasından sonra bir başlatma komutu gereklidir. **Önemli:** Eğer bir Sensorless Vector (SV) modu için dönüş ayarı kullanılıyorsa, motorun yük ile bağlantısı kesilmelidir, aksi takdirde sonuçlar geçerli olmayabilir. Bir Flux Vector (FV) modu ile, bağlanmış veya bağlanmamış bir yük geçerli sonuçlar oluşturur. **DİKKAT:** Bu prosedür sırasında motorun istenmeyen bir yönde dönmesi gerçekleşebilir. Yaralanma ve/veya ekipman hasarına karşı önlem almak için devam etmeden önce motorun yükten ayrılması önerilir. "Inertia Tune" (4) – Motor/yük kombinasyonunun atalet testini başlatan geçici komut. Sürücü atalet miktarını ölçerken motor hızlanacak ve yavaşlayacaktır. Bu opsiyon sadece P35'te [Motor Ctrl Mode] seçilmiş FV modları için geçerlidir. Motora bağlı bir yük ile, nihai test sonuçları alınmalıdır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Calculate" 0 = "Ready" 1 = "Calculate" 2 = "Static Tune" 3 = "Rotate Tune" 4 = "Inertia Tune"	RW	32-bit Tam Sayı
		71	**Autotune Torque** Otomatik Ayar Torku Akı akımı ve atalet testleri sırasında motora uygulanan motor torku.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 50.00 0.00/200.00	RW	Reel
		73	**IR Voltage Drop** IR Voltaj Düşmesi Sınıflandırma motor akımında motor statorunun direnci arasındaki voltaj düşme değeri. Sadece P35 [Motor Ctrl Mode], 1 "Induction SV", 2 "Induct Econ" veya 3 "Induction FV" olarak ayarlandığında kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak	RW	Reel
		74	**Ixo Voltage Drop** Ixo Voltaj Düşmesi Motor akımında motorun kaçak endüksiyonu arasındaki voltaj düşme değeri. Sadece P35 [Motor Ctrl Mode], 3 "Induction FV" olarak ayarlandığında kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak 0.00/P25 [Motor NP Volts]	RW	Reel
		75	**Flux Current Ref** Akı Akım Referansı Tam motor akısı için amper değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper P26 [Motor NP Amps] x 0.35 0.00/P26 [Motor NP Amps] x 0.995	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Autotune	76	**Total Inertia** Toplam Atalet Motor torkunda yüke bağlı olan bir motorun sıfırdan temel hıza çıkması için gereken saniye cinsinden zaman. Otomatik ayar sırasında hesaplanır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 2.00 0.01/600.00	RW	Reel
		77	**Inertia Test Lmt** Atalet Test Limiti Atalet Otomatik Ayar Testi sırasında motorun döndüğü maksimum devir sayısı. Değer sıfır olduğunda, limit etkin değildir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Devir 0.0 0.0/65535.0	RW	Reel
		78	**EncdrIss AngComp** Enkodersiz Açı Kompanzasyonu Motor kablosuna ve PWM Frekansına bağlı elektrik açısı kompanzasyonunu belirler. P35 [Motor Ctrl Mode] geri besleme olmadan FV modlarından birine ayarlandığında otomatik ayar sırasında belirlenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Rad 0.0000 -/+6.2831	RW	Reel
		79	**EncdrIss VltComp** Enkodersiz Voltaj Kompanzasyonu Motor kablosuna ve PWM Frekansına bağlı voltaj kompanzasyonunu belirler. P35 [Motor Ctrl Mode] geri besleme olmadan FV modlarından birine ayarlandığında otomatik ayar sırasında belirlenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak	RW	Reel
		80	**PM Cfg** Sabit Mıknatıslı Motor Yapılandırma			RW	16-bit Tam Sayı

Bu parametre P35 [Motor Ctrl Mode] tarafından seçilen PM FV modu için iki opsiyon içerir.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	IPMTqTrmEn	IPM Vqs Disa	PMStabAnglEn	StaticTestEn	Vqs Reg En	AutoOfstTest
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devreden çıkar
1 = Devreye al

Bit 0 "AutoOfstTest" – Bir güç döngüsünün ya da sürücü sıfırlamanın ardından sürücünün normal olarak çalışmasından önce PM Offset testinin yürütülmesine olanak verir. Geri besleme cihazı, mutlak geri besleme cihazı olmadığında gereklidir. Bit 2'nin etkin olması durumunda etkinleştirilemez. 90° mil dönüşüne izin verin. Testi tamamlamak için, P83'te [PM Ofst Tst Cur] ayarlanmış olan değerin arttırılması gerekebilir. Milin döndürülmesi mümkün değilse, Bit 0 ve 1'i, her başlatmada bir statik test yapmaya ayarlayın.

Bit 1 "Vqs Reg En" – Vqs regülatörünü etkinleştirir.

Bit 2 "StaticTestEn" – Sürücü başlamadan önce yürütülecek Statik testi etkinleştirir. Bit 0'ın etkin olması durumunda etkinleştirilemez.

Bit 3 "PMStabAnglEn" – Sabit Mıknatıslı Motor Denge Açısı Regülatörünü etkinleştirir. P35 [Motor Ctrl Mode] = 6 "PM FV" ve P125 [Pri Vel Fdbk Sel] = Açık Döngü olduğunda PM FV Enkodersiz için kullanılır.

Bit 4 "IPM Vqs Disa" – P35 [Motor Ctrl Mode] = 10 "IPM FV" olduğunda Vqs regülatörünü devre dışı bırakır.

Bit 5 "IPMTqTrmEn" – P35 [Motor Ctrl Mode] = 10 "IPM FV" olduğunda Tork Kesmeyi etkinleştirir.

		81	**PM PriEnc Offset** Sabit Mıknatıslı Motor Ana Enkoder Sapması Ana geri besleme enkoderinin sayımları ile PM motoru rotor akı merkezi pozisyonu arasındaki sapma miktarı. 1024 değeri 360 elektrik derecesine eşittir. Bu parametre bir güç çevrimi/sistem sıfırlaması sonrasındaki ilk çalıştırmada (P80 [PM Cfg] Bit 0 = 1) PM Sapma testi sırasında ve PM FV modunda otomatik ayarı sırasında güncellenir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/1023	RW	32-bit Tam Sayı
		82	**PM AltEnc Offset** Sabit Mıknatıslı Motor Alternatif Enkoder Sapması Alternatif geri besleme enkoderinin sayımları ile PM motoru rotor akış merkezi pozisyonu arasındaki sapma miktarı. 1024 değeri 360 elektrik derecesine eşittir. Bu parametre bir güç çevrimi/sistem sıfırlaması sonrasındaki ilk çalıştırmada (P80 [PM Cfg] Bit 0 = 1) PM Sapma testi sırasında ve PM FV modunda otomatik ayarı sırasında güncellenir. Sadece Otomatik Tak Geçişi sırasında Alternatif Hız Geri Beslemesi kullanıldığında etkindir (bkz. P635 [Spd Options Ctrl]).	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/1023	RW	32-bit Tam Sayı
		83	**PM OfstTst Cur** Sabit Mıknatıslı Motor Sapma Testi Akımı PM FV modundaki otomatik ayar testlerinden biri olan PM Sapma Testi sırasında motor nominal akımının yüzdesi olarak akım komutunun büyüklüğü.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 40.00 0.00/200.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Autotune	84	**PM OfstTst CRamp** Sabit Mıknatıslı Motor Sapma Testi Akımı Artış PM FV modunda PM Sapma Testi sırasındaki akım komutunun artış süresi, P80 [PM Cfg] akım komutu büyüklüğüne ulaşmak için artış süresi olarak tanımlanır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 3.00 0.00/100.00	RW	Reel
		85	**PM OfstTst FRamp** Sabit Mıknatıslı Motor Sapma Testi Frekansı Artış 0'dan 3 Hz'e artış süresi olarak tanımlanan PM FV modunda PM Sapma Testi sırasında akım komutunun frekans artış süresini belirler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 60.00 0.00/1000.00	RW	Reel
		86	**PM CEMF Voltage** Sabit Mıknatıslı Motor ters indükleme kuvveti Temel motor hızına normalleştirilen fazlar arası rms değerinde görüntülenen ters endükleme kuvveti (CEMF) voltajı. PM FV modunda otomatik ayarın tamamlanmasından sonra güncellenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt P25 [Motor NP Volts] x 0.0675 0.00/P25 [Motor NP Volts] x 1.5	RW	Reel
		87	**PM IR Voltage** Sabit Mıknatıslı Motor Stator Voltaj Düşmesi Fazlar arası rms değerinde görüntülenen motor akımındaki PM motorunun stator direnci arasındaki voltaj. PM FV modunda otomatik ayarın tamamlanmasından sonra güncellenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak	RW	Reel
		88	755 **PM IXq Voltage** Sabit Mıknatıslı Motor Q-Ekseni Stator Endüktansı Voltaj Düşmesi Motor akımında ve fazlar arası rms değerinde görüntülenen motor akımında PM motorunun q ekseni stator endüktansı arasındaki voltaj. Bu parametre PM FV modunda otomatik ayarın tamamlanmasından sonra güncellenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt P25 [Motor NP Volts] x 0.0435 0.00/P25 [Motor NP Volts] x 1.5	RW	Reel
		89	755 **PM IXd Voltage** Sabit Mıknatıslı Motor D-Ekseni Stator Endüktansı Voltaj Düşmesi Motor akımında ve fazlar arası rms değerinde görüntülenen motor akımında PM motorunun d ekseni stator endüktansı arasındaki voltaj. PM FV modunda otomatik ayarın tamamlanmasından sonra güncellenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt P25 [Motor NP Volts] x 0.0435 0.00/P25 [Motor NP Volts] x 1.5	RW	Reel
		91	**PM Vqs Reg Kp** Sabit Mıknatıslı Motor Vqs Regülatörü Oransal Kazanç PM FV modunda vqs regülatörünün oransal kazancı. P80 [PM Cfg] Bit 1 = 1 olduğunda, vqs regülatörü motor voltajı DC bara voltajı tarafından sınırlandırılan motor voltajını geçtiğinde veya motor voltajı P36 [Maximum Voltage] tarafından ayarlanan motor voltajını geçtiğinde etkin hale gelecektir.	Varsayılan: Min/Maks:	2.50 0.00/1000.00	RW	Reel
		92	**PM Vqs Reg Ki** Sabit Mıknatıslı Motor Vqs Regülatörü İntegral Kazanç PM FV modunda vqs regülatörünün integral kazancı.	Varsayılan: Min/Maks:	0.50 0.00/1000.00	RW	Reel
		93	**PM Dir Test Cur** Sabit Mıknatıslı Motor Yön Testi Akımı P35 [Motor Ctrl Mode] opsiyonu 6 "PM FV" seçildiğinde yön testi sırasında komut verilen akım miktarı. Başlat özelliği kullanıldığında, bu değer otomatik olarak motor sınıflandırma akımının %10'una ayarlanır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper P26 [Motor NP Amps]/10 0.00/P26 [Motor NP Amps]	RW	Reel
		120	755 **PM IXqVoltage125** Sabit Mıknatıslı Motor Q-Ekseni Stator Endüktansı Voltaj Düşmesi %125 %125 sınıflandırmalı motor akımında ve hattan hatta rms değerinde görüntülenen nominal motor akımında PM motorunun q ekseni stator endüktansı arasındaki voltaj. Bu parametre PM FV modunda otomatik ayarın tamamlanmasından sonra güncellenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt P25 [Motor NP Volts] x 0.0435 0.0000/P25 [Motor NP Volts] x 1.5	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Autotune	1630	**IPM_Lq_25_pct** %25 Iq IPM Kontrol için Lq Lq değerini %25 akıma ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	mH 0.00 0.00/999990.00	RW	Reel
		1631	**IPM_Lq_50_pct** %50 Iq IPM Kontrol için Lq Lq değerini %50 akıma ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	mH 0.00 0.00/999990.00	RW	Reel
		1632	**IPM_Lq_75_pct** %75 Iq IPM Kontrol için Lq Lq değerini %75 akıma ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	mH 0.00 0.00/999990.00	RW	Reel
		1633	**IPM_Lq_100_pct** %100 Iq IPM Kontrol için Lq Lq değerini %100 akıma ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	mH 0.00 0.00/999990.00	RW	Reel
		1634	**IPM_Lq_125_pct** %125 Iq IPM Kontrol için Lq Lq değerini %125 akıma ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	mH 0.00 0.00/999990.00	RW	Reel
		1635	**IPM_Ld_0_pct** %0 Id IPM Kontrol için Ld Ld değerini %0 akıma ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	mH 0.00 0.00/999990.00	RW	Reel
		1636	**IPM_Ld_100_pct** %100 Id IPM Kontrol için Ld Ld değerini %100 akıma ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	mH 0.00 0.00/999990.00	RW	Reel
		1646	**IPM PriOffstComp** IPM Ana Enkoder Ofset Kompanzasyonu IPM Ana Ofset Kompanzasyonu, AutoTune grubu.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/512	RW	Reel
		1647	**IPM AltOffstComp** IPM Alternatif Enkoder Ofset Kompanzasyonu IPM Alternatif Ofset Kompanzasyonu, AutoTune grubu.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/512	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Vektör Regülatörü	**95**	**VCL Cur Reg BW** Vektör Kapalı Döngü Akım Regülatörü Bant Genişliği Motor otomatik ayar sonuçlarını baz alarak ve kazançları (P96 ve P97) otomatik olarak ayarlayarak bant genişliğini ayarlar. Bant genişliğinin değeri sıfır (varsayılan) olduğunda akım regülatörü kazançları manuel olarak ayarlanabilir. P95, P96 ve P97 için varsayılan değerler genel olarak mükemmel performans sağlar ve normalde ayarlanmaları gerekmez.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 0.0 0.0/9999.0	RW	Reel
		96	**VCL Cur Reg Kp** Vektör Kapalı Döngü Akım Regülatörü Oransal Kazanç Akım regülatörünün oransal kazancı. P95 sıfır olarak belirlendiğinde ayarlanabilir. P95, P96 ve P97 için varsayılan değerler genel olarak mükemmel performans sağlar ve normalde ayarlanmaları gerekmez.	Varsayılan: Min/Maks:	1250.0 0.0/50000.0 753 0.0/10000.0 755	RW	Reel
		97	**VCL Cur Reg Ki** Vektör Kapalı Döngü Akım Regülatörü İntegral Kazanç Akım regülatörünün integral kazancı. P95 sıfır olarak belirlendiğinde ayarlanabilir. P95, P96 ve P97 için varsayılan değerler genel olarak mükemmel performans sağlar ve normalde ayarlanmaları gerekmez.	Varsayılan: Min/Maks:	60.0 0.0/50000.0 753 0.0/10000.0 755	RW	Reel
		98	**VEncdls FReg Kp** Enkodersiz Vektör Frekans Regülatörü Oransal Kazanç Motor kablosuna ve PWM Frekansına bağlı elektrik açısı kompanzasyonunu belirler. P35 [Motor Ctrl Mode] geri besleme olmadan FV modlarından birine ayarlandığında otomatik ayar sırasında belirlenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz/A 524.0 0.0/100000.0	RW	Reel
		99	**VEncdls FReg Ki** Enkodersiz Vektör Frekans Regülatörü İntegral Kazanç P35 [Motor Ctrl Mode] geri besleme olmadan FV modlarından birine ayarlandığında otomatik ayar sırasında belirlenir. Motor kablosuna ve PWM Frekansına bağlı voltaj kompanzasyonunu belirler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz/A 9080.0 0.0/100000.0	RW	Reel
		100	**Slip Reg Enable** Kayma Regülatörü Devreye Al Kayma frekans regülatörünü devreye alır veya devreden çıkarır. Bu seçim sadece motor kontrol modu flux vector endüksiyon (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için ve enkoder geri beslemesi kullanıldığında etkindir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Enabled" 0 = "Disabled" 1 = "Enabled"	RW	32-bit Tam Sayı
		101	**Slip Reg Ki** Kayma Regülatörü İntegral Kazanç Kayma frekans regülatörü için integral kazanç	Varsayılan: Min/Maks:	10.00 0.00/10000.00	RW	Reel
		102	**Slip Reg Kp** Kayma Regülatörü Oransal Kazanç Kayma frekans regülatörü için oransal kazanç	Varsayılan: Min/Maks:	0.50 0.00/10000.00	RW	Reel
		103	**Flux Reg Enable** Akı Regülatörü Devreye Al Akı regülatörünü devreye alır veya devreden çıkarır. Bu seçim sadece motor kontrol modu flux vector endüksiyon (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Enabled" 0 = "Disabled" 1 = "Enabled"	RW	32-bit Tam Sayı
		104	**Flux Reg Ki** Akı Regülatörü İntegral Kazanç Akı regülatörü için integral kazanç.	Varsayılan: Min/Maks:	30.00 0.00/10000.00	RW	Reel
		105	**Flux Reg Kp** Akı Regülatörü Oransal Kazanç Akı regülatörü için oransal kazanç.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.00/10000.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Vektör Regülatörü	**106**	**Trq Adapt Speed** Tork Uyarlama Hızı Adaptif tork kontrol regülatörlerinin motor etiket frekansının yüzdesi olarak etkin hale geldiği çalışma frekansı (hız). Bu seçim sadece motor kontrol modu flux vector endüksiyon (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 10.00 0.00/100.00	RW	Reel
		107	**Trq Adapt En** Tork Uyarlama Devreye Al Adaptif tork kontrolünü devreye alır veya devreden çıkarır. Bu seçim sadece motor kontrol modu flux vector endüksiyon (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Enabled" 0 = "Disabled" 1 = "Enabled"	RW	32-bit Tam Sayı
		108	**Phase Delay Comp** Faz Gecikme Kompanzasyonu Akım geri beslemesi için örnek gecikme kompanzasyonu kazancını ayarlamakta kullanılır. Kazanç kompanzasyonu örnek zamanına ölçeklendirilir (örneğin, +1.0, pozitif 1 örnek zamanının kompanzasyonu olacaktır).	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+100.00	RW	Reel
		109	**Trq Comp Mode** Tork Kompanzasyon Modu Otomatik: Otomatik ayar sonrasında tork kompanzasyon kazançlarını (P110 [Trq Comp Mtring] ve P111 [Torque Comp Regen]) günceller.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Auto" 0 = "Manual" 1 = "Auto"	RW	32-bit Tam Sayı
		110	**Trq Comp Mtring** Tork Kompanzasyonu Motor Motor gücü için tork komutuna uygulanan motor tork kompanzasyonu. Bu parametre manuel olarak ayarlanabilir veya otomatik ayar sırasında otomatik olarak belirlenebilir. (Bakınız P109 [Trq Comp Mode].) Manuel modda, %5 değeri komut verilen torku %5 artıracaktır (kazanç 1.05). Bu akış vektörü motor kontrol modu için kullanılır (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV").	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+50.00	RW	Reel
		111	**Trq Comp Regen** Tork Kompanzasyonu Rejenerasyon Rejenerasyon torku için tork komutuna uygulanan motor tork kompanzasyonu. Bu parametre manuel olarak ayarlanabilir veya otomatik ayar sırasında otomatik olarak belirlenebilir. (Bakınız P109 [Trq Comp Mode].) Manuel modda, -%3 değeri komut verilen torku %3 azaltacaktır (kazanç 0.97). Bu akış vektörü motor kontrol modları için kullanılır (P35 [Motor Ctrl Mode]).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+50.00	RW	Reel
		112	**Slip Adapt Iqs** Kayma Uyarlama Iqs Adaptif kayma frekans regülatörünün etkin duruma geldiği birim başına Iqs seviyesi. P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV" olduğunda etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.05 0.00/1.00	RW	Reel
		113	**SFAdapt SlewLmt** Kayma ve Akı Uyarlama Değişim Limiti Motor hızı P106'da [Trq Adapt Speed] ayarlanan seviyeye ulaştıktan sonra regülatörler açılmadan önce kayma, akı ve tork regülatörlerinin yaklaşmasına izin verilen süre. P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV" olduğunda etkindir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/60.00	RW	Reel
		114	**SFAdapt SlewRate** Kayma ve Akı Uyarlama Değişim Hızı Regülatörler devreye alınmadan önce kayma ve akı regülatörlerinin yaklaşabileceği oran. P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV" olduğunda etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.004999 0.000009/1.000000	RW	Reel
		115	**SFAdapt CnvrgLvl** Kayma ve Akı Uyarlama Yaklaşma Seviyesi Yakınlaşmayı gösteren kayma ve akı regülatörü hata seviyesi. P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV" olduğunda etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.009999 0.000009/1.000000	RW	Reel
		116	**SFAdapt CnvrgLmt** Kayma ve Akı Uyarlama Yaklaşma Limiti Hata P115'de [SFAdapt CnvrgLvl] ayarlanan seviyenin altına düştükten sonra uyarlama regülatörleri devreye alınmadan önce yaklaşma süresi. P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV" olduğunda etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.500 0.000/5.000	RW	Reel
		120	Bkz. sayfa 59.				

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Vektör Regülatörü	**1629**	**IPM Bus Prot** IPM Bara Koruma P1641 [IPM Max Spd] için maksimum değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 60 0/39000	RW	Reel
		1637	**IPMVqFFwdCemf** IPM Vq Ön Besleme CEMF P35 [Motor Ctrl Mode] = 10 "IPM FV" olduğunda, Vq referansındaki ön besleme voltajına ait CEMP bileşeninin yüzdesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.0 0.0/100.0	RW	Reel
		1638	**IPMVqFFwdLdIdWe** IPM Vq Ön Besleme LdIdwe P35 [Motor Ctrl Mode] = 10 "IPM FV" olduğunda, Vq referansındaki ön besleme voltajına ait (Ld x Id x we) bileşeninin yüzdesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.0 0.0/100.0	RW	Reel
		1639	**IPMVdFFwdLqIqWe** IPM Vd Ön Besleme LqIqwe P35 [Motor Ctrl Mode] = 10 "IPM FV" olduğunda, Vd referansındaki ön besleme voltajına ait (Lq x Iq x we) bileşeninin yüzdesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.0 0.0/100.0	RW	Reel
		1640	**IPM Max Cur** IPM Maksimum Akım Akım açtırma seviyesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 200.0 0.0/400.0	RW	Reel
		1641	**IPM Max Spd** IPM Maksimum Hız AutoTune'dan maksimum hız sınırını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 0.00 0.00/39000.00	RW	Reel
		1642	**IPM TrqTrim Kp** IPM Kontrolü için Tork Kesme Kp Kazancı Tork Kesme fonksiyonu için Kp süresini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.10 0.00/100.00	RW	Reel
		1643	**IPM TrqTrim Ki** IPM Kontrolü için Tork Kesme Ki Kazancı Tork Kesme fonksiyonu için Ki süresini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.00/100.00	RW	Reel
		1644	**IPM TrqTrim HLim** IPM Kontrolü için Tork Kesme Yüksek Sınırı Tork Kesme fonksiyonu yüksek sınırı ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.20 0.00/2.00	RW	Reel
		1645	**IPM TrqTrim LLim** IPM Kontrolü için Tork Kesme Alçak Sınırı Tork Kesme fonksiyonu alçak sınırı ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	-0.20 -2.00/0.00	RW	Reel

Sürücü (Port 0)
Geri Besleme ve I/O Dosyası

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Geri Besleme	125	**Pri Vel Fdbk Sel** Ana Hız Geri Besleme Seç Sürücü, bir Automatic Tach Switchover kullanılmadan çalışırken kullanılacak olan P3 [Mtr Vel Fdbk] ve P131 [Active Vel Fdbk] kaynağını seçer. Mümkün olan seçimler aşağıdadır: Port 0 – Open Loop Fdbk, Port 0 – Simulator Fdbk ve bir geri besleme modülü bulunan herhangi bir Port (örneğin, Enkoder). Devreden Çıkarılan ve Açık Open Loop Fdbk seçimleri fonksiyonel olarak eşdeğerdir ve Açık Döngü varsayılan ayardır. Açık Döngü hız geri beslemesi, P1 [Output Frequency] ve P5 [Torque Cur Fdbk] baz alınarak hesaplanır, P621 [Slip RPM @ FLA] kullanılarak ayarlanır. Simulator Fdbk, P35 [Motor Ctrl Mode] için Flux Vector seçimlerinde mevcuttur. Simülator hız geri beslemesi P690 [Limited Trq Ref] ve P76 [Total Inertia] baz alınarak hesaplanır. Bu seçim, motor hareketi istenmediğinde sürücü çalışma kontrolü ve testi için kullanılır. Simülasyon modunda, sürücünün güç invertörü kısmının geçişi devreden çıkarılır. Bir enkoder modülü içeren herhangi bir opsiyon modülü portunun seçimi ölçülen değer baz alınan P3'e [Mtr Vel Fdbk] neden olur. Seçilen geri besleme modülünden elde edilen veriler motor hızı geri beslemesini belirlemek için kullanılır. Ana geri besleme, Otomatik Geri Besleme Kayıp Geçişi opsiyonunu belirtir. Bu opsiyon, ana geri besleme kaynağının kaybı durumunda, otomatik olarak ana kaynaktan alternatif geri besleme kaynağına geçiş yapacaktır. Bu opsiyon kullanılmıyorsa, bu durumda ana geri besleme her zaman aktif geri besleme kaynağı olacaktır. Aktif geri besleme kaynağı, tipik olarak ana geri beslemedir.	Varsayılan: Min/Maks:	137 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		126	**Pri Vel FdbkFltr** Ana Hız Geri Besleme Filtre P125 [Pri Vel Fdbk Sel] tarafından seçilen motor hızı geri besleme kaynağına uygulanan bir filtre ayarını ayarlar. Bu filtrenin amacı geri besleme sinyalindeki parazit seviyesini azaltmaktır. Parametre 636'daki [Speed Reg BW] değerden daha yüksek bir değer için seçim yapın. Bu N gecikme ayarına sahip hareketli ortalama tipi bir filtredir; N bir tam sayıdır (0, 1, 2. . .). Sıfır değeri filtreleme ve gecikme olmamasını sağlar. Büyük N değerleri daha fazla filtreleme ve gecikmeye neden olur. Bu filtre için en iyi ayar geri besleme sinyalindeki parazit seviyesine ve hız regülatörünün bant genişliği ayarına bağlıdır. P35 [Motor Ctrl Mode] için Flux Vector seçimlerinde, P636 [Speed Reg BW] ayarının sıfır olmayan bir değere getirilmesi sürücüyü otomatik kazanç/filtre ayarlama moduna getirir. Sürücü otomatik ayarlama modundayken, P666 [Speed Comp Gain] ve muhtemelen P644 [Spd Err Filt BW] değeri ayarlanır ve bu ayar için P126 [Pri Vel FdbkFltr] ayarı baz alınır. P644 [Spd Err Filt BW] otomatik ayarı, P704 [InAdp LdObs Mode] 1 "InertiaAdapt" olarak ayarlandığında geri besleme filtre ayarından bağımsızdır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "50R/S Noise" 0 = "190R/S Noise" 1 = "160R/S Noise" 2 = "100R/S Noise" 3 = "50R/S Noise" 4 = "25R/S Noise" 5 = "12R/S Noise" 6 = "6R/S Noise" 7 = "3R/S Noise"	RW	32-bit Tam Sayı
		127	**Pri Vel Feedback** Ana Hız Geri Beslemesi Ana Hız Geri Beslemesi Gecikme filtresinin çıkışı, P300 [Speed Units] değerine bağlı olarak Hz ve dev/dak biriminde. Gecikme filtresinin ayarı P126 [Pri Vel FdbkFltr] kullanılarak yapılır. Ana Hız Geri Beslemesi, sürücü Automatic Tach Switchover kullanılmadan çalıştığında kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		128	**Alt Vel Fdbk Sel** Alternatif Hız Geri Besleme Seç Sürücü, bir Automatic Tach Switchover ile çalıştığında kullanılacak olan P3 [Mtr Vel Fdbk] ve P131 [Active Vel Fdbk] kaynağını seçer. Alternatif geri besleme, Otomatik Geri Besleme Kayıp Geçişi opsiyonunu belirtir. Bu opsiyon, ana geri besleme kaynağının kaybı durumunda, otomatik olarak ana kaynaktan alternatif geri besleme kaynağına geçiş yapacaktır. Bu opsiyon kullanılmıyorsa, bu durumda ana geri besleme her zaman aktif geri besleme kaynağı olacaktır. Aktif geri besleme kaynağı, tipik olarak ana geri beslemedir.	Varsayılan: Min/Maks:	137 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Geri Besleme	129	**Alt Vel FdbkFltr** Alternatif Hız Geri Besleme Filtre P128 [Alt Vel Fdbk Sel] tarafından seçilen motor hızı geri besleme kaynağına uygulanan bir filtre ayarını ayarlar. Bu filtrenin amacı geri besleme sinyalindeki parazit seviyesini azaltmaktır. Filtre ayarlaması ve çalışması P126'ya [Pri Vel FdbkFltr] benzerdir. Parametre 648'deki [Alt Speed Reg BW] değerden daha yüksek bir değer için seçim yapın.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "50R/S Noise" 0 = "190R/S Noise" 1 = "160R/S Noise" 2 = "100R/S Noise" 3 = "50R/S Noise" 4 = "25R/S Noise" 5 = "12R/S Noise" 6 = "6R/S Noise" 7 = "3R/S Noise"	RW	32-bit Tam Sayı
		130	**Alt Vel Feedback** Alternatif Hız Geri Beslemesi Alternatif Hız Geri Beslemesi Gecikme filtresinin çıkışı, P300 [Speed Units] değerine bağlı olarak Hz ve dev/dak biriminde görüntülenir. Gecikme filtresinin ayarı P126 [Pri Vel FdbkFltr] kullanılarak yapılır. Alternatif Hız Geri Beslemesi, sürücü bir Automatic Tach Switchover ile çalıştığında kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		131	**Active Vel Fdbk** Etkin Hız Geri Beslemesi Flux Vector kontrolünün hız regülatörü ya da V/Hz ve Sensorless Vector hız regülatörü tarafından kullanılan etkin motor hızı geri besleme değeri. Kullanımda olan bu değer Ana/Alternatif geri besleme seçiminin sonucudur. Sürücü bir Automatic Tach Switchover olmadan çalıştığında, P127 [Pri Vel Feedback] seçilmiştir. Sürücü bir Automatic Tach Switchover ile çalıştığında, P130 [Alt Vel Feedback] seçilecektir. Bir Automatic Tach Switchover meydana geldiğinde, Durum Biti 5 "FdbkLoss Sw0" P936'da [Drive Status 2] ayarlanacaktır. Açık döngülü geri besleme kullanılarak vektör kontrol modu haricindeki bir modda (V/Hz ya da Sensorless Vector) çalışırken, Etkin Hız Geri Beslemesi parametre değeri, P597'deki [Final Speed Ref] değeri izleyecektir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		132	**Aux Vel Fdbk Sel** Yardımcı Hız Geri Beslemesi Seç Sürücünün P134 [Aux Vel Feedback] kaynağını seçer. Mümkün olan seçimler P125 [Pri Vel Fdbk Sel] için olanlar ile aynıdır. Yardımcı geri besleme kaynağı, bir hız referansı seçimi olarak kullanıma sunulmuştur. Sürücünün hız referansı kaynağının bir enkoder olması gerektiğinde kullanılabilir.	Varsayılan: Min/Maks:	137 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		133	**Aux Vel FdbkFltr** Yardımcı Hız Geri Besleme Filtre P132 [Aux Vel Fdbk Sel] tarafından seçilen P134'e [Aux Vel Feedback] uygulanan bir filtre ayarını değiştirir. Bu filtrenin amacı geri besleme sinyalinde bulunan parazit seviyesini azaltmaktır. Filtre ayarlaması ve çalışması P126'ya [Pri Vel FdbkFltr] benzerdir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "50R/S Noise" 0 = "190R/S Noise" 1 = "160R/S Noise" 2 = "100R/S Noise" 3 = "50R/S Noise" 4 = "25R/S Noise" 5 = "12R/S Noise" 6 = "6R/S Noise" 7 = "3R/S Noise"	RW	32-bit Tam Sayı
		134	**Aux Vel Feedback** Yardımcı Hız Geri Beslemesi Yardımcı Hız Geri Beslemesi Gecikme filtresinin çıkışı, P300 [Speed Units] değerine bağlı olarak Hz ve dev/dak biriminde. Gecikme filtresinin ayarı P126 [Pri Vel FdbkFltr] kullanılarak yapılır. Genel olarak bir hız referans kaynağı olarak kullanılır. Bu seçim P545 [Spd Ref A Sel] ve P550 [Spd Ref B Sel] içerisinde mevcuttur.	Birimler Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		135	**Psn Fdbk Sel** Pozisyon Geri Besleme Seçim P847 [Psn Fdbk] kaynağını seçer. Mümkün olan seçimler aşağıdadır: Port 0 – Simulator Fdbk ve bir geri besleme modülü içeren herhangi bir Port (örneğin, Enkoder). Açık Döngülü Geri Besleme Pozisyon Geri Besleme kaynağı olarak mevcut değildir. Varsayılan ayar P138'dir [Simulator Fdbk]. Bu pozisyon geri beslemesinin P690 [Limited Trq Ref] ve P76 [Total Inertia] baz alınarak hesaplandığı bir test modudur. Pozisyon kontrolü kullanıldığında, geçerli bir pozisyon geri besleme kaynağı seçilmelidir.	Varsayılan: Min/Maks:	138 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Geri Besleme	136	755 **Load Psn FdbkSel** Yük Pozisyonu Geri Besleme Seç Pozisyon kontrolü için bir pozisyon yük geri besleme kaynağı seçer. Pozisyon yük geri beslemesi P847 [Psn Fdbk] seçilen pozisyon geri besleme değerini gösterir. Değer, pozisyon regülatörü entegrasyon kanalı için ana geri beslemeyi oluşturur.	Varsayılan: Min/Maks:	847 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		137	**Open Loop Fdbk** Açık Döngülü Geri Besleme Hız Geri Beslemesi Seçim parametrelerinden biri için mevcut olan hesaplanan motor geri besleme kaynağı – P125 [Pri Vel Fdbk Sel], P128 [Alt Vel Fdbk Sel] ve P132 [Aux Vel Fdbk Sel]. Açık Döngülü Geri Besleme Pozisyon Geri Besleme kaynağı olarak mevcut değildir. Açık Döngülü Geri Beslemenin parametre değeri P141 [Virtual Enc EPR] tarafından belirlenen şekilde enkoder sayım birimine sahiptir. Açık Döngülü geri besleme, P1 [Output Frequency] ve P5 [Torque Cur Fdbk] baz alınarak hesaplanır, P621 [Slip RPM @ FLA] kullanılarak ayarlanır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		138	**Simulator Fdbk** Simulator Geri Beslemesi Simulator Geri Beslemesi hesaplanan bir motor geri besleme kaynağıdır. P35 [Motor Ctrl Mode] içerisinde seçilen herhangi bir Flux Vector kontrol modu ile çalışılırken kullanılabilir. Simulator Geri Beslemesi herhangi bir Hız Geri Beslemesi Seçim parametresi ile kullanılabilir: P125 [Pri Vel Fdbk Sel], P128 [Alt Vel Fdbk Sel] ve P132 [Aux Vel Fdbk Sel]. Simulator Geri Beslemesi, P135 [Psn Fdbk Sel] tarafından seçilen şekilde bir Pozisyon geri besleme kaynağı olarak da kullanılabilir. Simulator Geri Beslemesinin parametre değeri P141 [Virtual Enc EPR] tarafından belirlenen şekilde enkoder sayım birimine sahiptir. Simülator hız geri beslemesi P690 [Limited Trq Ref] ve P76 [Total Inertia] baz alınarak hesaplanır. Bu seçim, motor hareketi istenmediğinde sürücü çalışma kontrolü ve testi için kullanılır. Simülasyon modunda, sürücünün güç invertörü kısmının geçişi devreden çıkarılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		139	755 **Delayed Spd Ref** Gecikmeli Hız Referansı P594 [Ramped Spd Ref]'in bir örnek periyodu geciken çıkışı. Birden fazla sürücü kontrol edildiğinde, bazı uygulamalarda hız referans değerinin senkronize edilmesi için kullanılır. Bu uygulamalarda, master hız referansını sağlayan sürücü [Delayed Spd Ref] değerini kullanacaktır. P635 [Spd Options Ctrl] Bit 8 "Delayed Ref" olarak ayarlamak master sürücüde gecikmeli referansı seçecektir. Sonrasında P594 [Ramped Spd Ref] bir haberleşme bağlantısı ile diğer slave sürücülere iletilecektir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		140	755 **Virtual EncDelay** Sanal Enkoder Gecikmesi P142 [Virtual Enc Psn]'in bir örnek periyodu gecikmiş çıkışı. Bazı uygulamalarda bir sürücü haberleşme bağlantısı aracılığıyla pozisyon referansının faz senkronizasyonunu yapmak için kullanılır. Master bir örnek gecikir ve takip eden sürücüler pozisyon referanslarını günceller – sonrasında tüm sürücüler aynı anda örnek pozisyonunu alır. Takip eden sürücüler bir gecikme seçmez. Gecikmeli veya gecikmesiz pozisyon referansının seçimi, P766 [Psn Direct Stpt] içerisinde istenen parametre seçilerek yapılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 -2147483648/2147483624	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		141	755 **Virtual Enc EPR** Sanal Enkoder Edges (Kenar)/Devir Sanal enkoderin Eşdeğer Edges (Kenar) (EPR)/Devir değeri veya hat sayımı. Sanal enkoder, değeri hız referansı kullanılarak belirlenen bir pozisyon referansına sahiptir. Aynı Pals/Devir (PPR) değerine sahip olan bir reel enkoder ile aynı hızda palsları biriktirir. Eşdeğer PPR değerini girin. Örneğin, 1024 EPR'ye sahip bir enkoder ile eşleştirmek için 1024 PPR değerini girin.	Varsayılan: Min/Maks:	4096 10/67108864	RW	32-bit Tam Sayı
		142	755 **Virtual Enc Psn** Sanal Enkoder Pozisyonu Sanal enkoderin 32 bit pals akümülatörü. Biriken pals sayısı reel enkoderin donanım akümülatörüne eşdeğerdir. P141 [Virtual Enc EPR] içerisinde belirlenmiş olan değerin 4x hızında birikim gerçekleştirir. Akümülatör pozisyon devreye alındıktan sonra sıfırdan başlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Dij Gir Fonksiyonları	150	**Digital In Cfg** Dijital Giriş Yapılandır DI Run (Çalışma) tipi parametreler için çalışmayı tanımlar. "Run Edge" (0) – Sürücünün çalışması amacıyla kontrol fonksiyonu için artan bir edge (kenar) (geçişi kapatmak için açık) gereklidir. "Çalışma Düzeyi" (1) – Bir çalışma düzeyi girişi sağlar. Etkinleştirmek veya hata için bir geçiş gerektirmez, ancak durdurmak için bir geçiş gereklidir. 1 "Run Level" olarak ayarlandığında, bir duruş bildirildiğinde bir çalıştırma komutunun yokluğu belirtilir ve parametre 935 [Drive Status 1] Bit 0 düşük olacaktır. **DİKKAT:** Eğer bu parametre uygun olmayan bir uygulamada kullanılırsa ekipman hasarı ve/veya kişisel yaralanmalar meydana gelebilir. Yerel, ulusal ve uluslararası kanunları, standartları, düzenlemeleri veya endüstri talimatlarını göz önünde bulundurmadan bu fonksiyonu kullanmayın.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Run Edge" 0 = "Run Edge" 1 = "Run Level"	RW	32-bit Tam Sayı
		155	**DI Enable** Dijital Giriş Devreye Al Sürücüyü devreye almak için dijital bir giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		156	**DI Clear Fault** Dijital Giriş Hata Silme Hataları silmek için dijital bir giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		157	**DI Aux Fault** Dijital Giriş Yardımcı Hata Harici bir yardımcı hatası tetiklemek için kullanılan bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		158	**DI Stop** Dijital Giriş Durdur Bir durdurma komutu oluşturmak için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		159	**DI Cur Lmt Stop** Dijital Giriş Akım Limiti Duruş Akım ile sınırlandırılmış duruş gerçekleştirmek için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		160	**DI Coast Stop** Dijital Giriş Serbest Duruş Serbest duruş gerçekleştirmek için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		161	**DI Start** Dijital Giriş Başlat Sürücüyü başlatmak için dijital bir giriş atar (3 telli kontrol).	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		162	**DI Fwd Reverse** Dijital Giriş İleri Geri Geri yöne doğru komut vermek için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		163	**DI Run** Dijital Giriş Çalışma Sürücüyü çalıştırmak için dijital bir giriş atar (2 telli kontrol).	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		164	**DI Run Forward** Dijital Giriş İleri Çalışma Sürücüyü çalıştırmak için dijital bir giriş atar (2 telli kontrol) ve ileri yöne komut verir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		165	**DI Run Reverse** Dijital Giriş Geri Çalışma Sürücüyü çalıştırmak için dijital bir giriş atar (2 telli kontrol) ve geri yöne komut verir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		166	**DI Jog 1** Dijital Giriş Jog 1 P556 [Jog Speed 1] hızında sürücüyü jog durumunda çalıştırmak için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

<table>
<tr><th>Dosya</th><th>Grup</th><th>No.
Görüntülenen Ad
Tam Ad
Açıklama</th><th colspan="2">Değerler</th><th>Okuma-Yazma</th><th>Veri Tipi</th></tr>
<tr><td rowspan="13">GERİ BESLEME ve I/O</td><td rowspan="13">Dij Gir Fonksiyonları</td><td>167
DI Jog 1 Forward
Dijital Giriş Jog 1 İleri
P556 [Jog Speed 1] hızında sürücüyü jog durumunda ileri yönde çalıştırmak için bir dijital giriş atar.</td><td>Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>0.00
0.00/159999.15</td><td>RW</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>168
DI Jog 1 Reverse
Dijital Giriş Jog 1 Geri
P556 [Jog Speed 1] hızında sürücüyü jog durumunda geri yönde çalıştırmak için bir dijital giriş atar.</td><td>Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>0.00
0.00/159999.15</td><td>RW</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>169
DI Jog 2
Dijital Giriş Jog 2
P557 [Jog Speed 2] hızında sürücüyü jog durumunda çalıştırmak için bir dijital giriş atar.</td><td>Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>0.00
0.00/159999.15</td><td>RW</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>170
DI Jog 2 Forward
Dijital Giriş Jog 2 İleri
P557 [Jog Speed 2] hızında sürücüyü jog durumunda ileri yönde çalıştırmak için bir dijital giriş atar.</td><td>Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>0.00
0.00/159999.15</td><td>RW</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>171
DI Jog 2 Reverse
Dijital Giriş Jog 2 Geri
P557 [Jog Speed 2] hızında sürücüyü jog durumunda geri yönde çalıştırmak için bir dijital giriş atar.</td><td>Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>0.00
0.00/159999.15</td><td>RW</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>172
DI Manual Ctrl
Dijital Giriş Manuel Kontrol
Manuel kontrol komutu vermek için bir dijital giriş atar. Başlat, jog ve yön dijital girişin seçkin kontrolü altındadır. P563 [DI ManRef Sel], üzerine P328 [Alt Man Ref Sel] tarafından yazılmadıkça hız referansının kaynağıdır.</td><td>Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>0.00
0.00/159999.15</td><td>RW</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>173
174
175
DI Speed Sel 0
DI Speed Sel 1
DI Speed Sel 2
Dijital Giriş Hız Seçim n
Aşağıdaki şekilde hız referansları arasında seçim yapmak için kullanılan dijital girişleri atar:
<table>
<tr><th colspan="3">Giriş Durumu (1 = Giriş Devrede)</th><th rowspan="2">Otomatik Referans Kaynağı (Parametre)</th></tr>
<tr><th>DI Speed Sel 2</th><th>DI Speed Sel 1</th><th>DI Speed Sel 0</th></tr>
<tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>Reference A (P545)</td></tr>
<tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>Reference A (P545)</td></tr>
<tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>Reference B (P550)</td></tr>
<tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>Preset Speed 3 (P573)</td></tr>
<tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>Preset Speed 4 (P574)</td></tr>
<tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>Preset Speed 5 (P575)</td></tr>
<tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>Preset Speed 6 (P576)</td></tr>
<tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>Preset Speed 7 (P577)</td></tr>
</table></td><td>Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>0.00
0.00/159999.15</td><td>RW</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>176
DI HOA Start
Dijital Giriş Hand-Off-Otomatik Başlatma
Bir hand-off-otomatik yapılandırma için başlatma. Bir gecikme filtresi, başlatma ve duruş sinyallerinin aynı devreden gelmesine olanak verir.</td><td>Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>0.00
0.00/159999.15</td><td>RW</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>177
DI MOP Inc
Dijital Giriş Motorlu Potansiyometre Artışı
MOP hız referansını artırmak için kullanılan dijital bir giriş atar.</td><td>Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>0.00
0.00/159999.15</td><td>RW</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>178
DI MOP Dec
Dijital Giriş Motorlu Potansiyometre Azaltması
MOP hız referansını azaltmak için kullanılan dijital bir giriş atar.</td><td>Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>0.00
0.00/159999.15</td><td>RW</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
</table>

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Dij Gir Fonksiyonları	179	**DI Accel 2** Dijital Giriş Hızlanma 2 P536'yı [Accel Time 2] aktifleştirmek için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		180	**DI Decel 2** Dijital Giriş Yavaşlama 2 P538'i [Decel Time 2] aktifleştirmek için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		181 182	**DI SpTqPs Sel 0** **DI SpTqPs Sel 1** Dijital Giriş Hız Tork Pozisyon Seçim *n* Hız, tork ve pozisyon modları arasında seçim yapmak için kullanılan dijital girişleri atar. Ayrıntılar için, sayfa 409'deki blok diyagram B5'e bakın.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		185	**DI Stop Mode B** Dijital Giriş Durdurma Modu B P371'i [Stop Mode B] aktifleştirmek için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		186	**DI BusReg Mode B** Dijital Giriş Bara Regülasyon Modu B P373'ü [Bus Reg Mode B] aktifleştirmek için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		187	**DI PwrLoss ModeB** Dijital Giriş Güç Kaybı Modu B P453'ü [Pwr Loss Mode B] aktifleştirmek için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		188	**DI Pwr Loss** Dijital Giriş Güç Kaybı Bir güç kaybı durumu tetiklemek için kullanılan bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		189	**DI Precharge** Dijital Giriş Ön Şarj Sürücüyü ön şarja zorlamak için kullanılan bir dijital giriş atar (çoğunlukla Ortak DC giriş uygulamalarında kullanılır).	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		190	**DI Prchrg Seal** Dijital Giriş Ön Şarj Mühür Harici bir ön şarj devresi açıldığında özel bir hata tetiklemek için kullanılan bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		191	**DI PID Enable** Dijital Giriş Oransal İntegral Türev Devreye Al Proses PID kontrolünü aktifleştirmek için kullanılan bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		192	**DI PID Hold** Dijital Giriş Oransal İntegral Türev Tut Proses PID entegratörünü tutmak için kullanılan bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		193	**DI PID Reset** Dijital Giriş Oransal İntegral Türev Sıfırla Proses PID entegratörünü sıfırlamak için kullanılan bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		194	**DI PID Invert** Dijital Giriş Oransal İntegral Türev Ters Çevir Proses PID kontrolünün çıkışını ters çevirmek için kullanılan bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		195	**DI Torque StptA** Dijital Giriş Tork Ayar Noktası A Tork Referansı A için kaynak olarak P676'yı [Trq Ref A Stpt], P675 [Trq Ref A Sel] içerisindeki ayardan bağımsız olarak tetiklemek için kullanılan bir dijital giriş atar. Sürücü tork komutu veren bir moddayken kullanılır (bakınız P309…P312).	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Dij Gir Fonksiyonları	196	**DI Fwd End Limit** Dijital Giriş İleri Uç Limiti Bir İleri Uç Limiti tetiklemek için kullanılan bir dijital giriş atar. Sonuçta ortaya çıkan işlem, sürücünün bir hız, tork ya da pozisyon regülatörü olarak çalışıp çalışmamasına bağlıdır. Çalışma modu, parametre 935 [Drive Status 1] Bit 21 "Speed Mode", Bit 22 "PositionMode" ve Bit 23 "Torque Mode" tarafından belirtilir. Sürücü bir hız regülatörü olarak çalıştığında, sonuçta ortaya çıkan işlem bir "Hızlı Durma" komutunun yürütülmesidir. Bu durumda sürücü durduktan sonra, sadece ters yönde yeniden başlatılabilecektir (yeni bir başlat komutu verilirse). Bu fonksiyon genellikle sürücünün durması gereken noktaya yakın bir limit switch ile kullanılır. Sürücü bir tork regülatörü olarak çalıştığında, sonuçta ortaya çıkan işlem bir "Hızlı Durma" komutunun yürütülmesidir. Bu durumda sürücü durduktan sonra, tekrar başlayacak ve çalışmaya devam edecektir (yeni bir başlat komutu verilirse). Sürücü bir pozisyon regülatörü olarak çalıştığında, sonuçta ortaya çıkan işlem bir "Hızlı Durma" komutunun yürütülmesidir. Bu durumda sürücü durduktan sonra, tekrar başlayacak ve pozisyon referansına doğru hareket etmeye devam edecektir (yeni bir başlat komutu verilirse).	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		197	**DI Fwd Dec Limit** Dijital Giriş İleri Yavaşlama Limiti Bir İleri Yavaşlama Limiti tetiklemek için kullanılan bir dijital giriş atar. Sonuçta ortaya çıkan işlem, sürücünün bir hız, tork ya da pozisyon regülatörü olarak çalışıp çalışmamasına bağlıdır. Çalışma modu, parametre 935 [Drive Status 1] Bit 21 "Speed Mode", Bit 22 "PositionMode" ve Bit 23 "Torque Mode" tarafından belirtilir. Sürücü bir hız regülatörü olarak çalıştığında, sonuçta ortaya çıkan işlem hız referansının geçersiz kılınması ve Ön Ayar Hızı 1'e yavaşlamaktır. Bu fonksiyon genellikle bir limit switch ile kullanılır ve Uç Limite ulaşmadan önce yavaşlama işlemini başlatır. Sürücü bir tork regülatörü olarak çalıştığında, sürücü bu sinyali yok sayar ve kendi tork referansında çalışmaya devam eder. Sürücü bir pozisyon regülatörü olarak çalıştığında, sürücü bu sinyali yok sayar ve kendi pozisyon referansına doğru hareket etmeye devam eder.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		198	**DI Rev End Limit** Dijital Giriş Geri Uç Limiti Bir Geri Uç Limiti tetiklemek için kullanılan bir dijital giriş atar. Sonuçta ortaya çıkan işlem, sürücünün bir hız, tork ya da pozisyon regülatörü olarak çalışıp çalışmamasına bağlıdır. Çalışma modu, parametre 935 [Drive Status 1] Bit 21 "Speed Mode", Bit 22 "PositionMode" ve Bit 23 "Torque Mode" tarafından belirtilir. Sürücü bir hız regülatörü olarak çalıştığında, sonuçta ortaya çıkan işlem bir "Hızlı Durma" komutunun yürütülmesidir. Bu durumda sürücü durduktan sonra, sadece ters yönde yeniden başlatılabilecektir (yeni bir başlat komutu verilirse). Bu fonksiyon genellikle sürücünün durması gereken noktaya yakın bir limit switch ile kullanılır. Sürücü bir tork regülatörü olarak çalıştığında, sonuçta ortaya çıkan işlem bir "Hızlı Durma" komutunun yürütülmesidir. Bu durumda sürücü durduktan sonra, tekrar başlayacak ve çalışmaya devam edecektir (yeni bir başlat komutu verilirse). Sürücü bir pozisyon regülatörü olarak çalıştığında, sonuçta ortaya çıkan işlem bir "Hızlı Durma" komutunun yürütülmesidir. Bu durumda sürücü durduktan sonra, tekrar başlayacak ve pozisyon referansına doğru hareket etmeye devam edecektir (yeni bir başlat komutu verilirse).	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Dij Gir Fonksiyonları	199	**DI Rev Dec Limit** Dijital Giriş Geri Yavaşlama Limiti Bir Geri Yavaşlama Limiti tetiklemek için kullanılan bir dijital giriş atar. Sonuçta ortaya çıkan işlem, sürücünün bir hız, tork ya da pozisyon regülatörü olarak çalışıp çalışmamasına bağlıdır. Çalışma modu, parametre 935 [Drive Status 1] Bit 21 "Speed Mode", Bit 22 "PositionMode" ve Bit 23 "Torque Mode" tarafından belirtilir. Sürücü bir hız regülatörü olarak çalıştığında, sonuçta ortaya çıkan işlem hız referansının geçersiz kılınması ve Ön Ayar Hızı 1'e yavaşlamaktır. Bu fonksiyon genellikle bir limit switch ile kullanılır ve Uç Limite ulaşmadan önce yavaşlama işlemini başlatır. Sürücü bir tork regülatörü olarak çalıştığında, sürücü bu sinyali yok sayar ve kendi tork referansında çalışmaya devam eder. Sürücü bir pozisyon regülatörü olarak çalıştığında, sürücü bu sinyali yok sayar ve kendi pozisyon referansına doğru hareket etmeye devam eder.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		200	**DI PHdwr OvrTrvl** Dijital Giriş Pozitif aşırı Hareket Pozitif bir Donanım aşırı Hareketi tetiklemek için kullanılan bir dijital giriş atar. Sonuçta ortaya çıkan işlem hemen hata verilmesi ve sıfır tork üretilmesidir. Sürücü durduktan sonra, durumun giderilmesi ve arızanın sıfırlanması gerekecektir. Sürücü tekrar başlayacak (yeni bir başlat komutu verilirse) ve çalışmaya devam edecektir. Herhangi bir hız referansı, pozisyon referansı ya da tork referansını takip edecektir. Tekrar başlatma sonrasında sürücünün yönü değiştirilmez ya da sınırlanmaz. Bu fonksiyon genellikle, aşırı bir hareket durumunda makinenin hasar görmesini engellemek amacıyla bir güvenlik limiti oluşturmak için "Uç Limit" ten ileride bir limit switch ile kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		201	**DI NHdwr OvrTrvl** Dijital Giriş Negatif aşırı Hareket Negatif bir Donanım aşırı Hareketi tetiklemek için kullanılan bir dijital giriş atar. Sonuçta ortaya çıkan işlem hemen hata verilmesi ve sıfır tork üretilmesidir. Sürücü durduktan sonra, durumun giderilmesi ve arızanın sıfırlanması gerekecektir. Sürücü tekrar başlayacak (yeni bir başlat komutu verilirse) ve çalışmaya devam edecektir. Herhangi bir hız referansı, pozisyon referansı ya da tork referansını takip edecektir. Tekrar başlatma sonrasında sürücünün yönü değiştirilmez ya da sınırlanmaz. Bu fonksiyon genellikle, aşırı bir hareket durumunda makinenin hasar görmesini engellemek amacıyla bir güvenlik limiti oluşturmak için "Uç Limit" ten ileride bir limit switch ile kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Kontrol Kartı IO	220	755 **Digital In Sts** Dijital Giriş Durumu Ana kontrol kartı (Port 0) üzerinde bulunan dijital girişin durumu.	0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Digital In 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Dijital Girişler	220	753 **Digital In Sts** Dijital Giriş Durumu Ana kontrol kartı (Port 0) üzerinde bulunan dijital girişlerin durumu.	0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Digital In 2	Digital In 1	Digital In 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

		222	753 **Dig In Filt Mask** Dijital Giriş Filtresi Maske Seçilen dijital girişi filtreler. **Önemli:** Sadece PowerFlex 753 ana kontrol kartı ile kullanılır.	0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru	RW	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Giriş 2	Giriş 1	Rezerve
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

		223	753 **Dig In Filt** Dijital Giriş Filtresi Dijital girişlerdeki filtreleme miktarını ayarlar. **Önemli:** Sadece PowerFlex 753 ana kontrol kartı ile kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	mS 4 2/10	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Dijital Çıkışlar	225	753 **Dig Out Sts** Dijital Çıkış Durumu Dijital çıkışların durumu.	0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		226	753 **Dig Out Invert** Dijital Çıkış Ters Çevir Seçilen dijital çıkışı ters çevirir.	0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		227	753 **Dig Out Setpoint** Dijital Çıkış Ayar Noktası Kaynak olarak seçildiğinde Röle veya Transistör Çıkışlarını kontrol eder. Veri Bağlantılarını kullanarak bir haberleşme cihazından çıkışları kontrol etmek için kullanılabilir.	0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		230	753 **R00 Sel** Röle Çıkışı 0 Seç Röle çıkışına enerji verecek olan kaynağı seçer. Herhangi bir durum parametre biti çıkış kaynağı olarak kullanılabilir. Örneğin P935 [Drive Status 1] Bit 7 "Faulted" (Hatalı).	Varsayılan: 0 Min/Maks: 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		231	753 **R00 Level Sel** Röle Çıkışı 0 Seviye Seç Karşılaştırma yapılacak olan seviye kaynağını seçer.	Varsayılan: 0 Min/Maks: 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		232	753 **R00 Level** Röle Çıkışı 0 Seviye Seviye karşılaştırma değerini ayarlar.	Varsayılan: 0.0 Min/Maks: -/+1000000.0	RW	Reel

Opsiyonlar (225, 226, 227)

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Trans Out 0	Relay Out 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Dijital Çıkışlar	233	**753 R00 Level CmpSts** Röle Çıkışı 0 Seviye Kompanzasyon Durumu Seviye karşılaştırma durumu ve bir röle veya transistör çıkışı için olası kaynak. Çıkışa enerji vermek için, Röle Çıkışı *n* Seç ya da Transistör Çıkışı *n* Seç için bunun seçilmiş olması gereklidir. Sadece durum bilgisi olarak bir fiziksel çıkış olmadan da kullanılabilir.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		234	**753 R00 On Time** Röle Çıkışı 0 Açık Zamanı Dijital çıkışlar için "ON Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun oluşması ile rölenin aktivasyonu arasında geçen zamandır.	Birimler: Sn. Varsayılan: 0.00 Min/Maks: 0.00/600.00	RW	Reel
		235	**753 R00 Off Time** Röle Çıkışı 0 Kapalı Zamanı Dijital çıkışlar için "OFF Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun kaybolması ile rölenin yeniden aktivasyonu arasında geçen zamandır.	Birimler: Sn. Varsayılan: 0.00 Min/Maks: 0.00/600.00	RW	Reel
		240	**753 T00 Sel** Transistör Çıkışı 0 Seç Röle veya transistör çıkışına enerji verecek olan kaynağı seçer. Herhangi bir durum parametre biti çıkış kaynağı olarak kullanılabilir. Örneğin P935 [Drive Status 1] Bit 7 "Faulted" (Hatalı).	Varsayılan: 0 Min/Maks: 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		241	**753 T00 Level Sel** Transistör Çıkışı 0 Seviye Seç Karşılaştırma yapılacak olan seviye kaynağını seçer.	Varsayılan: 0 Min/Maks: 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		242	**753 T00 Level** Transistör Çıkışı 0 Seviye Seviye karşılaştırma değerini ayarlar.	Varsayılan: 0.0 Min/Maks: -/+1000000.0	RW	Reel
		243	**753 T00 Level CmpSts** Transistör Çıkışı 0 Seviye Kompanzasyon Durumu Seviye karşılaştırma durumu ve transistör çıkışı için olası kaynak. Çıkışa enerji vermek amacıyla Transistör Çıkışı 0 Seç için bunun seçili olması gereklidir. Sadece durum bilgisi olarak bir fiziksel çıkış olmadan da kullanılabilir.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
GERİ BESLEME ve I/O	Dijital Çıkışlar	244	**753 T00 On Time** Transistör Çıkışı 0 Açık Zamanı Dijital çıkışlar için "ON Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun oluşması ile rölenin veya transistörün aktivasyonu arasında geçen zamandır.	Varsayılan: 0 Min/Maks: 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		245	**753 T00 Off Time** Transistör Çıkışı 0 Kapalı Zamanı Dijital çıkışlar için "OFF Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun kaybolması ile rölenin veya transistörün yeniden aktivasyonu arasında geçen zamandır.	Varsayılan: 0.0 Min/Maks: -/+1000000.0	RW	Reel

Opsiyonlar (No. 233 ve 243)

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	AbsGrtThanEq	Abs Less Than	Grt Than Equ	Less Than
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Less Than" – Seviye kaynağı, seviye değerinden daha düşüktür.
Bit 1 "Grt Than Equ" – Seviye kaynağı, seviye değerine eşittir veya daha büyüktür.
Bit 2 "Abs Less Than" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden düşüktür.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden büyüktür ya da eşittir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Motor PTC	250	753 **PTC Cfg** Pozitif Sıcaklık Katsayısı Yapılandırma PTC aşırı sıcaklık gösterdiğinde yapılacak işlemi ayarlar. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		251	753 **PTC Sts** Pozitif Sıcaklık Katsayısı Durumu PTC Durumu. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Over Temp, Rezerve, PTC Ok Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru Bit 0 "PTC Ok" – PTC, kabul edilebilir sıcaklık aralığı içindedir. Bit 2 "Over Temp" – PTC aşırı sıcaklık göstermektedir			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Analog Girişler	255	753 **Anlg In Type** Analog Giriş Tipi Ana kontrol kartı üzerinde Bağlantı Teli J4 tarafından ayarlanan analog giriş modunun durumu. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Analog 0 Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Voltaj Modu 1 = Akım Modu	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Analog Girişler	256	**753 Anlg In Sqrt** Analog Giriş Kare Kök Her giriş için kare kök fonksiyonunu devreye alır/devreden çıkarır. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Analog 0 Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Kare Kök Devrede Değil 1 = Kare Kök Devrede		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		257	**753 Anlg In Loss Sts** Analog Giriş Kayıp Durumu Analog giriş kaybı durumu. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Kayıp 0, Rezerve Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Kayıp Mevcut Değil 1 = Kayıp Mevcut		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		260	**753 Anlg In0 Value** Analog Giriş 0 Değeri Filtre, karekök ve kayıp işlemleri sonrasındaki analog giriş değeri.	Birimler: Volt / mA Varsayılan: 0.000 Volt / 0.000 mA Min/Maks: -/+10.000 Volt / 0.000/20.000 mA	Sadece Okunur	Reel
		261	**753 Anlg In0 Hi** Analog Giriş 0 Üst Analog giriş ölçekleme bloğu için en yüksek giriş değerini ayarlar.	Birimler: Volt / mA Varsayılan: 0.000 Volt / 0.000 mA Min/Maks: -/+10.000 Volt / 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		262	**753 Anlg In0 Lo** Analog Giriş 0 Alt Analog giriş ölçekleme bloğu için en düşük giriş değerini ayarlar.	Birimler Volt / mA Varsayılan: 0.000 Volt / 0.000 mA Min/Maks: -/+10.000 Volt / 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		263	**753 Anlg In0 LssActn** Analog Giriş 0 Kayıp İşlemi Analog bir sinyal kaybı tespit edildiğinde yapılacak olan sürücü işlemini seçer. Sinyal kaybı 1 V veya 2 mA altında bir analog sinyal olarak tanımlanır. Giriş sinyali seviyesi 1.5 V veya 3 mA üzerindeyse veya eşitse sinyal kaybı durumu sona erer ve normal çalışma devam eder. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma. "Hold Input" (6) – Girişi son değerde tutar. "Set Input Lo" (7) – Girişi P262 [Anlg In0 Lo] olarak ayarlar. "Set Input Hi" (8) – Girişi P261 [Anlg In0 Hi] olarak ayarlar.	Varsayılan: 0 = "Ignore" Opsiyonlar: 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop" 6 = "Hold Input" 7 = "Set Input Lo" 8 = "Set Input Hi"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Analog Girişler	264	753 **Anlg In0 Raw Val** Analog Giriş 0 Ham Değer Analog girişin ham değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	Sadece Okunur	Reel
		265	753 **Anlg In0 Filt Gn** Analog Giriş 0 Filtre Kazancı Analog giriş filtresi kazancını ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 -/+5.00	RW	Reel
		266	753 **Anlg In0 Filt BW** Analog Giriş 0 Filtre Bant Genişliği Analog giriş filtresi bant genişliğini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 0.0/500.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Analog Çıkışlar	270	753 **Anlg Out Type** Analog Çıkış Tipi Her analog çıkış için analog çıkış modunu seçer.			RW	16-bit Tam Sayı
		271	753 **Anlg Out Abs** Analog Çıkış Mutlak Analog çıkışı çalıştırmadan için ölçekleme yapmadan önce parametrenin işaretli değerinin mi mutlak değerinin mi kullanılacağını seçer.			RW	16-bit Tam Sayı
		275	753 **Anlg Out0 Sel** Analog Çıkış 0 Seç Analog çıkış için kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	3 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		276	753 **Anlg Out0 Stpt** Analog Çıkış 0 Ayar Noktası Analog çıkış için olası bir kaynak. Veri Bağlantılarını kullanarak bir haberleşme cihazından bir analog çıkışı kontrol etmek için kullanılabilir. Analog çıkış ölçeklendirmesinden etkilenmez.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt 0 -10/20	RW	Reel
		277	753 **Anlg Out0 Data** Analog Çıkış 0 Veri P275 [Anlg Out0 Sel] tarafından seçilen kaynağın değerini görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -/+100000	Sadece Okunur	Reel
		278	753 **Anlg Out0 DataHi** Analog Çıkış 0 Veri Üst Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için üst değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	pu 1.00 -/+214748000.00	RW	Reel

Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Analog Out 0

Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0 = Voltaj Modu 1 = Akım Modu
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	

Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Analog Out 0

Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0 = İşaretli 1 = Mutlak
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Analog Çıkışlar	279	753 **Anlg Out0 DataLo** Analog Çıkış 0 Veri Alt Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için alt değeri ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+214748000.00	RW	Reel
		280	753 **Anlg Out0 Hi** Analog Çıkış 0 Üst Veri değeri maksimumda olduğunda analog çıkış değeri için üst değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 10.000 Volt 20.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		281	753 **Anlg Out0 Lo** Analog Çıkış 0 Alt Veri değeri minimumda olduğunda analog çıkış değeri için alt değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		282	753 **Anlg Out0 Val** Analog Çıkış 0 Değer Analog çıkış değerini görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 10.000 Volt 20.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BESLEME ve I/O	Röle Çıkışı Önleyici Bakım	285	753 **RO PredMaint Sts** Röle Çıkışı Önleyici Bakım Durumu Röle 0 önleyici bakım durumu. Bitin durumu = 1 olduğunda, öngörülen röle ömrü geçmiştir. 0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		286	753 **RO0 Load Type** Röle Çıkışı 0 Yük Tipi Röleye uygulanacak olan yük tipini seçer. Röle ömrünü hesaplamak için Önleyici Bakım fonksiyonu için düzgün bir şekilde ayarlanmalıdır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "DC Inductive" 0 = "DC Resistive" 1 = "DC Inductive" 2 = "AC Resistive" 3 = "AC Inductive"	RW	32-bit Tam Sayı
		287	753 **RO0 Load Amps** Röle Çıkışı 0 Yük Amper Röle kontaklarına uygulanacak olan yük akımı. Röle ömrünü hesaplamak için Önleyici Bakım fonksiyonu için düzgün bir şekilde ayarlanmalıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 2.000 0.000/2.000	RW	Reel
		288	753 **RO0 TotalLife** Röle Çıkışı 0 Toplam Ömür Programlanan yük tipi ve amperine göre rölenin toplam ömür döngüsü.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 0/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		289	753 **RO0 ElapsedLife** Röle Çıkışı 0 Geçen Ömür Sıfırlanamaz, rölenin biriken toplam çekme sayısı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 0/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		290	753 **RO0 RemainLife** Röle Çıkışı 0 Kalan Ömür Toplam Ömür ile Geçen Ömür arasındaki fark.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 -/+2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		291	753 **RO0 LifeEvntLvl** Röle Çıkışı 0 Ömür Event Seviyesi Bir işlem yapılmadan önce ulaşılması gereken röle ömrü yüzdesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 80.000 0.000/100.000	RW	Reel
		292	753 **RO0 LifeEvntActn** Röle Çıkışı 0 Ömür Event İşlemi Röle ömür çevrimlerinin yüzdesine ulaşıldığında yapılacak olan işlemi ayarlar. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Alarm" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Master	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Relay Out 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Sürücü (Port 0) Yapılandırma Dosyası

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Tercihler	300	**Speed Units** Hız Birimleri Hızla ilgili tüm parametrelerde kullanılacak olan birimleri seçer. Bu parametre sadece Varsayılan Ayarlara Dön (Set Defaults) "All" (önerilmez) yürütüldüğünde sıfırlanır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	Mevcut Seçim 0 = "Hz" 1 = "RPM"	RW	32-bit Tam Sayı
		301	**Access Level** Erişim Seviyesi Parametre ve opsiyon seçimleri için erişim seviyesini ayarlar. "Basic" (0) – En küçük, en basit ve en kullanıcı dostu görünümü sağlar. "Advanced" (1) – Gelişmiş özellikleri kullanmak için gerekli olabilir. "Expert" (2) – Normalde önerilmez (listeyi çok uzun hale getirir) ve çok nadir ihtiyaç duyulan ekstra parametreleri gösterir. Erişim seviyesi değiştirildiğinde, PC-tabanlı araçların (örn. Drive Tools ve Drive Explorer) yeniden bağlanması gereklidir. Bu parametre sadece Varsayılan Ayarlara Dön (Set Defaults) "All" (önerilmez) yürütüldüğünde sıfırlanır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	Mevcut Seçim 0 = "Basic" 1 = "Advanced" 2 = "Expert"	RW	32-bit Tam Sayı
		302	**Language** Dil Gösterim dilini seçer. Bu parametre sadece Varsayılan Ayarlara Dön (Set Defaults) "All" (önerilmez) yürütüldüğünde sıfırlanır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Not Selected" (Seçilmedi) 0 = "Not Selected" (Seçilmedi) 1 = "English" (İngilizce) 2 = "French" (Fransızca) 3 = "Spanish" (İspanyolca) 4 = "Italian" (İtalyanca) 5 = "German" (Almanca) 6 = "Japanese" (Japonca) 7 = "Portuguese" (Portekizce) 8 = "Chinese" (Çince) 9 = "Reserved" 10 = "Reserved" 11 = "Korean" (Korece)	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Kontrol Yap	305	**Voltage Class** Voltaj Sınıfı Sürücünün işletim voltajını seçer. 400/480 V sürücüler için "Low Voltage" (Düşük Voltaj) = 400 V ve "High Voltage" (Yüksek Voltaj) = 480 V. Bu ayar, sürücünün bir sistem içindeki bir nod olarak nasıl görüneceğini (400 V veya 480 V) ve aynı zamanda sürücünün akım değeri olan parametre 21'i [Rated Amps] etkiler. Bu parametrenin ayarı değiştiyse, P422 [Current Limit 1] ve 423 [Current Limit 2]'nin ayarını kontrol edin. Bu parametre sadece Varsayılan Ayarlara Dön (Set Defaults) "All" (önerilmez) yürütüldüğünde (orijinal fabrika ayarlarına) sıfırlanır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = Fabrika Ayarı Baz Alınarak 0 = "Low Voltage" 1 = "High Voltage"	RW	32-bit Tam Sayı
		306	**Duty Rating** Hizmet Sınıflandırması Sürücünün sürekli ve aşırı yük kapasitesini seçer. "Normal Duty" (0) – En yüksek sürekli çalışmayı, ancak daha düşük aşırı yük çalışmasını sağlar (60 sn için %110, 3 sn için %150). "Heavy Duty" (1) – Daha düşük bir sürekli çalışma, ancak daha yüksek aşırı yük çalışmasını sağlar (60 sn için %150, 3 sn için %180). "Light Duty" (2) – Sadece Pano 8 ve daha büyük sürücüler tarafından kullanılır, 60 saniye için %110 aşırı yük çalışmasını sağlar. Bu parametrenin ayarı değiştiyse, P422 [Current Limit 1] ve 423 [Current Limit 2]'nin ayarını kontrol edin. Bu parametre sadece Varsayılan Ayarlara Dön (Set Defaults) "All" (önerilmez) yürütüldüğünde sıfırlanır. 7.5 kW'ın (10 Bg) altında sınıflandırılan Pano 2 sürücüleri için, bu parametre sadece normal hizmet çalışmasını gösterir ancak ağır hizmet aşırı yük sınıflandırmalarına sahip olacaktır. Bu parametrenin ayarının değiştirilmesi, sürücünün – parametre 21'de [Rated Amps] gösterilecek olan – sürekli akım değerini etkileyecektir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Normal Duty" 0 = "Normal Duty" 1 = "Heavy Duty" 2 = "Light Duty" 755 (8+1)	RW	32-bit Tam Sayı
		308	**Direction Mode** Yön Modu Yönü değiştirmek için yöntemi seçer. Mod – Yön Değişimi Unipolar – Drive Logic (İleri/Geri bit'i.) Bipolar – Referans İşareti Rev Disable – Değiştirilemez	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Unipolar" 0 = "Unipolar" 1 = "Bipolar" 2 = "Rev Disable" (Dön Dev Çıkar)	RW	32-bit Tam Sayı

DİKKAT: Bipolar Yön Modunun seçilmesi beklenmeyen yön değişikliklerine neden olabilir. Eğer bu parametre uygun olmayan bir uygulamada kullanılırsa ekipman hasarı ve/veya kişisel yaralanmalar meydana gelebilir. Tüm yerel, ulusal ve uluslararası kanunları, standartları, düzenlemeleri veya endüstri talimatlarını göz önünde bulundurmadan bu fonksiyonu kullanmayın.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Kontrol Yap	309 310 311 312	**SpdTrqPsn Mode A** **SpdTrqPsn Mode B** **SpdTrqPsn Mode C** **SpdTrqPsn Mode D** Hız Tork Pozisyon Mod A, B, C, D Sadece P35 [Motor Ctrl Mode], opsiyon 3 "Induction FV", 6 "PM FV" ve 10'daki "IPM FV" Flux Vector kontrol modları için geçerlidir. Sürücünün hız düzenlemeli, tork düzenlemeli veya pozisyon düzenlemeli çalışması arasında seçim yapar. P685 [Selected Trq Ref] kaynağı, P181 [DI SpTqPs Sel 0] ve P182 [DI SpTqPs Sel 1] için "Disabled" seçildiğinde veya mantık açısından düşük bitler seçildiğinde bu parametre içerisindeki seçim tarafından belirlenecektir. P935 [Drive Status 1] içerisinde çalışma esnasında sürücünün düzenleme modunu göstermek için bit sağlanmıştır. Bit 21 "Speed Mode", sürücü hız regülatörü etkinken çalıştığında ayarlanacaktır. Benzer şekilde, Bit 22 "PositionMode" ve Bit 23 "Torque Mode" kendilerine ait düzenleme modları etkin olduğunda gösterilecektir. Bazı koşullar altında, etkin tork modu, Hız/Tork/Pozisyon ayarından bağımsız olarak, hız moduna geçmeye zorlanabilir. P313 [Actv SpTqPs Mode] parametresi bunu ve kullanımda olan mod seçimini gösterecektir. Hız/Tork/Pozisyon için mümkün olan seçimler: "Zero Torque" (0) – Sürücü P685 [Selected Trq Ref] sıfır tork değerinde sabit bir değere zorlanarak bir tork regülatörü olarak çalışacaktır. "Speed Reg" (1) – Sürücü bir hız regülatörü olarak çalışır. P685 [Selected Trq Ref], P660'dan [SReg Output] plus P699 [Inertia Comp Out] alınır. "Torq Ref" (2) – Sürücü bir tork regülatörü olarak çalışır. P685 [Selected Trq Ref], P4'den [Commanded Trq] gelir. Jogging veya ani bir duruş işlemi gerçekleştirilmesi gibi baz koşullar altında, sürücü otomatik olarak bu seçimi atlayacaktır ve geçici olarak hız düzenleme moduna geçecektir. "SLAT Min" (3) – "Hız Sınırlamalı Ayarlanabilir Tork – Minimum seçim" modunda çalışır. Bu genel olarak ağ örme uygulamaları tarafından kullanılan özel bir moddur. Sürücü genel olarak bir tork regülatörü olarak çalışacaktır, bunun için P4 [Commanded Trq] değerinin cebirsel olarak hız regülatörünün çıkışından daha düşük olması gereklidir. Sürücü, hız regülatöründeki koşullar ve tork referansına göre hız regülatörünün çıkışı baz alınarak, otomatik olarak hız düzenleme moduna girebilir. "SLAT Max" (4) – "Hız Sınırlamalı Ayarlanabilir Tork – Maximum seçim" modunda çalışır. Bu genel olarak ağ örme uygulamaları tarafından kullanılan özel bir moddur. Sürücü genel olarak bir tork regülatörü olarak çalışacaktır, bunun için P4 [Commanded Trq] değerinin cebirsel olarak hız regülatörünün çıkışından daha büyük olması gereklidir. Sürücü, hız regülatöründeki koşullar ve tork referansına göre hız regülatörünün çıkışı baz alınarak, otomatik olarak hız düzenleme moduna girebilir. "Sum" (5) – Sürücü bir hız regülatörü olarak çalışır. P685 [Selected Trq Ref], P660 [SReg Output] ile P4 [Commanded Trq] tork eklentilerinden alınır. "Profilier" (6) – Sürücü, Speed Profiler/Position Indexer (Hız Sayıcı/Pozisyon Adımlayıcı) fonksiyonunu kullanır. Sürücü bir hız veya pozisyon regülatörü olarak çalışır. Çalışma modu Profiler/Indexer (Sayıcı/Adımlayıcı) tablosundaki Step Types (Adım Tipleri) yapılandırmasına bağlıdır. "Psn PTP" (7) – Sürücü bir pozisyon regülatörü olarak çalışır. P685 [Selected Trq Ref], Sum (Toplam) modundaki aynı kaynağa sahiptir. Pozisyon kontrolü Point-to-Point modunda etkindir ve kendi Point-to-point pozisyon referansını kullanır. "Psn Camming" (8) – Sürücü bir pozisyon regülatörü olarak çalışır. P685 [Selected Trq Ref], Sum (Toplam) modundaki aynı kaynağa sahiptir. Pozisyon kontrolü Position CAM modunda etkindir ve kendi PCAM Planner pozisyonunu ve hız referansını kullanır. "Psn PLL" (9) – Sürücü bir pozisyon regülatörü olarak çalışır. P685 [Selected Trq Ref], Sum (Toplam) modundaki aynı kaynağa sahiptir. Pozisyon kontrolü Position Phase Lock Loop (Pozisyon faz Kilit Döngüsü) modunda etkindir ve kendi PLL Planner pozisyonunu ve hız referansını kullanır. "Psn Direct" (10) – Sürücü bir pozisyon regülatörü olarak çalışır. P685 [Selected Trq Ref], Sum (Toplam) modundaki aynı kaynağa sahiptir. Pozisyon kontrolü Direct (Direkt) modunda etkindir ve kendi Direct Position Reference (Direkt Pozisyon Referansı)nı kullanır. "Psn SpdlOrnt" (11) – Sürücü makinenin yüklü tarafını P1582'ye [SO Setpoint] yerleştirmek için pozisyonlama modunda çalışmaktadır	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Speed Reg" 0 = "Zero Torque" 1 = "Speed Reg" (1) 2 = "Torque Reg" 3 = "SLAT Min" 4 = "SLAT Max" 5 = "Sum" 6 = "Profilier" 755 7 = "Psn PTP" 8 = "Psn Camming" 755 9 = "Psn PLL" 755 10 = "Psn Direct" 11 = "Psn SpdlOrnt" 755 (1) "Speed Reg," haricindeki tüm seçenekler, sürücünün Flux Vector motor kontrol moduna ayarlanmasını gerektirir. Bkz. P35 [Motor Ctrl Mode].	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Kontrol Yap	313	**Actv SpTqPs Mode** Etkin Hız Tork Pozisyon Modu P309. . .P312 için A, B, C ve D modlarının dinamik seçimini ve P181 ile P182 programlanan dijital giriş koşullarını baz alarak etkin olan Hız, Tork, Pozisyon Modunu görüntüler. Bazı durumlarda, SLAT min/max modları gibi, en son düzenleme modunun Hız Regülasyon modu olması zorlanabilir. Sürücü çalışırken geçerli olan en son düzenleme modu için P935 [Drive Status 1] içerisinde bulunan Hız, Tork ve Pozisyon modu bitlerine bakınız.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Speed Reg" 0 = "Zero Torque" 1 = "Speed Reg" 2 = "Torque Reg" 3 = "SLAT Min" 4 = "SLAT Max" 5 = "Sum" 6 = "Profilier" 755 7 = "Psn PTP" 8 = "Psn Camming" 755 9 = "Psn PLL" 755 10 = "Psn Direct" 11 = "Psn SpdlOrnt" 755	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		314	**SLAT Err Stpt** Hız Sınırlamalı Ayarlanabilir Tork, Hata Ayar Noktası SLAT fonksiyonunun Forced Speed Mode (Zorunlu Hız Modu) sinyalini vereceği P641 [Speed Error] büyüklüğünü ayarlar. Bu koşul P315 [SLAT Dwell Time] tarafından belirlenen süre için geçerli olmalıdır. Verildiği anda, P660 [SReg Output] ve P4 [Commanded Trq] bağıl seviyeleri baz alınarak, sürücü tork regülatörü olarak çalışacaktır. P300 [Speed Units] değerine bağlı olarak bu parametre Hz veya dev/dak biriminde girilecektir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 0.00/P27 [Motor NP Hertz] 0.00/P28 [Motor NP RPM]	RW	Reel
		315	**SLAT Dwell Time** Hız Sınırlamalı Ayarlanabilir Tork, Bekleme Süresi Min/maks tork moduna geri dönmek için P641'in [Speed Error] P314 [SLAT Err Stpt] büyüklüğünü geçmesi gereken süreyi belirler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/2.00	RW	Reel
		321	**Prchrg Control** Ön Şarj Kontrol Devreden çıkarıldığında, sürücü ön şarj modunda kalmaya devam edecektir ve çalışması mümkün olmayacaktır. Devreye alındığında, normal ön şarj çalışması devam eder. Bu parametre ön şarj fonksiyonunun tamamlanmasının programlanabilir kontrolünü sağlar ve bir sürücü sisteminin ön şarjının koordine edilmesi veya sürücüde P12 [DC Bus Memory] sıfırlanması için kullanılabilir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Enabled" 0 = "Disabled" 1 = "Enabled"	RW	32-bit Tam Sayı
		322	**Prchrg Delay** Ön Şarj Gecikme Tüm diğer ön şarj koşullarının sağlanması ile sürücünün ön şarj durumundan çıktığı an arasında geçen zaman. Bu, bir sürücü sistemi içerisinde ön şarj tamamlama sıralamasını kontrol etmek için kullanılabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.50 0.10/30.00	RW	Reel
		323	**Prchrg Err Cfg** Ön Şarj Hata Yapılandırması P190'ın [DI Prchrg Seal] harici bir ön şarj devresi açıldığını göstermek için kullanıldığında, yapılacak olan işlemi seçer.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "FltCoastStop" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Otomatik Manuel Ktrl	324	**Logic Mask** Mantık Maske		RW	16-bit Tam Sayı

Mantık komutunu kontrol etmek için portları devreye alır/devreden çıkarır (başlatma ve yön gibi). Stop (Durdurma) komutlarını maskelemez.

Opsiyonlar	Rezerve	Port 14	Port 13	Rezerve	Port 11 (1)	Port 10 (1)	Port 9	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Digital In
Varsayılan	0	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

(1) 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler.

		325	**Auto Mask** Otomatik Maske		RW	16-bit Tam Sayı

Otomatik moddayken mantık komutunu kontrol etmek için portları devreye alır/devreden çıkarır (başlatma ve yön gibi). Stop (Durdurma) komutlarını maskelemez.

Opsiyonlar	Rezerve	Port 14	Port 13 (1)	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Digital In
Varsayılan	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

(1) Sadece 755 sürücüler.

		326	**Manual Cmd Mask** Manuel Komutu Maske		RW	16-bit Tam Sayı

Manuel moddayken mantık komutunu kontrol etmek için portları devreye alır/devreden çıkarır (başlatma ve yön gibi). Stop (Durdurma) komutlarını maskelemez.

Opsiyonlar	Rezerve	Port 14	Port 13 (1)	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Digital In
Varsayılan	0	1	1	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

(1) Sadece 755 sürücüler.

		327	**Manual Ref Mask** Manuel Referans Maske		RW	16-bit Tam Sayı

Manuel Moddayken hız referansını kontrol etmek için portları devreye alır/devreden çıkarır. Bir port manuel mod komutu verdiğinde, bu parametredeki ilgili bit'in ayarlanmış olması durumunda, referans, komut veren porta zorlanır. Alternatif bir hız referansı kaynağı istenirse, kaynağı seçmek için P328'i [Alt Man Ref Sel] kulanın.

Opsiyonlar	Rezerve	Port 14	Port 13	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Digital In
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

		328	**Alt Man Ref Sel** Alternatif Manuel Referans Seçimi Manuel moddayken, manuel modu etkin hale getiren porttakinden farklı bir hız referans kaynağı seçmek için bir yol sunar. Referans için kullanılacak olan portu belirler. Varsayılan ayar (0), etkin hale getiren portun manuel referans için kullanılan port olması ile sonuçlanır.	Varsayılan: 0 Min/Maks: 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Otomatik Manuel Ktrl	329	**Alt Man Ref AnHi** Alternatif Manuel Referans Analog Üst P328 [Alt Man Ref Sel] Analog Girişe bağlandığında alternatif manuel hız referansı için Üst ölçek.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P520 P521/P520	RW	Reel
		330	**Alt Man Ref AnLo** Alternatif Manuel Referans Analog Alt P328 [Alt Man Ref Sel] Analog Girişe bağlandığında alternatif manuel hız referansı için Alt ölçek.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0 P521/P520	RW	Reel
		331	**Manual Preload** Manuel Ön Yükleme			RW	16-bit Tam Sayı

HIM'e (Operatör Arayüzü) otomatik modda manuel kontrol verildiğinde "Auto" hız referansının bir HIM içerisine otomatik yüklenmesini devreye alır/devreden çıkarır. Sürücünün çalışır durumunu doğrulamak için bkz sayfa 935 [Drive Status 1] Bit 9 "Manuel". **Önemli:** Önyükleme sadece, sürücü çalışırken transfer formu otomatikten manuele alınırsa ortaya çıkar.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 3	Port 2	Port 1	Rezerve
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Sürücü Hafızası	336	**Reset Meters** Göstergeleri Sıfırla Seçilen ölçümleri sıfırlar. Değer otomatik olarak 0'a dönecektir. "MWH and kWh" (1) – P13 [Elapsed MWH], P14 [Elapsed kWH], P16 [Elpsd Mtr MWHrs], P17 [Elpsd Rgn MWHrs], P18 [Elpsd Mtr kWHrs] ve P19'u [Elpsd Rgn kWHrs] sıfırlar. "Elapsed Time" (2) – P15'i [Elapsed Run Time] sıfırlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ready" 0 = "Ready" 1 = "MWH ve kWh" 2 = "Elapsed Time" (Geçen Süre)	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Başlatma Özellikleri	345	**Start At PowerUp** Enerji Vermede Başlat Bir Çalıştır komutu vermek için bir özellik devreye alır/devreden çıkarır ve sürücü gücü geri geldiğinde komut verilen hızda çalışmaya otomatik olarak devam eder. Dijital giriş gerektirir, P163 [DI Run], P164 [DI Run Forward], ya da P165 [DI Run Reverse], Çalıştırma ve geçerli bir başlatma kontağı için yapılandırılmıştır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disabled" 0 = "Disabled" 1 = "Enabled"	RW	32-bit Tam Sayı

DİKKAT: Eğer bu parametre uygun olmayan bir uygulamada kullanılırsa ekipman hasarı ve/veya kişisel yaralanmalar meydana gelebilir. Yerel, ulusal ve uluslararası kanunları, standartları, düzenlemeleri veya endüstri talimatlarını göz önünde bulundurmadan bu fonksiyonu kullanmayın.

		346	**PowerUp Delay** Enerji Verme Gecikmesi Enerji verme sonrasında bir başlat komutunun kabul edilmesi öncesinde saniye olarak programlanan gecikme süresini belirler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/10800.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Başlatma Özellikleri	347	**Auto Retry Fault** Otomatik Yeniden Deneme Hatası Retries Exhausted (Yeniden Deneme Bitti) hata işlemini devreye alır.			RW	16-bit Tam Sayı
		348	**Auto Rstrt Tries** Otomatik Yeniden Başlatma Denemeleri Sürücünün bir hata vereceği ve yeniden başlatma deneyeceği maksimum sayıyı belirler.	Varsayılan: Min/Maks:	0 (Disabled) 0/9	RW	32-bit Tam Sayı
		349	**Auto Rstrt Delay** Otomatik Yeniden Başlatma Gecikmesi 348 [Auto Rstrt Tries] sıfırdan başka bir değere ayarlandığında yeniden başlatma denemeleri arasındaki zamanı ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 1.00 0.50/30.00	RW	Reel

Opsiyonlar

	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	AttmpsExhstd
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

DİKKAT: Eğer bu parametre uygun olmayan bir uygulamada kullanılırsa ekipman hasarı ve/veya kişisel yaralanmalar meydana gelebilir. Yerel, ulusal ve uluslararası kanunları, standartları, düzenlemeleri veya endüstri talimatlarını göz önünde bulundurmadan bu fonksiyonu kullanmayın.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Başlatma Özellikleri	350	**Sleep Wake Mode** Uyu Uyan Modu Uyku/Uyanma fonksiyonunu devreye alır/devreden çıkarır. **Önemli:** Devreye alındığında, aşağıdaki koşullar sağlanmalıdır: • 352 [Sleep Level] ve 354 [Wake Level] için uygun değerler programlanmalıdır. • Bir uyuma/uyanma referansı 351 [SleepWake RefSel] içerisinde seçilmelidir. • P155 [DI Enable], P158 [DI Stop], P163 [DI Run], P164 [DI Run Forward] veya P165 [DI Run Reverse] içerisinde aşağıdakilerden en az biri programlanmalıdır (ve giriş kapatılmalıdır).	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disabled" 0 = "Disabled" 1 = "Direct" (Devrede) 2 = "Invert" (Devrede) (7)	RW	32-bit Tam Sayı

DİKKAT: Uyku/Uyanma fonksiyonunun aktive edilmesi durumunda, uyanma anında makinede istenmeyen bir hareket oluşabilir. Eğer bu parametre uygun olmayan bir uygulamada kullanılırsa ekipman hasarı ve/veya kişisel yaralanmalar meydana gelebilir. Aşağıdaki bilgileri göz önünde bulundurmadan bu fonksiyonu kullanmayın. Ek olarak, geçerli olan tüm yerel, ulusal ve uluslararası kanunlar, standartlar, düzenlemeler veya endüstri talimatları göz önünde bulundurulmalıdır.

Sürücüyü Başlatmak için Gereken Koşullar (1) (2) (3)

Giriş	Enerji Verme Sonrası	Sürücü Hatası Sonrası		Dur Komutu Sonrası
		HIM tarafından sıfırlanma ya da Yazılım "Duruş"	HIM tarafından sıfırlanma, Ağ/Yazılım, ya da Dijital Giriş "Hata Silişi"	HIM, Ağ/Yazılım, ya da Dijital Giriş "Duruş"
Duruş(4)	Duruş Kapalı Uyku Modundan Çıkma Sinyali Yeni Başlat veya Çalıştır Komutu(5)	Duruş Kapalı Uyku Modundan Çıkma Sinyali Yeni Başlat veya Çalıştır Komutu(5)	Duruş Kapalı Uyku Modundan Çıkma Sinyali	Duruş Kapalı Direkt Mod: UyuUyan RefSel Sinyal > Uyku Seviyesi(7) Çevirme Modu: UyuUyan RefSel Sinyal < Uyku Seviyesi(8) Yeni Başlat veya Çalıştır Komutu(5)
Enable	Kapalı etkin Uyku Modundan Çıkma Sinyali	Kapalı etkin Uyku Modundan Çıkma Sinyali Yeni Başlat veya Çalıştır Komutu(5)	Kapalı etkin Uyku Modundan Çıkma Sinyali	Kapalı etkin Direkt Mod: UyuUyan RefSel Sinyal > Uyku Seviyesi(7) Çevirme Modu: UyuUyan RefSel Sinyal < Uyku Seviyesi(8) Yeni Başlat veya Çalıştır Komutu(5)
Çalıştır Run Fwd Run Rev	Kapalı çalıştır Uyku Modundan Çıkma Sinyali	Yeni Çalıştır Komutu(6) Uyku Modundan Çıkma Sinyali	Kapalı çalıştır Uyku Modundan Çıkma Sinyali	Yeni Çalıştır Komutu Direkt Mod: UyuUyan RefSel Sinyal > Uyku Seviyesi(7) Çevirme Modu: UyuUyan RefSel Sinyal < Uyku Seviyesi(8)

(1) Güç geri geldiğinde, tüm koşullar mevcutsa yeniden başlatma gerçekleştirilecektir.
(2) Eğer [Sleep-Wake Mode] etkinleştirildiğinde yukarıdaki koşulların tümü mevcutsa sürücü başlatılacaktır.
(3) Etkin hız referansı. Uyku/Uyanma fonksiyonu ve hız referansı aynı girişe atanabilir.
(4) Tek Duruş Girişi olarak P159 [DI Cur Lmt Stop] ya da P160 [DI Coast Stop] kullanılamaz. Bu, sürücünün Uyku Cfg Alarmına gitmesine neden olur – Event No. 161.
(5) Komut HIM, terminal blok veya ağ tarafından verilmelidir.
(6) Çalıştır Komutu verilmelidir.
(7) SleepWake Ref Sel sinyalinin uyanma seviyesinden yüksek olması gerekmez.
(8) SleepWake Ref Sel sinyalinin uyanma seviyesinden düşük olması gerekmez.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Başlatma Özellikleri	351	**SleepWake RefSel** Uyu Uyan Referans Seç Uyuma-Uyanma fonksiyonunu kontrol eden girişin kaynağını seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	0 (Devrede Değil) 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		352	**Sleep Level** Uyku Seviyesi Sürücüyü durduracak olan analog giriş seviyesini tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt, P351 = 0 (Devrede Değil) Volt veya mA, P351 = 0 değil (Port Cihaz Bağlantı Teli Ayarı) 5.00 Volt (P351 = 0) 5.00 Volt/0.00 mA (Port *n* Cihaz Bağlantı Teli Ayarı) 0.00/10.00 Volt 0.00/20.00 mA	RW	Reel
		353	**Sleep Time** Uyku Süresi Bir Durdur komutu verilmeden önce 352 [Sleep Level] seviyesinde ve altında olan zamanı tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/1000.00	RW	Reel
		354	**Wake Level** Uyanma Seviyesi Sürücüyü başlatacak olan analog giriş seviyesini tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt, P351 = 0 (Devrede Değil) Volt ya da mA, P351 = not değil (Port *n* Cihaz Bağlantı Teli Ayarı) 6.00 Volt (P351 = 0) 6.00 Volt/12.00 mA (Port *n* Cihaz Bağlantı Teli Ayarı) 0.00/10.00 Volt 0.00/20.00 mA	RW	Reel
		355	**Wake Time** Uyanma Zamanı Bir Başlat komutu verilmeden önce 354 [Wake Level] seviyesinde ve üzerinde olan zaman miktarını tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/64800.00	RW	Reel
		356	**FlyingStart Mode** Hızlı Başlatma Modu Bir başlatma komutu verildiğinde mevcut devirde dönen bir motora bağlantı yapan fonksiyonu devreye alır/devreden çıkarır. Tüm motor kontrol modlarında fonksiyoneldir. "Enhanced" (1) – Bu gelişmiş mod, yeniden bağlanma fonksiyonunu hızla yerine getirir. "Sweep" (2) – Bu frekans alma modu, çıkış sinüs filtreleri ile kullanılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disabled" 0 = "Disabled" 1 = "Enhanced" (Gelişmiş) 2 = "Sweep" (AI)	RW	32-bit Tam Sayı
		357	**FS Gain** Hızlı Başlat Kazancı P356 [FlyingStart Mode] = 1 "Enhanced": Akım regülatöründe kullanılan yeniden bağlanma fonksiyonunu kontrol eden oransal terim. P356 [FlyingStart Mode] = 2 "Sweep": Hız algılama sinyalinin programlanan seviyede (P360) kalması için gereken süre. 50 µs biriminde.	Varsayılan: Min/Maks:	1200.0 0.0/10000.0	RW	Reel
		358	**FS Ki** Hızlı Başlat İntegral Kazancı P356 [FlyingStart Mode] = 1 "Enhanced": Akım regülatöründe kullanılan yeniden bağlanma fonksiyonunu kontrol eden integral terim. P356 [FlyingStart Mode] = 2 "Sweep": Normal V/Hz seviyesine voltaj geri dönüşü için kullanılan integral terim.	Varsayılan: Min/Maks:	60.0 0.0/1000.0	RW	Reel
		359	**FS Speed Reg Ki** Hızlı Başlatma Hız Regülatörü İntegral Kazanç P356 [FlyingStart Mode] = 1 "Enhanced": Hız regülatöründe kullanılan yeniden bağlanma fonksiyonunu kontrol eden integral terim. P356 [FlyingStart Mode] = 2 "Sweep": Bir yöndeki frekansı almak için süre. 10 µs biriminde.	Varsayılan: Min/Maks:	100.0 0.0/10000.0	RW	Reel
		360	**FS Speed Reg Kp** Hızlı Başlat Hız Regülatörü Oransal Kazancı P356 [FlyingStart Mode] = 1 "Enhanced": Hız regülatöründe kullanılan yeniden bağlanma fonksiyonunu kontrol eden oransal terim. P356 [FlyingStart Mode] = 2 "Sweep": Hız algılama sinyali için programlanan seviye. Motor hızını göstermek için izlenen sinyalin bu seviyenin altına düşmesi gereklidir.	Varsayılan: Min/Maks:	75.0 0.0/100000.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Başlatma Özellikleri	361	**FS Excitation Ki** Hızlı Başlat Uyarma İntegral Kazanç P356 [FlyingStart Mode] = 1 "Enhanced": Akım regülatöründe yeniden bağlanma fonksiyonu tarafından ihtiyaç tespit edildiğinde uyarma fonksiyonunu kontrol eden integral terim. P356 [FlyingStart Mode] = 2 "Sweep": İlk çıkış voltajını kontrol etmekte kullanılan integral terim.	Varsayılan: Min/Maks:	60.0 0.0/32767.0	RW	Reel
		362	**FS Excitation Kp** Hızlı Başlat Uyarma Oransal Kazancı P356 [FlyingStart Mode] = 1 "Enhanced": Akım regülatöründe yeniden başlatma fonksiyonu tarafından ihtiyaç tespit edildiğinde uyarma fonksiyonunu kontrol eden oransal terim. P356 [FlyingStart Mode] = 2 "Sweep": İlk çıkış voltajını kontrol etmekte kullanılan oransal terim.	Varsayılan: Min/Maks:	1200.00 0.0/32767.0	RW	Reel
		363	**FS Reconnect Dly** Hızlı Başlat Yeniden Bağlanma Gecikmesi Verilen başlatma komutu ile yeniden bağlanma fonksiyonunun başlaması arasında geçen gecikme süresi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	msn 50.00 0.10/10000.00	RW	Reel
		364	**FS Msrmnt CurLvl** Hızlı Başlat Ölçüm Akım Seviyesi P356 [FlyingStart Mode] = 1 "Enhanced": Yeniden bağlanma fonksiyonunun ölçüm aşamasında kullanılan akım seviyesi. P356 [FlyingStart Mode] = 2 "Sweep": V/Hz uç noktası için ayar. Frekans alma sırasında V/Hz eğrisinin eğimini değiştirmek için kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	44.97 0.00/4096.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Frenleme Özellikleri	370 371	**Stop Mode A** **Stop Mode B** Durdur Modu A, B Bir durdur komutu verildiğinde sürücüyü durdurma yöntemi. Normal Duruş komutunun ve ÇALIŞTIR girişinin doğrudan yanlışa değişmesi Normal Duruş komutu verecektir. Parametre 1100 [Trq Prove Cfg] Bit 0 "TP Enable" = 1 olarak TorqProve kullanılırken, durdur modu opsiyon 1 "Ramp" olarak ayarlanmış olmalıdır. "Coast" (0) – Güç motordan kaldırılır, motor sıfır hıza yavaşlar. "Ramp" (1) – Yavaşlama hızında sıfır hıza yavaşlar. Sıfır hıza ulaşıldığında güç kesilir. "Ramp to Hold" (2) – Yavaşlama hızında sıfır hıza yavaşlar, sonrasında bir sonraki başlatma sıralamasına kadar DC frenleme uygulanır. "DC Brake" (3) – DC frenleme hemen uygulanır (programlanan yavaşlama hızı uygulanmaz). Parametre 397'nin [DC Brake Kp] ayarlanması gerekebilir. "DCBrkAutoOff" (4) – Sıfır hıza ulaşılana veya DC fren zamanına ulaşılana kadar (hangisi daha kısaysa) DC frenleme uygulanır. "Current Lmt" (5) – Sıfır hıza kadar uygulanan maks tork/akım. "Fast Brake" (6) – Temel hız üzerinde maksimum frenleme performansı için yüksek kayma frenlemesi.	Varsayılan Opsiyonlar:	1 = "Ramp" 0 = "Coast" 0 = "Coast" 1 = "Ramp" 2 = "Ramp to Hold" 3 = "DC Brake" 4 = "DCBrkAutoOff" 5 = "Current Lmt" 6 = "Fast Brake"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Frenleme Özellikleri	372 373	**Bus Reg Mode A** **Bus Reg Mode B** Bara Regülasyon Modu A, B DC bara regülatör voltajının yöntemi ve sıralaması. Seçimler dinamik frenleme modülü, frekans ayarlama veya her ikisidir. Sıralama programlama veya terminal bloğuna dijital giriş tarafından belirlenir. Opsiyon 1, 3 ya da 4'ün kullanılması, uzamış yavaşlama süreleri ile sonuçlanabilir. Genellikle, sadece P372 [Bus Reg Mode A] kullanılır. P373 [Bus Reg Mode B], sadece P187 [DI PwrLoss ModeB] programlandığında ve ilgili girişi yüksek olduğunda kullanılır. Dinamik Frenleme Modülü Ayarı Eğer bir dinamik frenleme modülü direnci sürücüye bağlanmışsa, bu parametrelerin her ikisi de 2, 3 veya 4 opsiyonuna ayarlanmalıdır. Dinamik frenleme modülü ayarlarından birini kullanırken P426 [Regen Power Lmt] parametresini varsayılan %50 değerine göre yükseltin. %200 ayarı daha etkin frenleme sağlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Adjust Freq" 4 = "Both-Frq 1st" 0 = "Disabled" 1 = "Adjust Freq" 2 = "Dyn Brake" 3 = "Both DB 1st" 4 = "Both Frq 1st"	RW	32-bit Tam Sayı
			DİKKAT: Sürücü, harici olarak monte edilen fren dirençleri için koruma sağlamaz. Eğer harici frenleme dirençleri korunmazsa yangın riski bulunmaktadır. Harici direnç paketleri aşırı sıcaklığa karşı kendinden korumalı olmalıdır veya Şekil 5 sayfa 345'de gösterilen (veya eşdeğer) bir koruma bir devresi tedarik edilmelidir.				
		374	**Bus Reg Lvl Cfg** Bara Regülasyon Seviyesi Yapılandırma Bara voltaj regülatörü ve dinamik frenleme modülünde kullanılan referans için bara voltajı regülasyon seviyesini belirlemek için kullanılan referansı seçer. "Bus Memory" (0) – Referanslar P12 [DC Bus Memory] baz alınarak belirlenir. "BusReg Level" (1) – Referanslar bara regülatör seviyesi parametresi P375 [Bus Reg Level] içerisinde ayarlanan voltaj baz alınarak belirlenir. Eğer ortak bir bara sisteminin dinamik frenleme modüllerinin birlikte çalışması isteniyorsa, bu seçimi kullanın ve P375'i [Bus Reg Level] ortak bara sürücülerinin fren çalışmasını koordine etmek üzere ayarlayın.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Bus Memory" 0 = "Bus Memory" 1 = "BusReg Level"	RW	32-bit Tam Sayı
		375	**Bus Reg Level** Bara Regülasyon Seviyesi Bara voltaj regülatörü ve dinamik frenleme modülü için "açma" bara voltaj seviyesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VDC P20 <252 VDC: 375 P20 = 252…503 VDC: 750 P20 = 504…629 VDC: 937 P20 >629 VDC: 1076 P20 <252 VDC: 375/389 P20 = 252…503 VDC: 750/779 P20 = 504…629 VDC: 937/974 P20 >629 VDC: 1076/1118	RW	Reel
		376	**Bus Limit Kp** Bara Limiti Oransal Kazanç FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	A/V 1170.0 0.0/1000000.0	RW	Reel
		377	**Bus Limit Kd** Bara Limiti Türev Kazancı FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 152.0 0.0/1000000.0	RW	Reel
		378	**Bus Limit ACR Ki** Bara Limiti Etkin Akım Regülatörü İntegral Kazanç FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Varsayılan: Min/Maks:	2045.0 0.0/50000.0	RW	Reel
		379	**Bus Limit ACR Kp** Bara Limiti Etkin Akım Regülatörü Oransal Kazanç FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz/A 524.0 0.0/100000.0	RW	Reel
		380	**Bus Reg Ki** Bara Regülatörü İntegral Kazanç Bara voltaj regülatörü için integral kazanç. Bara voltaj regülatörünün vereceği tepki seviyesini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	100.000 0.000/65535.000	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Frenleme Özellikleri	381	**Bus Reg Kp** Bara Regülatörü Oransal Kazanç Bara voltaj regülatörü için oransal kazanç. Bara voltaj regülatörünün vereceği tepki seviyesini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	10.000 0.000/65535.000	RW	Reel
		382	**DB Resistor Type** Dinamik Fren Direnci Tipi Dahili veya harici fren tipinin kullanılacağını belirler. **Önemli:** Pano 2 sürücülere sadece bir DB direnci bağlanabilir. Eğer bir Pano 2 sürücü ile harici dinamik frenleme modülü kullanılıyorsa, dahili dinamik fren direncinin bağlantısı kesilmelidir. Hem dahili hem de harici bir direncin bağlanması sürücüde hasar oluşmasına neden olabilir. Eğer bir dinamik fren direnci sürücüye bağlanmışsa, P372 [Bus Reg Mode A] ve P373 [Bus Reg Mode B] opsiyon 2, 3 veya 4 olarak ayarlanmalıdır; aksi takdirde dinamik frenleme modülü açılmayacaktır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Internal" 0 = "Internal" 1 = "External"	RW	32-bit Tam Sayı
		383	**DB Ext Ohms** Dinamik Frenleme Modülü Harici Ohm Dinamik frenleme modülünden elde edilebilecek olan maksimum negatif torku hesaplamak için ve harici direnç dinamik frenleme modülü koruması için kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Ohm Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak Dahili/10000.00	RW	Reel
		384	**DB Ext Watts** Dinamik Frenleme Modülü Harici Watt Harici dinamik fren direnci için sürekli sınıflandırma güç referansını ayarlar. Sadece harici bir dinamik fren direnci seçildiğinde geçerlidir (P382 [DB Resistor Type] = 1 "Harici"). DB sürekli watt, dinamik frenleme modülü termal koruma algoritmasında kullanılır. **Önemli:** Eğer müşteri tarafından sağlanan koruma sürücünün hesaplanan direnç termal koruması yerine kullanılacaksa, [DB Ext Watts] parametresini maksimum değere ayarlayın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Watt 100.00 1.00/500000.00	RW	Reel
		385	**DB ExtPulseWatts** Dinamik Frenleme Modülü Harici Pals Direnç parçasının sıcaklığını geçmeden 1 saniye boyunca dinamik fren direncine giden izin verilen maksimum güç tarafından tanımlanan harici dinamik fren direncinin geçici termal tepkisini ayarlar. Bu parametre sadece harici bir dinamik fren direnci seçildiğinde geçerlidir (P382 [DB Resistor Type] = 1 "Harici"). Eğer bu değer direncin tedarik edildiği firmadan alınamazsa, aşağıdaki 1 veya 2 ile yaklaşık olarak hesaplanabilir: 1. [DB ExtPulseWatts] = 75.000 x ağırlık (lbs), ağırlık direnç telinin pound cinsinden ağırlığıdır (direncin tümünün değil). 2. [DB ExtPulseWatts] = Zaman Sabiti x Fren Watt Değeri, Zaman Sabiti dirence maksimum güç uygulandığında sınıflandırma sıcaklığının %63'üne erişmesi için gereken süreye eşittir ve Fren Watt Değeri direncin maksimum sürekli güç sınıflandırmasıdır. Çoğu harici pals vat ayarları PowerFlex Dinamik Fren Direnci Hesaplayıcı, yayın PFLEX-AT001'de verilmiştir, ya da bu özellik için rezistör üreticinize danışın. **Önemli:** Eğer müşteri tarafından sağlanan koruma sürücünün hesaplanan direnç termal koruması yerine kullanılacaksa, [DB ExtPulse Watts] parametresini maksimum değere ayarlayın. Bu bilgi, direncinizde Jul ya da Watt-saniye cinsinden gösterilebilir. Bu parametrede söz konusu değeri kullanın. Söz konusu bilgi sağlanmamışsa, direnç üreticisi ile irtibata geçin.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Watt 2000.00 1.00/100000000.00	RW	Reel

DİKKAT: Eğer sürücüye monte edilmiş bir (dahili) direnç bulunuyorsa ve bu parametre "Harici" olarak ayarlanmışsa ekipman hasarı oluşabilir. Dahili direnç için termal koruma devreden çıkarılacaktır, bu da olası cihaz hasarına neden olabilir.

DİKKAT: Sürücü, harici olarak monte edilen fren dirençleri için koruma sağlamaz. Eğer harici frenleme dirençleri korunmazsa yangın riski bulunmaktadır. Harici direnç paketleri aşırı sıcaklığa karşı kendinden korumalı olmalıdır veya Şekil 5 sayfa 345'de gösterilen (veya eşdeğer) bir koruma bir devresi tedarik edilmelidir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Frenleme Özellikleri	**388**	**Flux Braking En** Akı Frenleme Devreye Al Akı frenlemeyi devreye alır/devreden çıkarır. Tüm motor kontrol modlarında fonksiyoneldir. Sabit mıknatıslı motorlar ile çalışmaz. Yavaşlama sırasında akı frenlemesi devrededir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disabled" 0 = "Disabled" 1 = "Enabled"	RW	32-bit Tam Sayı
		389	**Flux Braking Lmt** Akı Frenleme Limiti Akı frenlemesi sırasında P25'in [Motor NP Volts] yüzdesi olarak istenen motor voltajı üzerindeki limiti ayarlar. Tüm motor kontrol modlarında fonksiyoneldir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 125.00 100.00/250.00	RW	Reel
		390	**Flux Braking Ki** Akı Frenleme İntegral Kazanç Akı frenleme kontrol cihazı integral kazancı Tüm motor kontrol modlarında fonksiyoneldir.	Varsayılan: Min/Maks:	10000.0 0.0/1000000.0	RW	Reel
		391	**Flux Braking Kp** Akı Frenleme Oransal Kazanç Akı frenleme kontrol cihazı oransal kazancı. Tüm motor kontrol modlarında fonksiyoneldir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	V/A 100.0 0.0/1000000.0	RW	Reel
		392	**Stop Dwell Time** Durdur Bekleme Süresi Durdur bekleme süresi, bir durdur komutuna yanıt verirken, sıfır hızın tespit edilmesi ile hız ve tork regülatörlerinin devre dışı bırakılması arasındaki ayarlanabilir bir gecikme süresini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/60	RW	Reel
		393	**DC Brake Lvl Sel** DC Fren Seviyesi Seç P394 [DC Brake Level] için kullanılan kaynağa olan bağlantıyı ayarlar. Tüm motor kontrol modlarında fonksiyoneldir.	Varsayılan: Min/Maks:	394 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		394	**DC Brake Level** DC Fren Seviyesi [Stop Mode *n*] = 3 "DC Brake" olduğunda motora verilen DC freni akım seviyesini tanımlar. Bu aynı zamanda 6 "Fast Stop" seçildiğinde frenleme akım seviyesini de ayarlar. Bu fonksiyonda kullanılan DC frenleme voltajı bir PWM algoritması tarafından oluşturulur ve bazı uygulamalar için gerekli olan tutma kuvvetini oluşturamayabilir. Tüm motor kontrol modlarında fonksiyoneldir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper [Rated Amps] P21 [Rated Amps] x 0.01/Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak	RW	Reel

DİKKAT: Eğer ekipmanın veya malzemenin hareketi nedeniyle bir yaralanma tehlikesi bulunuyorsa, yardımcı bir mekanik frenleme cihazı kullanılmalıdır.

DİKKAT: Bu özellik senkron veya sabit mıknatıslı motorlarla kullanılmamalıdır. Frenleme sırasında motorların manyetik özelliği kaybolabilir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
SÜRÜCÜ YAPILANDIRMA	Frenleme Özellikleri	**395**	**DC Brake Time** DC Fren Süresi Motor "verilen" DC fren akımı için süreyi ayarlar. Etkin durdurma modu P370/371 [Stop Mode *n*] = 2 "Ramp to Hold" olduğunda, bu parametre yok sayılır ve DC frenleme sürekli olarak uygulanır. Tüm motor kontrol modlarında fonksiyoneldir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/90.00	RW	Reel
		396	**DC Brake Ki** DC Fren İntegral Kazanç DC Fren fonksiyonunu kontrol eden akım regülatöründe kullanılan integral terimi ayarlar. Tüm motor kontrol modlarında fonksiyoneldir.	Varsayılan: Min/Maks:	10.0 0.0/1000.0	RW	Reel
		397	**DC Brake Kp** DC Fren Oransal Kazanç DC Fren fonksiyonunu kontrol eden akım regülatöründe kullanılan oransal terimi ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1000.0 0.0/10000.0	RW	Reel
		398	**DC Brk Vq Fltr** DC Fren Vq Filtresi Etkin duruş modu P370/371 [Stop Mode *n*] = 4 "DCBrkAutoOff" olduğunda, Vq sinyalinde kullanılan filtreleme seviyesini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	250.0 50.0/2000.0	RW	Reel
		399	**DC Brk Vd Fltr** DC Fren Vd Filtresi Etkin duruş modu P370/371 [Stop Mode *n*] = 4 "DCBrkAutoOff" olduğunda, Vd sinyalinde kullanılan filtreleme seviyesini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	250.0 50.0/2000.0	RW	Reel
		400	**Fast Braking Ki** Hızlı Frenleme İntegral Kazanç Hızlı Frenleme fonksiyonunu kontrol eden hız regülatöründe kullanılan integral terimi ayarlar. Tüm motor kontrol modlarında fonksiyoneldir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.10 0.00/10.00	RW	Reel
		401	**Fast Braking Kp** Hızlı Frenleme Oransal Kazanç Hızlı Frenleme fonksiyonunu kontrol eden hız regülatöründe kullanılan oransal terimi ayarlar. Tüm motor kontrol modlarında fonksiyoneldir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0015 0.0000/10.0000	RW	Reel
		402	**Brake Off Adj 1** Brake Kapalı Ayarı 1 Duruş Modu olarak Fast Braking (Hızlı Frenleme) seçildiğinde, bu parametre Hızlı Frenlemeden DC Frene geçiş için güç hassasiyetini ayarlar. DC Brake w/Auto ShutOff (Otomatik Kapatmalı DC Fren) seçildiğinde, bu parametre kapatma için seviye hassasiyetini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.01/5.00	RW	Reel
		403	**Brake Off Adj 2** Brake Kapalı Ayarı 2 Duruş Modu olarak Fast Braking (Hızlı Frenleme) seçildiğinde, bu parametre Hızlı Frenlemeden DC Frene geçiş için frekans hassasiyetini ayarlar. DC Brake w/Auto ShutOff (Otomatik Kapatmalı DC Fren) seçildiğinde, bu parametre kapatma için zaman hassasiyetini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.01/5.00	RW	Reel
		409	**Dec Inhibit Actn** Yavaşlama Engelleme İşlemi Sürücü yavaşlamadığında meydana gelen bir Decel Inhibit (Yavaşl Engelle) durumuna verilen tepkiyi yapılandırır. Olası nedenlerden biri bara voltajı regülasyonudur. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop"	RW	32-bit Tam Sayı

Sürücü (Port 0)
Koruma Dosyası

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Motor Aşırı Yük	410	**Motor OL Actn** Motor Aşırı Yük İşlem Bir motor aşırı yük durumuna verilecek olan tepkiyi yapılandırır. Eğer "Flt Minor" (2) seçilmişse, P950 [Minor Flt Cfg] bit 0'ı devreye alın. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		411	**Mtr OL at Pwr Up** Enerji Vermede Motor Aşırı Yük Sürücüye enerji verilmesi sonrasında motor aşırı yük sayacının ilk değeri için kullanılacak olan modu seçer. "Assume Cold" (0) – Sürücüye enerji verilen bir sonraki seferde, P418 [Mtr OL Counts] sıfır olarak ayarlanacaktır. "UseLastValue" (1) – Güç kesme durumunda P418 [Mtr OL Counts] değeri muhafaza edilecek ve sürücüye enerji verilen bir sonraki seferde geri yüklenecektir. "RealTimeClk" (2) – P418 [Mtr OL Counts] değeri sürücünün enerjisi kesildiğinde azalmaya başlayarak motorun soğumasını gösterir ve sürücüye güç verildiğinde ya da sıfıra ulaşıldığında durur. Bu seçenek sadece sürücüde gerçek zamanlı saat aktif olduğunda kullanılabilir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Assume Cold" 0 = "Assume Cold" 1 = "UseLastValue" 2 = "RealTimeClk"	RW	32-bit Tam Sayı
		412	**Mtr OL Alarm Lvl** Motor Aşırı Yük Alarm Seviyesi Motor aşırı yükü için bir alarmın oluşacağı P418 [Mtr OL Counts] seviyesini ayarlar. P410 [Motor OL Actn] tarafından seçilen işlemi sürücü yapmadan önce bir uyarı verilmesi faydalıdır. Bu alarm seviyesi P410 [Motor OL Actn] tarafından seçilen "Alarm" işleminden farklı ve bağımsızdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 0.00/100.00	RW	Reel
		413	**Mtr OL Factor** Motor Aşırı Yük Faktörü Motor aşırı yük sayacının artması için gerekli olan minimum akım seviyesini (yüzde olarak veya P26 [Motor NP Amps]) ayarlar. Bu değerin altında olan akım seviyeleri aşırı yük sayacını azaltacaktır. Örneğin, 1.15 değerinde bir servis faktörü isim plakasında bulunan motor akımının %115'ine kadar sürekli çalışma anlamına gelir.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.20/2.00	RW	Reel
		414	**Mtr OL Hertz** Motor Aşırı Yük Hertz Düşük hızlarda çalışan motorların düşen kendinden soğutma kapasitesini karşılamak için motor çalışma akımının azaltılacağı (daha hassas) çıkış frekansını seçer. Çok düşük hızda soğutma kapasitesine sahip motorlar (örn. 10:1 veya fan soğutmalı) için kullanılan motordan tam verim almak amacıyla bu ayarı düşürün.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 20.00 0.00/4096.00	RW	Reel
		415	**Mtr OL Reset Lvl** Motor Aşırı Yük Sıfırlama Seviyesi Bir motor aşırı yük durumunu sıfırlamak ve bir hatanın (eğer motor aşırı yük işlemi olarak seçilmişse) manuel olarak sıfırlanmasına imkan tanımak için seviyeyi ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 0.00/100.00	RW	Reel
		416	**MtrOL Reset Time** Motor Aşırı Yük Sıfırlama Süresi Bir motor aşırı yük hatası oluştuktan sonra motorun yeniden başlatılması için gereken zamanı gösterir ve P418 [Mtr OL Counts] değeri P415 [Mtr OL Reset Lvl] değerinden düşüktür.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 -/+99999.00	RW	Reel
KORUMA	Motor Aşırı Yük	418	**Mtr OL Counts** Motor Aşırı Yük Sayım Motor aşırı yükü için toplam yüzde. Motorun süreklik olarak, motor aşırı yük ayarının %100 üzerinde çalıştırılması bu değeri %100'e çıkaracaktır ve P410 [Motor OL Actn] içerisinde seçilen işlemin yapılmasına neden olacaktır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 0.00/100.00	Sadece Okunur	Reel
		419	**Mtr OL Trip Time** Motor Aşırı Yük kesme Süresi Motor aşırı yük süresinin tersini görüntüler, bu P418'in [Mtr OL Counts] %100'e ulaşması için gereken saniye miktarıdır ve motor aşırı yük işlemi gerçekleştirilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 99999 0/99999	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Yük Limitleri	420	**Drive OL Mode** Sürücü Aşırı Yük Modu Sürücü aşırı yüklendiğini tespit ettiğinde yapılacak olan işlemi seçer. Akım ve/veya PWM frekansının limitinin azaltılması sürücünün hata vermeden çalışmaya devam etmesini sağlar. Bir sinüs dalgalı çıkış filtresi kullanıldığında, bu parametreyi 1 "Reduce CLmt" veya 0 "Disabled" olarak ayarlayın.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "Both PWM 1st" 0 = "Disabled" 1 = "Reduce CLmt" 2 = "Reduce PWM" 3 = "Both PWM 1st"	RW	32-bit Tam Sayı
		421	**Current Lmt Sel** Akım Limiti Seç Akım limiti değeri için kaynağı seçer. Yük, bu değere eşit olan veya aşan bir akımın oluşmasına neden olduğunda, çıkış akımını bu değer ile sınırlamak amacıyla çıkış frekansı otomatik olarak ayarlanacaktır (gereken şekilde artırma veya azaltma).	Varsayılan: Opsiyonlar:	422 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		422 423	**Current Limit 1** **Current Limit 2** Akım Limiti *n* P421 [Current Lmt Sel] için kaynak olarak kullanılabilecek sabit değerler. P305 [Voltage Class] ve/veya P306 [Duty Rating]'e değişiklikler yapıldıysa bu parametrelerin değerlerini kontrol edilmelidir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak	RW	Reel
		424	**Active Cur Lmt** Etkin Akım Limiti Etkin bir şekilde kullanılmakta olan akımı görüntüler, buna sürücü aşırı yük fonksiyonunun otomatik katlama etkisi de dahildir (bakınız P420 [Drive OL Mode]).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.00 -/+P26 [Motor NP Amps] x 8	Sadece Okunur	Reel
		425	**Current Rate Lmt** Akım Değişim oranı Limiti Tork oluşturan akım referansı (Iq) için izin verilen en yüksek değişim hızını ayarlar. Bu sayı her 250 mikro saniyede bir sınıflandırma motor akımının yüzdesi olarak ölçeklenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 400.00 1.00/800.00	RW	Reel
		426	**Regen Power Lmt** Rejeneratif Güç Limiti Motordan sürücüye olan güç akışı için bir limit ayarlar (rejeneratif). Sadece Flux Vector (FV) kontrol modlarında etkindir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% -50.00 -800.00/0.00	RW	Reel
		427	**Motor Power Lmt** Motor Güç Limiti Sürücüden motora olan güç akışı için bir limit ayarlar (motor). Sadece Flux Vector (FV) kontrol modlarında etkindir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 200.00 0.00/800.00	RW	Reel
		428	**Current Limit Kd** Akım Limiti Türev Kazancı Akım limit fonksiyonu için türev kazancı. Bu parametre FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 760.0 0.0/1000000.0	RW	Reel
		429	**Current Limit Ki** Akım Limiti İntegral Kazanç Akım limit fonksiyonu için integral kazanç. Bu parametre FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Varsayılan: Min/Maks:	680.0 0.0/10000.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Yük Limitleri	**430**	**Current Limit Kp** Akım Limiti Oransal Kazanç Akım limit fonksiyonu için oransal kazanç. Bu parametre FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz/A 290.0 0.0/1000000.0	RW	Reel
		431	**Id Lo FreqCur Kp** Id Düşük Frekans Akım Kp Çok düşük çalışma frekanslarında etkin olan akım limiti oransal kazancı. Bu parametre FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	V/A 50.0 0.0/100000.0	RW	Reel
		432	**Iq Lo FreqCur Kp** Iq Düşük Frekans Akım Kp Çok düşük çalışma frekanslarında etkin olan akım limiti oransal kazancı. Bu parametre FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	V/A 50.0 0.0/100000.0	RW	Reel
		433	**Jerk Gain** Ani Çekiş Kazancı Hızlanma/Yavaşlama oranına uygulanacak olan S Eğrisi veya "Ani Çekiş" ayarlamanıza imkan tanır.	Varsayılan: Min/Maks:	5200.0 0.0/1000000000.0	RW	Reel
		434	**Shear Pin Cfg** Emniyet Pimi Yapılandır Emniyet pimi fonksiyonunun çalışmasını yapılandırır. Bit 0 "Shear1NoAcc" – 0 = Hızlanma sırasında etkin, 1 = Hızlanma sırasında yoksay Bit 1 "Shear2NoAcc" – 0 = Hızlanma sırasında etkin, 1 = Hızlanma sırasında yoksay			RW	16-bit Tam Sayı
		435 **438**	**Shear Pin 1 Actn** **Shear Pin 2 Actn** Emniyet Pimi *n* İşlemi Çıkış akımı, [Shear Pin *n* Time] parametresinde ayarlanmış olan süre boyunca [Shear Pin *n* Level] değerinden büyük ya da bu değere eşit olduğunda yapılacak olan işlemi yapılandırır. Bu iki bağımsız emniyet pimi fonksiyonu "duruş" ve "sıkışma" göstergesine sahip harici aşırı yük eşdeğerlerinde erişmek üzere ayarlanabilir. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		436 **439**	**Shear Pin1 Level** **Shear Pin2 Level** Emniyet Pimi *n* Seviyesi Emniyet pimi işlevini aktifleştirecek olan akım değerini ayarlar (bakınız [Shear Pin *n* Actn]).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper P21 [Rated Amps] 0.0/P21 [Rated Amps] x 1.5	RW	Reel
		437 **440**	**Shear Pin 1 Time** **Shear Pin 2 Time** Emniyet Pimi *n* Süresi Emniyet pimi fonksiyonun aktifleştirilmesi ile ilişkili süreyi ayarlar (bakınız [Shear Pin *n* Actn]).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/30.00	RW	Reel

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Shear2NoAcc	Shear1NoAcc
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Yük Limitleri	441	**Load Loss Action** Yük Kayıp İşlemi P443 [Load Loss Time] içerisinde ayarlanan süre boyunca yük P442 [Load Loss Level] değerinden küçükse veya buna eşitse yapılacak olan işlemi yapılandırır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		442	**Load Loss Level** Yük Kayıp Seviyesi P441 [Load Loss Action] yük kaybı fonksiyonunun aktivasyonu ile ilişkili motor isim plakası torkunun (mutlak değer) yüzdesini ayarlar. P5 [Torque Cur Fdbk] motor etiket torkuna bakın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 200.00 0.00/800.00	RW	Reel
		443	**Load Loss Time** Yük Kayıp Süresi Yük kaybı fonksiyonunun aktivasyonu ile ilişkili süreyi ayarlar (bakınız P441 [Load Loss Action]).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/300.00	RW	Reel
		444	**OutPhaseLossActn** Çıkış Faz Kaybı İşlemi Eğer çıkış fazı kaybı tespit edilirse yapılacak olan işlemi seçer. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		445	**Out PhaseLossLvl** Çıkış Faz Kaybı Seviyesi Bir çıkış faz kaybı durumunu belirlemek için kullanılan eşik değer seviyesini ayarlar. Her bir motor fazı, bu değeri aşmalıdır. Bu parametre değerinin azaltılması, hassasiyeti azaltır.	Varsayılan: Min/Maks:	200 0/1000	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Güç Kaybı	**449**	**Power Loss Actn** Güç Kaybı İşlemi Bir güç kaybı süre aşımı durumunda sürücünün tepkisini yapılandırır. Süre P452 veya P455 içerisinden ayarlanır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Alarm" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop"	RW	32-bit Tam Sayı
		450 **453**	**Pwr Loss Mode A** **Pwr Loss Mode B** Güç Kaybı Mod A, B Bara voltajında bir düşme olarak algılanan giriş gücü kaybı olması durumunda sürücünün tepkisini yapılandırır. Bus voltaj düşmesi [Pwr Loss *n* Level]'de tanımlanmıştır ve P12 [DC Bus Memory]'de bus voltaj belleği ile kıyaslanır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Coast" 0 = "Coast" 1 = "Decel" 2 = "Continue"	RW	32-bit Tam Sayı
		451 **454**	**Pwr Loss A Level** **Pwr Loss B Level** Güç Kaybı Mod A, B Seviye Ride-through (güç geçişi) başlatılacağı ve modülasyonun sona ereceği bara voltaj seviyesini ayarlar. Bara voltajı bu seviyenin altına düştüğünde, sürücü otomatik bir yeniden başlatma için hazırlık yapar. Voltaj sınıfına göre yüksek voltaj ayarından alınan bara voltajının yüzdesini girin. Örneğin: bir 400/480 V sürücüde, $0.221 \times 480VAC \times \sqrt{2} = 150VDC$	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VDC P20 [Rated Volts] x 0.3913 0.0/P20 [Rated Volts] x 1.41	RW	Reel
		452 **455**	**Pwr Loss A Time** **Pwr Loss B Time** Güç Kaybı Mod A, B Süre Bir hata tespit edilmeden önce sürücünün güç kaybı modunda kalacağı zamanı ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 2.00 0.00/60.00	RW	Reel
		456	**PwrLoss RT BusKp** Güç Kaybı Ride Through (Güç Geçişi) Bara Kp Power loss ride through (güç geçişi) devreye alındığında ve tespit edildiğinde bara regülatörünün tepkisini ayarlayan oransal kazanç. Bu parametre FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	A/V 585.0 0.0/1000000.0	RW	Reel
		457	**PwrLoss RT BusKd** Güç Kaybı Ride Through (Güç Geçişi) Bara Kd Power loss ride through (güç geçişi) devreye alındığında ve tespit edildiğinde bara regülatörünün tepkisini ayarlayan türev kazanç. Bu parametre FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 50.0 0.0/1000000.0	RW	Reel
		458	**PwrLoss RT ACRKp** Güç Kaybı Ride Through (Güç Geçişi) Etkin Akım Regülatörü Kp Power loss ride through (güç geçişi) devreye alındığında ve tespit edildiğinde bara regülatörünün etkin akım regülatörü kısmının tepkisini ayarlayan oransal kazanç. Bu parametre FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz/A 524.0 0.0/100000.0	RW	Reel
		459	**PwrLoss RT ACRKi** Güç Kaybı Ride Through (Güç Geçişi) Etkin Akım Regülatörü Ki Power loss ride through (güç geçişi) devreye alındığında ve tespit edildiğinde bara regülatörünün etkin akım regülatörü kısmının tepkisini ayarlayan integral kazanç. Bu parametre FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz/A 2045.0 0.0/50000.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Güç Kaybı	460	**UnderVltg Action** Düşük Voltaj İşlemi P461'de yapılandırılmış olan bir düşük voltaj event'ine sürücünün tepkisini yapılandırır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		461	**UnderVltg Level** Düşük Voltaj Seviyesi Bir düşük voltaj event'inin oluşacağı AC hat voltajı seviyesi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak 0.00/P20 [Rated Volts] x 1.41	RW	Reel
		462	**InPhase LossActn** Giriş Faz Kaybı İşlemi Bir giriş fazı kaybı tespit edilmesi durumunda yapılacak işlemi seçer. Giriş faz kaybı fonksiyonu, sürücü bara kapasitörlerinin aşırı bara dalgalanmasından korunmasına yardımcı olur. Bara dalgalanması eşiği, P463 [InPhase Loss Lvl] tarafından ayarlanır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. **Önemli:** Bir faz kaybı durumunda çalışma sürücünün güvenilirliğini önemli oranda azaltacaktır. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		463	**InPhase Loss Lvl** Giriş Faz Kaybı Seviyesi DC bara voltajı dalgalanmasının bir Giriş Faz Kaybı hatası vereceği eşik değeri ayarlar. DC bara voltajı dalgalanması, bu parametre tarafından ayarlanan toleransı geçtiğinde giriş faz kaybı olduğu varsayılır. Daha büyük bir değerin ayarlanması sürücünün hata vermesine neden olmadan daha yüksek bara voltajı dalgalanmasına izin verir. 325 varsayılan değeri, tek fazlı giriş ile yarım yükte çalışan bir motor için hesaplanan dalgalanma seviyesine eşittir.	Varsayılan: Min/Maks:	325 10/32767	RW	32-bit Tam Sayı
		464	**DC Bus Mem Reset** Doğru Akım Bara Hafızası Sıfırla Enerji verme ya da ön şarj sırasında otomatik olarak başlatılan ve normal çalışma sırasında sürekli olarak güncellenen P12 [DC Bus Memory] için manuel güncelleme gerçekleştirir. 0'dan 1'e geçiş, bir bara hafızası güncellemesine neden olacaktır. Ancak, sürücü rejenerasyon yaptığı ya da dinamik frenleme modülünü ateşlediği için 30 saniye içerisinde komuta göre hareket edilmezse, güncelleme yok sayılır. Manuel bir sıfırlama nadiren gereklidir, ancak giriş voltaj eğer uzun bir süre boyunca çok yüksekse veya çok düşükse ve sonrasında nominal değere çok hızlı dönüyorsa oluşabilir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disabled" 0 = "Disabled" 1 = "Enabled"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Topraklama Arızası	**466**	**Ground Warn Actn** Toprak kaçağı Uyarı İşlemi Toprak akımı event'i tespit edilmesi durumunda yapılacak işlemi seçer. Topraklama Uyarısı özelliği, P467 [Ground Warn Lvl] parametresinde ayarlanmış olan seviyeyi aşan bir toprak akımını tespit eder. Sürücü çalışmaya devam ederken, toprak akımı P467 [Ground Warn Lvl] parametresinde ayarlanmış olan seviyenin altına düşene dek bir alarm gösterilir. Bir arıza, sürücüyü durduracaktır. Arıza, toprak akımı P467 [Ground Warn Lvl] parametresinde ayarlanmış olan seviyenin altında düşene dek silinemez. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		467	**Ground Warn Lvl** Toprak kaçağı Uyarı Seviyesi Toprak kaçağı uyarı alarmının gerçekleşeceği seviyeyi ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 4.00 1.00/5.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Önleyici Bakım	469	**PredMaint Sts** Önleyici Bakım Durumu Programlanan event seviyesine göre önleyici bakım için geçen süre durumu. 1 değeri = event seviyesi aşılmıştır. Bit 15 master bit = 1, 1 veya daha fazla bit = 1 olduğunda. Opsiyonlar: Master, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Mch Lube, Mch Bearing, Mtr Lube, Mtr Bearing, Internal Fan, Heatsink Fan Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Yanlış 1 = Doğru			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		470	**PredMaintAmbTemp** Önleyici Bakım Ortam Sıcaklığı Soğutma fanı ömrünü ve sıcaklıkla ilgili diğer komponentlerin ömrünü öngörmek için kullanılır. Bu parametrede yapılacak olan değişiklikler toplam ömrü ve kalan ömrü etkileyecektir, bu da sürücünün ömrünün tamamı boyunca sadece bir sıcaklığın programlanabileceği anlamına gelir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 50.00 0.00/50.00	RW	Reel
		471	**PredMaint Rst En** Önleyici Bakım Sıfırlamasını Devreye Al Seçilen geçen ömrü parametresi için P472 [PredMaint Reset]'in bir sıfırlama gerçekleştirmesini sağlar. P472 [PredMaint Reset] içerisinde yapılan herhangi bir sıfırlama bu parametreyi 0 (Disabled) değerine alır, böylece her seferinde sadece bir geçen ömür parametresi sıfırlanabilir. Bu parametre sadece Varsayılan Ayarlara Dön (Set Defaults) "All" (önerilmez) yürütüldüğünde sıfırlanır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	Mevcut Seçim 0 = "Disable" 1 = "Enable"	RW	32-bit Tam Sayı
		472	**PredMaint Reset** Önleyici Bakım Sıfırla Her seferinde bir kez olmak üzere önleyici bakım parametrelerini sıfırlar. P471 [PredMaint Rst En] tarafından devreye alınır. Bu parametre sadece Varsayılan Ayarlara Dön (Set Defaults) "All" (önerilmez) yürütüldüğünde sıfırlanır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	Mevcut Seçim 0 = "Ready" 1 = "HS Fan Life" (1) 2 = "In Fan Life" (1) 3 = "MtrBrng Life" 4 = "MtrLube Hrs" 5 = "MchBrng Life" 6 = "MchLube Hrs" (1) Sadece Pano 2…7.	RW	32-bit Tam Sayı
		481	755 (8+) **CbFan Derate** Kabin Fanı Azaltma P482 [CbFan TotalLife] için uygulanan azaltma faktörü. Kötü hava kalitesi veya titreşim nedeniyle toplam fan ömrünü azaltmak için kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.01/1.00	RW	Reel
		482	755 (8+) **CbFan TotalLife** Kabin Fanı Toplam Ömür Kabin fanları için hesaplanan toplam çalışma saati. Fan üreticisinin ömür verisinin (pano sınıflandırma tablosundan), P470 [PredMaintAmbTemp] ve P481'in [CbFan Derate] bir fonksiyonu olarak hesaplanır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21474836.47 (31 bit)	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		483	755 (8+) **CbFan ElpsdLife** Kabin Fanı Geçen Ömür Kabin fanı toplam çalışma süresi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21474836.47 (31 bit)	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		484	755 (8+) **CbFan RemainLife** Kabin Fanı Kalan Ömür Kabin fanlarının hesaplanan ömrünün sonuna gelmesine kalan saat ve P482 [CbFan TotalLife] ile P483 [CbFan ElpsdLife] arasındaki farktır. Bu parametrenin tüm negatif değerleri aşırı kullanım olarak (>%100) göz önünde bulundurulmalıdır ve P486 [CbFan EventActn] tarafından seçilen uygun işlemi tetiklemelidir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 -21474836.48/21474836.47	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

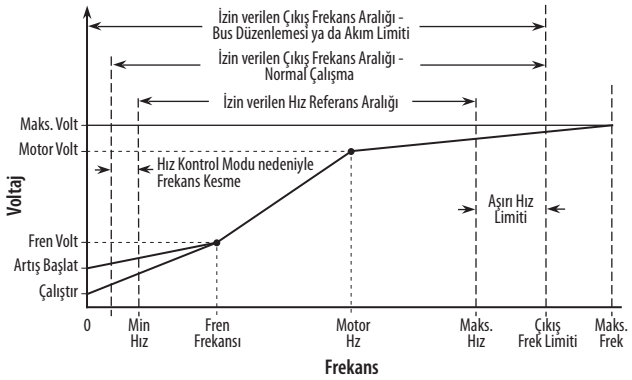
Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Önleyici Bakım	**485**	755 (8+) **CbFan EventLevel** Kabin Fanı Event Seviyesi Önceden bir uyarı alarmının veya hatanın programlanabileceği beklenen toplam kabin fan ömrünün yüzdesi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 80.000 0.000/100.000	RW	Reel
		486	755 (8+) **CbFan EventActn** Kabin Fanı Event İşlemi P485'e [CbFan EventLevel] ulaşıldığında veya aşıldığında bir kabin fanı event'i için verilecek tepkiyi yapılandırır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		488	**HSFan Derate** Heatsink (soğutucu) Fan Azaltma P489'a [HSFan TotalLife] uygulanan azaltma faktörü. Kötü hava kalitesi veya titreşim nedeniyle toplam fan ömrünü azaltmak için kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.01/1.00	RW	Reel
		489	**HSFan TotalLife** Heatsink (soğutucu) Fan Toplam Ömür Heatsink (soğutucu) fanlarının ömrü için hesaplanan toplam saat. Fan üreticisinin ömrü verisinin (pano sınıflandırma tablosundan), P470 [PredMaintAmbTemp] ve P488'in [HSFan Derate] bir fonksiyonu olarak hesaplanır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21474836.47 (31 bit)	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		490	**HSFan ElpsdLife** Heatsink (soğutucu) Fanı Geçen Ömür Heatsink (soğutucu) fanı toplam çalışma süresi. Bu parametreyi sıfırlamak için P472'yi [PredMaint Reset] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21474836.47 (31 bit)	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		491	**HSFan RemainLife** Heatsink (soğutucu) Fanı Kalan Ömür Heatsink (soğutucu) fanlarının hesaplanan ömrünün sonuna gelmesine kalan saat ve P489 [HSFan TotalLife] ile P490 [HSFan ElpsdLife] arasındaki farktır. Bu parametrenin tüm negatif değerleri aşırı kullanım olarak (>%100) göz önünde bulundurulmalıdır ve P493 [HSFan EventActn] tarafından seçilen uygun işlemi tetiklemelidir. Bu parametreyi sıfırlamak için P472'yi [PredMaint Reset] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 -21474836.48/21474836.47	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		492	**HSFan EventLevel** Heatsink (soğutucu) Fanı Event Seviyesi Önceden bir alarmın veya hatanın programlanabileceği beklenen toplam heatsink (soğutucu) fan ömrünün yüzdesi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 80.000 0.000/100.000	RW	Reel
		493	**HSFan EventActn** Heatsink (soğutucu) Fanı Event İşlemi P492 [HSFan EventLevel] oluştuğunda veya aşıldığında bir heatsink (soğutucu) fan event'i için verilecek tepkiyi yapılandırır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Önleyici Bakım	494	**HSFan ResetLog** Heatsink (soğutucu) Fanı Sıfırlama Kaydı P490 [HSFan ElpsdLife] parametresinde gerçekleştirilen toplam sıfırlama sayısı **Not:** Bu parametre PowerFlex 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler için kullanılmaz.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/255 (işaretsiz 8 bit)	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		495	**InFan Derate** Dahili Fan Azalt P496'ya [InFan TotalLife] uygulanan azaltma faktörü. Kötü hava kalitesi veya titreşim nedeniyle toplam fan ömrünü azaltmak için kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.01/1.00	RW	Reel
		496	**InFan TotalLife** Dahili Fan Toplam Ömür Dahili karıştırma fan(lar)ının ömrü için hesaplanan toplam saat. Fan üreticisinin ömrü verisinin (pano sınıflandırma tablosundan) ve P470'in [PredMaintAmbTemp] fonksiyonu olarak hesaplanır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21474836.47 (31 bit)	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		497	**InFan ElpsdLife** Dahili Fan Geçen Ömür Dahili karıştırma fanı için toplam çalışma saati (Pano 6 ve 7'inin sürekli çalıştığını unutmayınız. Pano 2 ile 5 arası donanım yazılımı tarafından kontrol edilir). Bu parametreyi sıfırlamak için P472'yi [PredMaint Reset] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21474836.47 (31 bit)	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		498	**InFan RemainLife** Dahili Fan Kalan Ömür Dahili karıştırma fanlarının hesaplanan ömrünün sonuna gelmesine kalan saat ve P496 [InFan TotalLife] ile P497 [InFan ElpsdLife] arasındaki farktır. Bu parametrenin tüm negatif değerleri aşırı kullanım olarak (>%100) göz önünde bulundurulmalıdır ve P500 [InFan EventActn] tarafından seçilen uygun işlemi tetiklemelidir. Bu parametreyi sıfırlamak için P472'yi [PredMaint Reset] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 -21474836.48/21474836.47	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		499	**InFan EventLevel** Dahili Fan Event Seviyesi Önceden bir alarmın veya hatanın programlanabileceği beklenen toplam dahili karıştırma fan ömrünün yüzdesi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 80.000 0.000/100.000	RW	Reel
		500	**InFan EventActn** Dahili Fan Event İşlemi P499 [InFan EventLevel] oluştuğunda veya aşıldığında bir dahili karıştırma fanı event'i için verilecek tepkiyi yapılandırır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		501	**InFan ResetLog** Dahili Fan Sıfırlama Kaydı P497 [InFan ElpsdLife] parametresinde gerçekleştirilen toplam sıfırlama sayısı **Not:** Bu parametre PowerFlex 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler için kullanılmaz.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/255 (işaretsiz 8 bit)	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

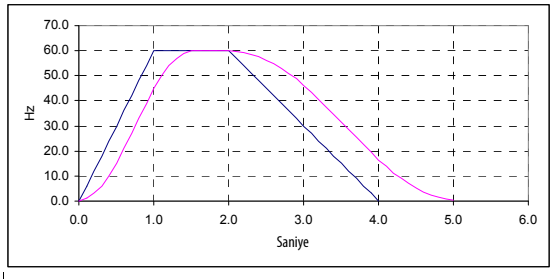
Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Önleyici Bakım	502	**MtrBrngTotalLife** Motor Yatağı Toplam Ömür Motor yataklarının ömrü için hesaplanan toplam saat.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21474836.47 (31 bit)	RW	32-bit Tam Sayı
		503	**MtrBrngElpsdLife** Motor Yatağı Geçen Ömür Motor yataklarının toplam çalışma süresi. Saatler, sürücünün sıfır hız dışında çalıştığı tüm zamanlar için toplanır. Bu parametreyi sıfırlamak için P472'yi [PredMaint Reset] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21474836.47 (31 bit)	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		504	**MtrBrngRemainLif** Motor Yatağı Kalan Ömür Motor yataklarının hesaplanan ömrünün sonuna gelmesine kalan saat ve P502 [MtrBrngTotalLife] ile P503 [MtrBrngElpsdLife] arasındaki farktır. Bu parametreyi sıfırlamak için P472'yi [PredMaint Reset] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 -21474836.48/21474836.47	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		505	**MtrBrngEventLvl** Motor Yatağı Event Seviyesi Önceden bir alarmın veya hatanın programlanabileceği beklenen toplam motor yatağı ömrünün yüzdesi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 80.000 0.000/100.000	RW	Reel
		506	**MtrBrngEventActn** Motor Yatağı Event İşlemi P505 [MtrBrngEventLvl] oluştuğunda veya aşıldığında bir motor yatağı event'i için verilecek tepkiyi yapılandırır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		507	**MtrBrng ResetLog** Motor Yatağı Sıfırlama Kaydı P503 [MtrBrngElpsdLife] parametresinde gerçekleştirilen toplam sıfırlama sayısı	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/255 (işaretsiz 8 bit)	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		508	**MtrLubeElpsdHrs** Motor Yağlama Geçen Saat Motor yataklarının en son yağlanmasından sonra geçen toplam saat. Sınırlama olmaksızın sıfırlanabilir. Bu parametreyi sıfırlamak için P472'yi [PredMaint Reset] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21474836.47	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		509	**MtrLubeEventLvl** Motor Yağlama Event Seviyesi Motor yataklarının programlanan yağlama sıklığı saati. P510'a [MtrLubeEventActn] göre erken uyarı alarmı veya hata için kullanılır. 0 değerine ayarlandığında olay devreden çıkarılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.000 0.000/2147483648.000	RW	Reel
		510	**MtrLubeEventActn** Motor Yağlama Event İşlemi P509 [MtrLubeEventLvl] oluştuğunda veya aşıldığında bir motor yatağı yağlama event'i için verilecek tepkiyi yapılandırır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Önleyici Bakım	511	**MchBrngTotalLife** Makine Yatağı Toplam Ömür Makine yataklarının ömrü için hesaplanan toplam saat.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat Mevcut Değer 0.00/21474836.47	RW	32-bit Tam Sayı
		512	**MchBrngElpsdLife** Makine Yatağı Geçen Ömür Makine yataklarının toplam çalışma süresi. Bu parametreyi sıfırlamak için P472'yi [PredMaint Reset] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21474836.47	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		513	**MchBrngRemainLif** Makine Yatağı Kalan Ömür Makine yataklarının hesaplanan ömrünün sonuna gelmek için kalan saat ve Machine Bearing Total Life ile Machine Bearing Elapsed Life arasındaki farktır. Bu parametreyi sıfırlamak için P472'yi [PredMaint Reset] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 -21474836.48/21474836.47	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		514	**MchBrngEventLvl** Makine Yatağı Event Seviyesi Önceden bir alarmın veya hatanın programlanabileceği beklenen toplam makine yatağı ömrünün yüzdesi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 80.000 0.000/100.000	RW	Reel
		515	**MchBrngEventActn** Makine Yatağı Event İşlemi P518 [MchBrngEventLvl] oluştuğunda veya aşıldığında bir makine yatağı event'i için verilecek tepkiyi yapılandırır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		516	**MchBrngResetLog** Makine Yatağı Sıfırlama Kaydı P512 [MchBrngElpsdLife] parametresinde gerçekleştirilen toplam sıfırlama sayısı	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/255	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		517	**MchLubeElpsdHrs** Makine Yağı Geçen Saat Makine yataklarının en son yağlanmasından sonra geçen toplam saat. Sınırlama olmaksızın sıfırlanabilir. Bu parametreyi sıfırlamak için P472'yi [PredMaint Reset] kullanın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21474836.47	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		518	**MchLube EventLvl** Makine Yağı Event Seviyesi Makine yataklarının programlanan yağlama sıklığı saati. P519'a [MchLubeEventActn] göre erken uyarı alarmı veya hata için kullanılır. 0 değerine ayarlandığında olay devreden çıkarılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.000 0.000/2147483648.000	RW	Reel
		519	**MchLubeEventActn** Makine Yağı Event İşlemi P518 [MchLube EventLvl] oluştuğunda veya aşıldığında bir makine yatağı yağlama event'i için verilecek tepkiyi yapılandırır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı

Sürücü (Port 0)
Hız Kontrol Dosyası

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Limitleri	520	**Max Fwd Speed** Maksimum İleri Hız İleri üst hız limitini ayarlar. Bakınız P524 [Overspeed Limit].	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hertz] P28 [Motor NP RPM] [Motor NP Hertz]/[Motor NP RPM] ve Voltaj Sınıfı/[Motor NP Hertz] x 16.00 baz alınmıştır [Motor NP Hertz]/[Motor NP RPM] ve Voltaj Sınıfı/[Motor NP Hertz] x 16.00 baz alınmıştır	RW	Reel
		521	**Max Rev Speed** Maksimum Geri Hız Geri üst hız limitini ayarlar. Bakınız P524 [Overspeed Limit].	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hertz] x -1.00 P28 [Motor NP RPM] x -1.00 [Motor NP Hertz] x -16.00/0.00 [Motor NP RPM] x -16.00/0.00	RW	Reel
		522	**Min Fwd Speed** Minimum İleri Hız Ölçekleme uygulandıktan sonra hız referansı için alt limiti ayarlar. Bakınız P524 [Overspeed Limit].	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 0.00/[Motor NP Hertz] x 16.00 0.00/[Motor NP RPM] x 16.00	RW	Reel
		523	**Min Rev Speed** Minimum Geri Hız Ölçekleme uygulandıktan sonra hız referansı için alt limiti ayarlar. Bakınız P524 [Overspeed Limit].	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 [Motor NP Hertz] x -16.00/0.00 [Motor NP RPM] x -16.00/0.00	RW	Reel
		524	**Overspeed Limit** Fazla Hız Limiti Çıkış frekansının artımlı miktarını ayarlar (maksimum hız üzerinde: P520 [Max Fwd Speed] veya P521 [Max Rev Speed]) Slip Compensation (Slip Kompanzasyonu) gibi fonksiyonlar için kullanılabilir.  	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hertz]/P28 [Motor NP RPM] ve Voltaj Sınıfı baz alınmıştır 0.00/(P27 [Motor NP Hertz]/3) 0.00/(P28 [Motor NP RPM]/6)	RW	Reel
		525	**Zero Speed Limit** Sıfır Hız Limiti Sürücünün motorun sıfır hızda olduğunu algılayacağı sıfır hız etrafındaki bant değerini belirler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hertz] x 0.001 P28 [Motor NP RPM] x 0.001 P27 [Motor NP Hertz]/P28 [Motor NP RPM] ve Voltaj Sınıfı baz alınmıştır	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Limitleri	526 527 528	**Skip Speed 1** **Skip Speed 2** **Skip Speed 3** Atlama Hızı *n* Sürücünün çalışmayacağı bir frekans ayarlar. Eğer 0 olarak ayarlanmışsa parametreler devreden çıkarılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 P521 [Max Rev Speed]/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
		529	**Skip Speed Band** Atlama Hızı Bantı Bir atlama hızı etrafındaki bant genişliğini ayarlar. [Skip Speed Band] ayrılmıştır, atlama hızının 1/2 üzerine ve 1/2 altına uygulanır. Aynı bant genişliği tüm atlama hızları için geçerlidir. Eğer 0 olarak ayarlanırsa parametre devreden çıkarılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 0.00/P27 [Motor NP Hertz]/P28 [Motor NP RPM] ve Voltaj Sınıfı baz alınmıştır	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hızlanma Oranları	535 536	**Accel Time 1** **Accel Time 2** Hızlanma Süresi *n* Tüm hız değişiklikleri için hızlanma oranını ayarlar. P300 [Speed Units] içerisindeki ayara göre 0 ile P27 [Motor NP Hertz] veya P28 [Motor NP RPM] arasındaki hızlanma süresi olarak tanımlanır. Hızlanma Süresi 1 ile Hızlanma Süresi 2 arasındaki seçim bir dijital giriş fonksiyonu ile (bakınız Digin Fonksiyonları) veya Mantık Komutu (bir haberleşme ağı ve DeviceLogix üzerinden gönderilir) ile kontrol edilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.00/3600.00	RW	Reel
		537 538	**Decel Time 1** **Decel Time 2** Yavaşlama Süresi *n* Tüm hız değişiklikleri için yavaşlama oranını ayarlar. P300 [Speed Units] içerisindeki ayara göre P27 [Motor NP Hertz] veya P28 [Motor NP RPM] ile 0 arasındaki yavaşlama süresi olarak tanımlanır. Yavaşlama Süresi 1 ile Yavaşlama Süresi 2 arasındaki seçim bir dijital giriş fonksiyonu ile (bakınız Digin Fonksiyonları) veya Mantık Komutu (bir haberleşme ağı ve DeviceLogix üzerinden gönderilir) ile kontrol edilir. Bazı duruş modları (bakınız P370 ve P371), bir duruş komutu sırasında programlanan yavaşlama süresinin yok sayılmasına neden olabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.00/3600.00	RW	Reel
		539	**Jog Acc Dec Time** Jog Hızlanma Yavaşlama Süresi Jog komutundaki hızlanma ve yavaşlama hızları (bir jog hız referansı kullanır).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.00/3600.00	RW	Reel
		540	**S Curve Accel** S Eğrisi Hızlanma Hızlanmayı yumuşatmak amacıyla (ani çekiş azaltma) artışa uygulanan hızlanma süresi yüzdesi. Süre eklenir, 1/2 artışın başına ve 1/2 sonuna.  	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.000 0.000/100.000	RW	Reel
		541	**S Curve Decel** S Eğrisi Yavaşlama Yavaşlamayı yumuşatmak amacıyla (ani çekiş azaltma) artışa uygulanan yavaşlama süresi yüzdesi. Süre eklenir, 1/2 artışın başına ve 1/2 sonuna.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.000 0.000/100.000	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Referansı	**545** **550**	**Spd Ref A Sel** **Spd Ref B Sel** Hız Referansı A, B Seç "Auto" (tipik) modundayken hız referansları için kaynağı seçer. Sürücü "Manual" modda iken bu kaynaklar geçersiz kılınır (bakınız P327). [Spd Ref A Sel] sürücünün ana hız referansıdır. [Spd Ref B Sel] alternatif hız referansıdır. Referans A ve Referans B arasında seçim yapma, dijital bir giriş fonksiyonu (bkz. parametre 173…175 [DI Speed Sel *n*]) tarafından ya da (bir haberleşme ağı üzerinden gönderilen) Mantık Komutu bitleri 12…14 tarafından kontrol edilir. Hız referansı bir haberleşme ağından alındığında, bu parametreyi Port 0'a ayarlayın ve uygun olan şekilde parametre 874…877'yi [Port *n* Reference] seçin. Hız referansı bir enkoderden alınıyorsa, bu parametreyi Port 0'a ayarlayın ve parametre 134'ü [Aux Vel Feedback] seçin. Parametre 132'yi [Aux Vel Fdbk Sel] uygun enkodere yapılandırın. Bu parametrelere erişim için, P301 [Access Level]'i 2. seçenek "Uzman"a ayarlayın.	Varsayılan: Min/Maks:	871 551 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		546 **551**	**Spd Ref A Stpt** **Spd Ref B Stpt** Hız Referansı A, B Ayar Noktası P545 ve P550 için olası bir kaynak olarak kullanılabilecek bir sabit hız değeri (ön ayar hızına benzer).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.0000 Hz -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RW	Reel
		547 **552**	**Spd Ref A AnlgHi** **Spd Ref B AnlgHi** Hız Referansı A, B Analog Yüksek Sadece P545 veya P550'e göre hız referansı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. Bir I/O modülünde [Anlg Inn Hi]'ye karşılık gelen hızı ayarlar. Bu tüm aralık içerisinde ölçeklendirme gerçekleştirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz P520 [Max Fwd Speed] P521 [Max Rev Speed]/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
		548 **553**	**Spd Ref A AnlgLo** **Spd Ref B AnlgLo** Hız Referansı A, B Analog Düşük Sadece P546 veya P551'e göre hız referansı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. Bir I/O modülünde [Anlg Inn Lo]'ya karşılık gelen hızı ayarlar. Bu tüm aralık içerisinde ölçeklendirme gerçekleştirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 0.00 P521 [Max Rev Speed]/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
		549 **554**	**Spd Ref A Mult** **Spd Ref B Mult** Hız Referansı A, B Çarpan Hız referansları A ve B'ye ayrı ayrı çarpan uygular.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 -/+22000.00	RW	Reel
		555	**Spd Ref Scale** Hız Referansı Ölçek Sadece P35'e [Motor Ctrl Mode] uygun Flux Vector (FV) kontrol modları için geçerlidir. P595 [Filtered Spd Ref] PID fonksiyonu (P1093 [PID Output Meter]) ile dengelendikten sonra buna bir çarpan uygular. Ölçeklenen sonuç, sınırlandığında, P597 [Final Speed Ref] değerinin ana komponenti haline gelecektir.	Varsayılan: Min/Maks:	1.000 0.000/1000.000	RW	Reel
		556 **557**	**Jog Speed 1** **Jog Speed 2** Jog Hızı *n* Jog 1 veya Jog 2 fonksiyonu (ayrı ayrı) bir dijital giriş fonksiyonu veya Mantık Komutu (bir haberleşme ağı üzerinden gönderilen) ile aktifleştirildiğinde jog için kullanılan hız.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz P27 [Motor NP Hertz]/P28 [Motor NP RPM] ve Voltaj Sınıfı baz alınmıştır -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RW	Reel
		558	**MOP Reference** Motorlu Potansiyometre Referansı P545 ve P550 için olası bir kaynak olarak kullanılabilecek MOP (Motorlu Potansiyometre) Referansı değeri. MOP Referansı dijital giriş fonksiyonları ile etkinleştirilir (artırılır veya azaltılır).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Referansı	559	**Save MOP Ref** Motorlu Potansiyometre Referansı Kaydet Mevcut MOP Ref değerini güç kesme veya durdurma durumunda kaydeden özelliği devreye alır/devreden çıkarır. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, At Stop, At Pwr Down Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Yanlış 1 = Doğru			RW	16-bit Tam Sayı
		560	**MOP Rate** Motorlu Potansiyometre Oranı Mevcut MOP sinyalini artırırken veya azaltırken MOP referansının değişim hızını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	%/s 1.0000 0.0100/100.0000	RW	Reel
		561	**MOP High Limit** Motorlu Potansiyometre Üst Limit MOP Referansı için üst limiti ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.000 0.000/800.000	RW	Reel
		562	**MOP Low Limit** Motorlu Potansiyometre Alt Limit MOP Referansı için alt limiti ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% -100.000 -800.000/0.000	RW	Reel
		563	**DI ManRef Sel** Dijital Giriş Manuel Referans Seç Bir dijital giriş Manual kontrolü etkinleştirdiğinde P172 [DI Manual Ctrl] tarafından açıklanan şekilde kullanılacak olan hız referansını seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	872 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		564	**DI ManRef AnlgHi** Dijital Giriş Manuel Referans Analog Üst P563 [DI ManRef Sel] bir Analog Girişe bağlı olduğunda, bir dijital giriş tarafından etkinleştirilen manuel hız referansı için Üst değer.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P520 [Max Fwd Speed] P521 [Max Rev Speed]/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
		565	**DI ManRef AnlgLo** Dijital Giriş Manuel Referans Analog Alt Sadece P563 [DI ManRef Sel] hız referansının kaynağı olarak bir analog giriş seçtiğinde kullanılır. I/O Modülü için Analog In Lo parametresi ile eşleştirilecek olan hız referansı değerini belirler. Örnek, P563 [DI ManRef Sel] I/O modülü üzerinde P50'yi [Anlg In0 Value] seçmiştir. I/O modülündeki P51 [Anlg In0 Hi] parametresi -10 Volt olarak ayarlanmıştır. P564 [DI ManRef AnlgHi], -10 Volt analog giriş sinyaline karşılık gelecek hız referans değerini belirleyecektir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.000 P521 [Max Rev Speed]/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
		566	**MOP Init Select** Motor ile Çalıştırılan Potansiyometre Başlatma Seç MOP (Motor ile Çalıştırılan Potansiyometre), P559'da [Save MOP Ref] seçilmiş "At Power Down" (Güç Kesme) ya da "At Stop" (Durma) değerlerinde başlamak üzere yapılandırılmış olmadığında, ilk MOP değerini tanımlar.	Varsayılan: Min/Maks:	567 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		567	**MOP Init Stpt** Motor ile Çalıştırılan Potansiyometre Başlatma Ayar Noktası MOP başlatma fonksiyonu ile kullanılacak yapılandırılabilir bir ayar noktası.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0 -/+800	RW	Reel
		571 572 573 574 575 576 577	**Preset Speed 1** **Preset Speed 2** **Preset Speed 3** **Preset Speed 4** **Preset Speed 5** **Preset Speed 6** **Preset Speed 7** Ön Ayar Hızı *n* Bir dijital giriş fonksiyonu (bakınız Digin Fonksiyonları) veya Mantık Komutu (bir haberleşme ağı veya DeviceLogix üzerinden gönderilir) tarafından etkinleştirilen ayrık hız referansları.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hertz]/P28 [Motor NP RPM] ve Voltaj Sınıfı baz alınmıştır P521 [Max Rev Speed]/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Referansı	**588**	**Spd Ref Filter** Hız Referansı Filtre Artan hız referansına (P594) uygulanan filtreleme miktarını seçer ve sadece FV motor kontrol modunda (P35) etkindir. Özel ayarlardan (3, 4 veya 5) birine ayarlandığında filtre P589 [Spd Ref Fltr BW] ve P590 [Spd Ref FltrGain] içerisinde ayarlanan değerler kullanılarak yapılandırılır. Ayar 4 ve 5 hafif ve ağır için değerleri başlatır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Off" 0 = "Off" 1 = "Light" 2 = "Heavy" 3 = "Custom" 4 = "SetCustLight" 5 = "SetCustHeavy"	RW	32-bit Tam Sayı
		589	**Spd Ref Fltr BW** Hız Referansı Filtre Bant Genişliği P588 [Spd Ref Filter] "Custom" ayarlardan (3, 4 veya 5) birine getirildiğinde hız referansı filtresinin bant genişliğini ayarlar Sıfır değeri filtreyi devreden çıkarır (bypass).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 0.00 0.00/500.00	RW	Reel
		590	**Spd Ref FltrGain** Hız Referansı Filtre Kazancı P588 [Spd Ref Filter] "Custom" ayarlardan (3, 4 veya 5) birine getirildiğinde hız referansı filtresinin kazancını (kn) ayarlar Sıfır kazanç değeri birinci derece düşük geçişli görevinde bir filtre özelliği ile sonuçlanır. Sıfır ile bir arasında değişen bir kazanç değeri gecikmeli tip filtre ile sonuçlanır. Birden daha yüksek kazanç değeri ileri tipte bir filtre ile sonuçlanır. Kazanç değeri olarak bir filtreyi devreden çıkarır (bypass). Bu varsayılan ayardır. Bu parametrenin birimi yoktur.	Varsayılan: Min/Maks:	1.000 -/+5.000	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Referansı	591	**Spd Ref Sel Sts** Hız Referansı Seçme Durumu		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Skip Band	End Lmt Sw	Decel Lmt Sw	Unipolar Ref	Rev Disable	Bipolar Ref	Sel Override	Manuel	Preset Auto	Trim Ref	Trim Pct Ref	MicroPsnMult	Ref B Mult	Ref A Mult	Ref B Auto	Ref A Auto
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

Sürücünün hız referans kısmının çalışma durumunu görüntüler. Aşağıdaki durumları temsil etmek için bağımsız bitler sağlanmıştır:

Bit 0 "Ref A Auto" – Ayarlandığında, Referans A Auto yolu etkindir.

Kontrol Mantığı, Hız Referans kaynağı olarak A'yı seçmiştir. Bu hız referansının tam merkezi P545 [Spd Ref A Sel] içerisinde belirlenen parametre tarafından seçilir. Bu parametre P930 [Speed Ref Source] içerisinde de raporlanmalıdır.

Bit 1 "Ref B Auto" – Ayarlandığında, Referans B Auto yolu etkindir.

Kontrol Mantığı Hız Referans kaynağı B'yi seçmiştir. Bu hız referansının tam merkezi P550 [Spd Ref B Sel] içerisinde belirlenen parametre tarafından seçilir. Bu parametre P930 [Speed Ref Source] içerisinde de raporlanmalıdır.

Bit 2 "Ref A Mult" – Ayarlandığında, hız referansı A P549 [Spd Ref A Mult] tarafından modifiye edilir. Silindiğinde, çarpan 1 değerine sahiptir veya Ref A Auto yolu etkin olmadığından dolayı hız referansını etkilemiyordur.

Bit 3 "Ref B Mult" – Ayarlandığında, hız referansı B P554 [Spd Ref B Mult] tarafından modifiye edilir. Silindiğinde, çarpan 1 değerine sahiptir veya "Ref B Auto" yolu etkin olmadığından dolayı hız referansını etkilemiyordur.

Bit 4 "MicroPsnMult" – Ayarlandığında, P592 [Selected Spd Ref], P1112 [MicroPsnScalePct] ile çarpılmaktadır.

Bit 5 "Trim Pct Ref" – Ayarlandığında, hız referansı, referansın P616'da [SpdTrimPrcRefSrc] belirtilen parametrenin değeriyle çarpılması sonucunda elde edilen bir referans bölümü ile toplanır.

Bit 6 "Trim Ref" – Ayarlandığında, hız referansı P617 [Spd Trim Source] içerisinde gösterilen parametrenin değeri ile dengelenir.

Bit 7 "Preset Auto" – Ayarlandığında, Kontrol Mantığı önceden ayarlanmış bir otomatik hız referansı seçmiştir. P930 [Speed Ref Source] parametresi bu referansın kaynağını gösterecektir.

Bit 8 "Manual" – Ayarlandığında, hız referansı seçimi P879 [Drive Logic Rslt] bit 6 "Manual" parametresinin ayarlanmış olması nedeniyle Manuel pozisyonlardan birindedir. P879, bit 6 silindiğinde, hız referansı seçimi Auto (Otomatik) pozisyonlardan birindedir. Otomatik/Manuel hız referans seçimi sonucu P592 [Selected Spd Ref] içerisinden görülebilir.

Bit 9 "Sel Override" – Seçilen Hız Referansı parametresi başka bir referans tarafından geçersiz kılınmıştır. Geçersiz kılmanın nedeni için P930'a [Speed Ref Source] bakınız.

Bit 10 "Bipolar Ref" – Ayarlandığında, P308 [Direction Mode] = 1 "Bipolar" değerine gelir. Bipolar (Çift kutuplu) modunda, hız referans değerinin işareti motor dönüşünün yönünü belirleyecektir.

Bit 11 "Rev Disable" – Ayarlandığında, P308 [Direction Mode] = 2 "Rev Disable" değerine gelir. Geri dönüş devreden çıkar modunda, negatif hız referans değerleri reddedilir ve bunun yerine sıfır hız değeri kullanılır.

Bit 12 "Unipolar Ref" – Ayarlandığında, P308 [Direction Mode] = 0 "Unipolar" değerine gelir. Unipolar (Tek kutuplu) modunda, hız referans değerinin işareti (ve bu nedenle motor dönüş yönü) P879 [Drive Logic Rslt] Bit 4 "Forward" (İleri) ve Bit 5 "Reverse" (Geri) tarafından belirlenir.

Bit 13 "Decel Lmt Sw" – Ayarlandığında, Tork Onayı fonksiyonunun kontrol mantığı bir yavaşlama limiti switch'inin aktif olduğunu tespit etmiştir ve hız referans değeri olarak P571'i [Preset Speed 1] seçmiştir.

Bit 14 "End Lim Sw" – Ayarlandığında, Tork Onay fonksiyonunun kontrol mantığı bir uç limit switch'inin etkin olduğunu tespit etmiş ve hız referans değeri için sıfır değerini seçmiştir.

Bit 15 "Skip Band" – Ayarlandığında, Bant Atla fonksiyonu P2'yi [Commanded SpdRef] değiştirir. Silindiğinde, Bant Atla fonksiyonu P2'yi [Commanded SpdRef] değiştirmemiştir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Referansı	**592**	**Selected Spd Ref** Seçilen Hız Referansı Etkin hız referansının değerini görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	Sadece Okunur	Reel
		593	**Limited Spd Ref** Sınırlı Hız Referansı Aşağıdaki limitler uygulandıktan sonra hız referansının değerini görüntüler: P520 [Max Fwd Speed], P521 [Max Rev Speed], P522 [Min Fwd Speed] ve P523 [Min Rev Speed].	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	Sadece Okunur	Reel
		594	**Ramped Spd Ref** Artan Hız Referansı Kayma kompanzasyonu, PI, vb düzeltmeler eklenmeden önceki hız referansı artış ve S eğrisinin çıkışını görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	Sadece Okunur	Reel
		595	**Filtered Spd Ref** Filtrelenmiş Hız Referansı P588 tarafından uygulanan filtrenin çıkışını görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	Sadece Okunur	Reel
		596	**Speed Rate Ref** Hız Oranı Referansı Bu parametre hem Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) hem de Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) fonksiyonları tarafından paylaşılmaktadır. Bu fonksiyonlar sadece P35 [Motor Ctrl Mode] için Flux Vector seçimlerinde mevcuttur. Hem Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) hem de Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) fonksiyonları tarafından paylaşılan bir değer (sadece FV motor kontrol modlarında etkindir), genel olarak harici bir kontrol cihazı tarafından sağlanır ve oran sınırlamalı bir hız referansı verir. Hız Oranı Referansı, hız referans sinyalinin zamana göre türevidir. Zaman birimi saniyedir. Örneğin, eğer kontrol cihazı 10 saniye referans artışı sağlarsa, kontrol cihazı da referans hızlanırken Hız Oranı Ref değeri olarak 1 pu/10 sn. = 0.1 sn-1 verecektir. Referans sabit olduğunda, Hız Oranı Ref sıfır olmalıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	RW	Reel
		597	**Final Speed Ref** Son Hız Referansı Tüm referans değişikliklerinden sonraki (artışlar dahil) hız referans değerini gösterir, bu hız regülatörü tarafından son referans olarak kullanılır. Açık Döngülü, Sensorless Vector modunda bu değer beklenen motor çalışma hızını gösterir ve Slip Compensation (Slip Kompanzasyonu) nedeniyle çıkış frekans değerinden biraz farklı olabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Kesme	**600** **604**	**Trim Ref A Sel** **Trim Ref B Sel** Kesme Referansı A, B Seç Hız Referansı A ve Hız Referansı B için bir kesme kaynağı (Hz ve dev/dak) seçer. Hz veya dev/dak yerine % olarak kesme için, P608 ve P612 (TrimPct Ref*n* Sel) parametrelerini kullanın.	Varsayılan: Min/Maks:	P601 [Trim Ref A Sel] P605 [Trim Ref B Stpt] 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		601 **605**	**Trim Ref A Stpt** **Trim Ref B Stpt** Kesme Referansı A, B Ayar Noktası P600 veya P604 için olası kesme kaynağı olarak kullanılabilecek dijital değer	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] -/+P28 [Motor NP RPM]	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Kesme	602 606	**Trim RefA AnlgHi** **Trim RefB AnlgHi** Kesme Referansı A, B Analog Üst Sadece P600 veya P604'e göre kesme kaynağı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. (Ürüne bağlı olarak) bir I/O modülündeki veya ana kontroldeki [Anlg In*n* Hi]'ye karşılık gelen kesme miktarını ayarlar. Bu tüm aralık içerisinde ölçeklendirme gerçekleştirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P520 [Max Fwd Speed] P521 [Max Rev Speed]/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
		603 607	**Trim RefA AnlgLo** **Trim RefB AnlgLo** Kesme Referansı A, B Analog Alt Sadece P600 veya P604'e göre kesme kaynağı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. (Ürüne bağlı olarak) bir I/O modülündeki veya ana kontroldeki [Anlg In*n* Lo]'ya karşılık gelen kesme miktarını ayarlar. Bu tüm aralık içerisinde ölçeklendirme gerçekleştirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 P521 [Max Rev Speed]/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
		608 612	**TrmPct RefA Sel** **TrmPct RefB Sel** Kesme Yüzdesi Referansı A, B Seç Hız Referansı A ve Hız Referansı B için bir kesme kaynağı (% olarak) seçer. Hz veya dev/dak yerine % olarak kesme için, P600 ve P604 (Trim Ref *n* Sel) parametrelerini kullanın.	Varsayılan: Min/Maks:	P609 [TrmPct RefA Stpt] P613 [TrmPct RefB Stpt] 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		609 613	**TrmPct RefA Stpt** **TrmPct RefB Stpt** Kesme Yüzdesi Referansı A, B Ayar Noktası P608 veya P612 için olası kesme kaynağı olarak kullanılabilecek dijital değer.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.000 -/+800.000	RW	Reel
		610 614	**TrmPct RefA AnHi** **TrmPct RefB AnHi** Kesme Yüzdesi Referansı A, B Analog Üst Sadece P608 veya P612'ye göre yüzde kesme kaynağı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. (Ürüne bağlı olarak) bir I/O modülündeki veya ana kontroldeki [Anlg In*n* Hi]'ye karşılık gelen kesme miktarını ayarlar. Bu tüm aralık içerisinde ölçeklendirme gerçekleştirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00 -/+800.00	RW	Reel
		611 615	**TrmPct RefA AnLo** **TrmPct RefB AnLo** Kesme Yüzdesi Referansı A, B Analog Alt Sadece P608 veya P612'ye göre yüzde kesme kaynağı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. (Ürüne bağlı olarak) bir I/O modülündeki veya ana kontroldeki [Anlg In*n* Lo]'ya karşılık gelen kesme miktarını ayarlar. Bu tüm aralık içerisinde ölçeklendirme gerçekleştirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	RW	Reel
		616	**SpdTrimPrcRefSrc** Hız Kesme Yüzdesi Referans Kaynağı Motor Hız Referansı Kesme Yüzdesi'ni, SSPPPP formatında görüntüler, SS Port 0 dışındaki kaynağın port numarasını ve PPPP kaynak parametre numarasını gösterir. Sıfır değeri, bir kaynağın henüz atanmamış olduğunu gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		617	**Spd Trim Source** Hız Kesme Kaynağı Motor Hız Referansı Kesme'yi, SSPPPP formatında görüntüler, SS Port 0 dışındaki kaynağın port numarasını ve PPPP kaynak parametre numarasını gösterir. Sıfır değeri, bir kaynağın henüz atanmamış olduğunu gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Kayma/Slip Komp.	620	**Droop RPM at FLA** Tam Yük Amper değerinde Dakikada Düşme Devri Tam yük torktayken hız referansının azaltılacağı düşme miktarını seçer. Sıfır, düşme fonksiyonunu devreden çıkarır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 0.00 0.00/900.00	RW	Reel
		621	**Slip RPM at FLA** Tam Yük Amper değerinde Dakikada Kayma Devri Açık döngülü modlar için bu parametre motorun tam yükte sahip olacağı hesaplanan kayma miktarını (dev/dak olarak) ayarlar. Sıfır ayarı Slip Compensation'u (Slip Kompanzasyonu) devreden çıkarır (enkoder geri beslemesine sahip kapalı döngü modlarında kullanılmaz). Eğer P70 [Autotune] değeri "Calculate" olarak ayarlanmışsa, bu değer (diğerlerine ek olarak) otomatik hesaplanır ve manuel olarak ayarlanamaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak (P27 [Motor NP Hz] x 120)/(P31 [Motor Poles] – P28 [Motor NP RPM]) 0.00/1200.00	RW	Reel
		622	**Slip Comp BW** Slip Compensation (Slip Kompanzasyonu) Bant Genişliği Slip Compensation (Slip Kompanzasyonu) için kullanılan düşük geçişli filtrenin bant genişliğini ayarlar. Slip Compensation (Slip Kompanzasyonu) tepki süresi bu filtrenin ayarına göre ters bir şekilde değişecektir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 10.00 1.00/50.00	RW	Reel
		623	**VHzSV SpdTrimReg** Volts/Hertz Sensorless Vector Hız Kesme Regülatörü Gelişmiş açık döngülü hız kontrolü için Slip Compensation (Slip Kompanzasyonu) fonksiyonunun son hız referansına dinamik olarak ekleyeceği (yük baz alınarak) kesme miktarını görüntüler. Flux Vector (FV) modlarında kullanılmaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Regülatörü	635	**Spd Options Ctrl** Hız Opsiyonları Kontrol		RW	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Delayed Ref	Auto Tach SW	Jog No Integ	SpdErrFilter	SpdRegIntHld	SpdRegIntRes	StpNoSCrvAcc	Ramp Disable	Ramp Hold
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

Hız Kontrolü ile ilgili opsiyonları aşağıdaki şekilde yapılandırır:

Bit 0 "Ramp Hold" – Hız referansı artış çıkışının değişimi durdurulacaktır ve bu bit ayarlandığı sürece çıkışı sabit tutulacaktır. Bu bit silindiğinde, artış çıkışının değişmesine izin verilecektir. Eğer bu bit P594 [Ramped Spd Ref] S Eğrisi bölgesindeyken ayarlanırsa, S Eğrisinin çıkış tutulmadan önce tamamlanmasına izin verilecektir.

Bit 1 "Ramp Disable" – Ayarlandığında, hız referans artışı atlanacaktır. P594 [Ramped Spd Ref] artış girişini takip edecektir.

Bit 2 "StpNoSCrvAcc" – Sürücünün bir duruş talebinden hemen sonra hızlanmaya devam edebileceği bazı koşullar bulunur. Bu duruş talebi gerçekleştiğince sürücü bir S eğrisi üzerinde hızlanma işlemindeyse gerçekleşir. Bu bit, bir duruş talebi gerçekleştiğinde hızlanmayı hemen kesmek için bir opsiyonu devreye alır. İşlemde olan S Eğrisinin profili sonrasında doğrusal yavaşlama artışı olarak değişecektir.

Bit 3 "SpdRegIntRes" – Ayarlandığında, Vektör modu hız regülatörünün integral teriminin çıkışı olan P654 [Spd Reg Int Out] sıfır değerini almaya zorlanacaktır. Aynı sonuç regülatörün integral kazancı sıfır olarak ayarlanarak da elde edilebilir.

Bit 4 "SpdRegIntHld" – Ayarlandığında, Vektör modu hız regülatörünün integral teriminin çıkışı olan P654 [Spd Reg Int Out] değişmeyi kesecektir ve sabit kalacaktır. P945 [At Limit Status] içerisindeki limit durumu gibi sürücüdeki diğer koşullar aynı sonuca sahip olabilir.

Bit 5 "SpdErrFilter" – Ayarlandığında, sürücünün Vector modundaki hız regülatörünün hız hatası filtresi tek kademeli düşük geçişli filtre olarak yapılandırılacaktır. Silindiğinde, hata filtresi iki kademeli düşük geçişli filtre olarak yapılandırılacaktır. İki kademeli yapılandırma hata filtresi için normal veya varsayılan yapılandırmadır.

Bit 6 "Jog No Integ" – Ayarlandığında, Vektör modu hız regülatörünün integral teriminin çıkışı olan P654 [Spd Reg Int Out] jog sırasında sıfır değerini almaya zorlanacaktır.

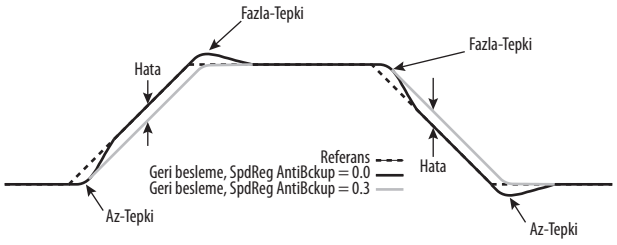
Bit 7 "Auto Tach SW" – Bu bit Otomatik Tak Geçiş özelliğini devreye almak için kullanılır. Bu özellik, ana kaynağın arıza yapması durumunda motor hız geri besleme kaynaklarını Ana'dan (P125) Alternatif (P128) kaynağa geçirmek için kullanılır. Bu geçiş sürücü çalışırken de gerçekleşebilir. P936 [Drive Status 2] Bit 5 "FdbkLoss SwO" alternatif kaynak etkin olduğunda Ana kaynak etkin olduğunda ve ayarlandığında silinmiş olarak gösterilecektir.

- Otomatik Takometre Değiştirme özelliğini kullanırken, geri besleme modülü üzerindeki Geri Besleme Kaybı Yapılandırması hata dışında bir şeye ayarlanmış olmalıdır.
- Endüksiyon motorlarını kullanırken, alternatif kaynak etkinken bu bitin silinmesi kontrolü Ana kaynağa geri alacaktır, ancak bunun için ana kaynağın çalışır durumda olması gereklidir.
- Sabit mıknatıslı motor kullanırken, sürücüye devir gücü kontrolü Ana kaynağa geri alacaktır, ancak bunun için ana kaynağın çalışır durumda olması gereklidir. Bu bit kapalı olarak kalırsa, bu durumda Automatic Tach Switchover özelliği devre dışı olacaktır.

Önemli: Ana geri besleme kaynağı, P636 [Speed Reg BW], P645 [Speed Reg Kp] ve P647'de [Speed Reg Ki] ayarlanmış olan P126 [Pri Vel FdbkFltr] filtre ayarını ve ayar kazançlarını kullanır. Alternatif geri besleme kaynağı, P648 [Alt Speed Reg BW], P649 [Alt Speed Reg Kp] ve P650'de [Alt Speed Reg Ki] ayarlanmış olan P129 [Alt Vel FdbkFltr] filtre ayarını ve ayar kazançlarını kullanır.

Bit 8 "Delayed Ref" – Bu bit ayarlandığında, P594 [Ramped Spd Ref] ile Hız Referans filtresi girişi arasında ek bir işlemci tarama gecikme periyodu eklenir. Bu gecikmenin, birden fazla, koordine sürücünün kullanıldığı uygulamalarda kullanılması amaçlanmıştır. Diğer sürücülerin takip etmesi için hız referansı sağlayan bir sürücü genel olarak bu gecikmeyi kullanır. Gecikme, kaynak ünite tarafından verildikten sonra hız referansının diğer ünitelere ulaşması için zaman sağlar, bu sayede tüm ünitelerde hız referansı senkronize edilmiş olur. Bu bit silindiğinde, hiçbir hız referans gecikmesi eklenmez.

		636	**Speed Reg BW** Hız Regülatörü Bant Genişliği Hız döngüsü bant genişliğini ayarlar ve hız döngüsünün dinamik davranışını belirler. Bant genişliği arttıkça, hız döngüsü daha tepki verir duruma gelir ve daha hızlı değişen bir hız referansı takip eder. P645 [Speed Reg Kp], P647 [Speed Reg Ki] ve P644 [Spd Err Filt BW] parametrelerinin otomatik güncellenmesine neden olur. Atalet Uyarlama (ürüne bağlı) için yapılandırma ayarları, bu özellik devreye alındığında otomatik olarak seçilecektir. Otomatik kazanç ve filtre güncellemesini devreden çıkarmak için bu parametreyi sıfır değerine getirin. Bu parametre için izin verilen maksimum değer P646 [Spd Reg Max Kp] ile P76 [Total Inertia] oranı ve kullanımda olan hız geri besleme kaynağı (Enkoder veya açık döngü) tarafından sınırlanacaktır. Bir otomatik tak geçişini takip eden bir çalışma için P648 [Alt Speed Reg BW] içerisinde belirlenen bant genişliği kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S Hesaplanan 0.00/Hesaplanan	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Regülatörü	637	**SReg FB Fltr Sel** Hız Regülatörü Geri Besleme Filtresi Seç Hız regülatörünün geri besleme kanalına uygulanan filtreleme miktarını seçer ve sadece FV motor kontrol modunda (P35) etkindir. Özel ayarlardan (3, 4 veya 5) birine ayarlandığında filtre P638 [SReg FB FltrGain] ve P639 [SReg FB Fltr BW] içerisinde ayarlanan değerler kullanılarak yapılandırılır. Ayar 4 ve 5 hafif ve ağır için değerleri başlatır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Off" 0 = "Off" 1 = "Light" 2 = "Heavy" 3 = "Custom" 4 = "SetCustLight" 5 = "SetCustHeavy"	RW	32-bit Tam Sayı
		638	**SReg FB FltrGain** Hız Regülatörü Geri Besleme Filtresi Kazancı P637 [SReg FB Fltr Sel], "Custom" ayarlardan (3, 4 veya 5) birine getirildiğinde hız regülatörü geri besleme filtresinin kazancını ayarlar. Sıfır kazanç değeri birinci derece düşük geçişli görevinde bir filtre özelliği ile sonuçlanır. Sıfır ile bir arasında değişen bir kazanç değeri gecikmeli tip filtre ile sonuçlanır. Birden daha yüksek kazanç değeri ileri tipte bir filtre ile sonuçlanır. Kazanç değeri olarak bir filtreyi devreden çıkarır (bypass).	Varsayılan: Min/Maks:	0.700 -5.000/20.000	RW	Reel
		639	**SReg FB Fltr BW** Hız Regülatörü Geri Besleme Filtresi Bant Genişliği P637 [SReg FB Fltr Sel], "Custom" ayarlardan (3, 4 veya 5) birine getirildiğinde hız regülatörü geri besleme filtresinin bant genişliğini ayarlar. Sıfır değeri filtreyi devreden çıkarır (bypass).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 35.00 0.00/3760.00	RW	Reel
		640	**Filtered SpdFdbk** Filtrelenmiş Hız Geri Beslemesi P637 tarafından uygulanan filtrenin çıkışını görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		641	**Speed Error** Hız Hatası P597 [Final Speed Ref] (+) ile P640 [Filtered SpdFdbk] (-) arasındaki hatayı (farkı) görüntüler. Bu hata sinyali Vektör kontrol modu hız regülatörü için ana giriştir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		642	755 **Servo Lock Gain** Servo Kilit Kazancı Vektör kontrol modu hız regülatöründeki ek entegratörün kazancını ayarlar. Servo Kilidin etkisi bir düzensizlik yüklemek için hız tepkisinin sertliğini artırmaktır. Ön hız beslemesine sahip bir pozisyon regülatörü işlevi görür, ancak gerçek bir pozisyon regülatörünün pals doğruluğuna sahip değildir. Kazanç normalde hız regülatörü bant genişliğinin 1/3'üne veya istenen tepkiye göre ayarlanmalıdır. Sıfır değeri bu özelliği devreden çıkarır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	/Sn. 0.000 0.000/300.000	RW	Reel
		643	**SpdReg AntiBckup** Hız Regülatörü Yedeksiz Her zaman Vektör kontrol modu hız regülatörünün adım tepkisinin fazla/az olmasını kontrol etmektedir. Fazla/az tepki 0.3 ayarı ile etkin bir şekilde önlenebilir, bu sıfır hıza ulaşıldığında motor milindeki yedeklemeyi kaldıracaktır. Bu parametrenin yük değişikliklerine karşı sürücünün tepkisine bir etkisi yoktur. Sıfır değeri bu özelliği devreden çıkarır.  	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 0.0000/0.5000	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Regülatörü	**644**	**Spd Err Fltr BW** Hız Hatası Filtre Bant Genişliği Hız regülatörünün oransal kazanç kısmında bulunan 2. kademe Butterworth düşük geçişli filtrenin bant genişliğini ayarlar (FV motor kontrol modlarında). P641'den [Speed Error] alınan bir sinyali filtreler. Bu filtrenin amacı örnekleme parazitini azaltmaktır. P636 [Speed Reg BW] sıfır olmayan bir değere ayarlandığında, bu filtre otomatik olarak ayarlanacaktır. Eğer P636 [Speed Reg BW] sıfır olarak ayarlanırsa, bu filtre ayarı manuel olarak değiştirilmelidir. Normalde P636 [Speed Reg BW] değerinin en az 3 ile 5 katı arasına ayarlanmıştır. Sıfır değeri filtreyi devreden çıkarır. Otomatik modda hata filtresi bant genişliğini ayarlamak için kullanılan kurallar aşağıdaki gibidir: 1. Eğer ana motor hızı geri beslemesi Açık Döngü ise, hata filtresi P636'nın [Speed Reg BW] 5 katına ayarlanır. 2. Eğer bir ana motor hızı geri besleme cihazı ve P704 [InAdp LdObs Mode] = 1 "InertiaAdapt" olarak seçilmişse hata filtresi P636'nın [Speed Reg BW] 3 katına ayarlanır. 3. Eğer bir ana motor hızı geri besleme cihazı ve P704 [InAdp LdObs Mode] = 0 "Disabled" veya 2 "LoadObserver" olarak seçilmişse hata filtresi P126 [Pri Vel FdbkFltr] ayarı tarafından belirlenen bir tablo değerini kullanır. **Önemli:** P635 [Spd Options Cntl] ile devreye alınmışsa, bu filtre ayarı sadece ana geri besleme kaynağına uygulanır. P651 [AltSpdErr FltrBW] filtre ayarı alternatif geri besleme kaynağı için kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 50.00 0.00/8000.00	RW	Reel
		645	**Speed Reg Kp** Hız Regülatörü Kp Hız regülatörünün oransal kazancını ayarlar (FV motor kontrol modlarında). Bu değer P636 [Speed Reg BW] ve P76 [Total Inertia] içerisindeki ayar baz alınarak otomatik hesaplanır. Oransal kazanç P636 [Speed Reg BW] ayarının sıfır değerine getirilmesi ile manuel olarak ayarlanabilir. Oransal kazanç etkin (birim tork)/(birim hız) ölçeklendirmesine sahiptir. Bu parametre için izin verilen maksimum değer P76 [Total Inertia] ve P646 [Spd Reg Max Kp] ile sınırlanmıştır.	Varsayılan: Min/Maks:	20.00 0.00/P646 [Speed Reg Max Kp]	RW	Reel
		646	**Speed Reg Max Kp** Hız Regülatörü Maksimum Kp P645 [Speed Reg Kp] ve P649 [Alt Speed Reg Kp] maksimum değerini sınırlandırır. Kazançlar otomatik olarak hesaplandığında, bu parametre artan atalet ile parazitin artmasını sınırlamak için gereklidir.	Varsayılan: Min/Maks:	3000.00 0.00/3000.00	RW	Reel
		647	**Speed Reg Ki** Hız Regülatörü Ki Hız regülatörünün integral kazancını ayarlar (FV motor kontrol modlarında). Bu değer P636 [Speed Reg BW], P645 [Speed Reg Kp] ve P653 [Spd Loop Damping] içerisindeki ayar baz alınarak otomatik hesaplanır. İntegral kazanç P636 [Speed Reg BW] ayarının sıfır değerine getirilmesi ile manuel olarak ayarlanabilir. İntegral kazanç, (birim tork/saniye)/(birim hız) etkin ölçeklendirmesine sahiptir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	/Sn. 50.00 0.00/100000.00	RW	Reel
		648	**Alt Speed Reg BW** Alternatif Hız Regülatörü Bant Genişliği P636 [Speed Reg BW] ile aynı fonksiyon için bağımsız bir ayar sağlar, ancak sadece Otomatik Geri Besleme Kayıp Geçişi oluştuğunda etkindir (P936 [Drive Status 2] bit 5 ile gösterilir). Bu parametredeki bir değişiklik, P649 [Alt Speed Reg Kp], P650 [Alt Speed Reg Ki] ve P651 [AltSpdErr FltrBW] parametrelerinin otomatik güncellenmesine neden olur. Hız regülatörü bant genişliği hakkında daha fazla bilgi için P636'ya bakınız. Auto Tach Switchover fonksiyonunun devreye alınması ile ilgili P635'e [Spd Options Ctrl] bakınız.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 10.00 0.00/Hesaplanan	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Regülatörü	649	**Alt Speed Reg Kp** Alternatif Hız Regülatörü Kp P645 [Speed Reg Kp] ile aynı fonksiyon için bağımsız bir ayar sağlar, ancak sadece Otomatik Geri Besleme Kayıp Geçişi oluştuğunda etkindir (P936 [Drive Status 2] bit 5 ile gösterilir). Bu değer P648 [Alt Speed Reg BW] ve P76 [Total Inertia] içerisindeki ayar baz alınarak otomatik hesaplanır. Oransal kazanç P648 [Alt Speed Reg BW] ayarının sıfır değerine getirilmesi ile manuel olarak ayarlanabilir.	Varsayılan: Min/Maks:	20.00 0.00/Hesaplanan	RW	Reel
		650	**Alt Speed Reg Ki** Alternatif Hız Regülatörü Ki P647 [Speed Reg Ki] ile aynı fonksiyon için bağımsız bir ayar sağlar, ancak sadece Otomatik Geri Besleme Kayıp Geçişi oluştuğunda etkindir (P936 [Drive Status 2] bit 5 ile gösterilir). Bu değer P658 [Alt Speed Reg BW], P649 [Alt Speed Reg Kp] ve P653 [Spd Loop Damping] içerisindeki ayar baz alınarak otomatik hesaplanır. İntegral kazanç P648 [Alt Speed Reg BW] ayarının sıfır değerine getirilmesi ile manuel olarak ayarlanabilir.	Varsayılan: Min/Maks:	50.00 0.00/100000.00	RW	Reel
		651	**AltSpdErr FltrBW** Alternatif Hız Hatası Filtre Bant Genişliği P644 [Spd Err Fltr BW] ile aynı fonksiyon için bağımsız bir ayar sağlar, ancak sadece Otomatik Geri Besleme Kayıp Geçişi oluştuğunda etkindir (P936 [Drive Status 2] Bit 5 ile gösterilir). P648 [Alt Speed Reg BW] sıfır olmayan bir değere ayarlandığında, bu filtre ayarı otomatik olarak seçilecektir. Eğer P648 [Alt Speed Reg BW] sıfır olarak ayarlanırsa, bu filtre ayarı manuel olarak değiştirilmelidir. Filtre 0 değerini alırsa, devreden çıkarılır. Bu filtre normalde P648 [Alt Speed Reg BW] değerinin en az 3 ile 5 katı arasına ayarlanmıştır. Hata filtresi için birimler radyan/saniyedir (R/S). Otomatik modda hata filtresi bant genişliğini ayarlamak için kullanılan kurallar aşağıdaki gibidir: 1. Eğer alternatif motor hızı geri beslemesi Açık Döngü ise, hata filtresi P648'in [Alt Speed Reg BW] 5 katına ayarlanır. 2. Eğer bir alternatif motor hızı geri besleme cihazı ve P704 [InAdp LdObs Mode] = 1 "InertiaAdapt" olarak seçilmişse hata filtresi P648'in [Alt Speed Reg BW] 3 katına ayarlanır. 3. Eğer bir alternatif motor hızı geri besleme cihazı ve P704 [InAdp LdObs Mode] = 0 "Disabled" veya 2 "LoadObserver" olarak seçilmişse hata filtresi P129 [Alt Vel FdbkFltr] ayarı tarafından belirlenen bir tablo değerini kullanır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 50.00 0.00/8000.00	RW	Reel
		652	**SReg Trq Preset** Hız Regülatörü Tork Ön Ayarı P654 [Spd Reg Int Out] ile değerini ayarlar. Bu vektör hızı integral kanalının çıkışıdır ve regülatör ilk olarak devreye alındığında (örneğin, başlatma veya jog kalkışında) P654 [Spd Reg Int Out] içerisinde bulunacaktır. Bu parametre için normal, varsayılan ayar sıfırdır. Bazı uygulamalarda, hız regülatörü entegratörünün sıfır olmayan bir ayara önceden ayarlanması gereklidir. Bu entegratörün istenen son değerine, önceden sıfır olarak ayarlanmış olmasına göre daha erken ulaşmasını sağlayacaktır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	RW	Reel
		653	**Spd Loop Damping** Hız Döngüsü Sönümleme Vektör hızı döngüsünün karakteristik denkleminin sönümleme faktörünü ayarlar. Sıfır olmayan bir bant genişliği girildiğinde sönümleme integral kazancı etkileyecektir. 1.0 değerindeki sönümleme faktörü, kritik sönümleme olarak göz önünde bulundurulur. Sönümlemenin azaltılması, yük düzensizliğinin daha hızlı reddedilmesini sağlar, ancak daha fazla salınım tepkisine neden olur. Hız regülatörü bant genişliği sıfır olduğunda, kazançlar manuel olarak ayarlanır ve sönümleme faktörünün bir etkisi yoktur.	Varsayılan: Min/Maks:	1.0000 0.5000/65.0000	RW	Reel

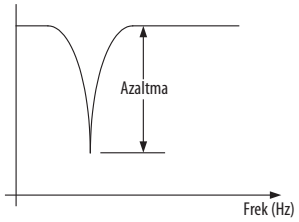
Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Regülatörü	**654**	**Spd Reg Int Out** Hız Regülatörü Entegratör Çıkışı Vektör hız regülatörünün integral kanalının mevcut değerini görüntüler. %100 değeri sınıflandırma motor torkunu gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	Sadece Okunur	Reel
		655	**Spd Reg Pos Lmt** Hız Regülatörü Pozitif Limit Vektör hız regülatörünün çıkışının üst limitini ayarlar. %100 değeri sınıflandırma motor torkunu gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 300.00 0.00/600.00	RW	Reel
		656	**Spd Reg Neg Lmt** Hız Regülatörü Negatif Limit Vektör hız regülatörünün çıkışının alt limitini ayarlar. %100 değeri sınıflandırma motor torkunu gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% -300.00 -600.00/0.00	RW	Reel
		657	**SReg OutFltr Sel** Hız Regülatörü Çıkış Filtresi Seç Vektör hız regülatörünün çıkışına uygulanan filtreleme miktarını seçer. Özel ayarlardan (3, 4 veya 5) birine ayarlandığında filtre P658 [SReg OutFltrGain] ve P659 [SReg Out FltrBW] içerisinde ayarlanan değerler kullanılarak yapılandırılır. Ayar 4 ve 5 hafif ve ağır için değerleri başlatır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Off" 0 = "Off" 1 = "Light" 2 = "Heavy" 3 = "Custom" 4 = "SetCustLight" 5 = "SetCustHeavy"	RW	32-bit Tam Sayı
		658	**SReg OutFltrGain** Hız Regülatörü Çıkış Filtresi Kazanç P657 [SReg Out Fltr Sel], "Custom" ayarlardan (3, 4 veya 5) birine getirildiğinde vektör hız regülatörü çıkış filtresinin kazancını ayarlar. Sıfır kazanç değeri birinci derece düşük geçişli görevinde bir filtre özelliği ile sonuçlanır. Sıfır ile bir arasında değişen bir kazanç değeri gecikmeli tip filtre ile sonuçlanır. Birden daha yüksek kazanç değeri ileri tipte bir filtre ile sonuçlanır. Kazanç değeri olarak bir filtreyi devreden çıkarır (bypass).	Varsayılan: Min/Maks:	1.000 -/+5.000	RW	Reel
		659	**SReg OutFltr BW** Hız Regülatörü Çıkış Filtresi Bant Genişliği P657 [SReg Out Fltr Sel], "Custom" ayarlardan (3, 4 veya 5) birine getirildiğinde hız regülatörü çıkış filtresinin bant genişliğini ayarlar. Sıfır değeri filtreyi devreden çıkarır (bypass).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 35.00 0.00/3760.00	RW	Reel
		660	**SReg Output** Hız Regülatörü Çıkışı Vektör hız regülatörünün çıkışını görüntüler. Bu sinyal P313 [Actv SpTqPs Mode] hız regülatörünün çıkışını seçtiğinde P685'e [Selected TorqRef] yönlendirilecektir. %100 değeri sınıflandırma motor torkunu gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+ 800.00	Sadece Okunur	Reel
		663	**VHzSV Spd Reg Kp** Volt/Hertz Sensorless Vector Hız Regülatörü Oransal Kazanç P35'e [Motor Cntl Mode] göre vektör modu haricindeki modlarda kullanılan Hız Regülatörünün oransal kazancını ayarlar. Regülatörün çıkışı, P131 [Active Vel Fdbk] bir geri besleme cihazından geldiğinde P623'ü [VHzSV SpdTrimReg] ayarlayacaktır.	Varsayılan: Min/Maks:	20.00 0.00/3000.00	RW	Reel
		664	**VHzSV Spd Reg Ki** Volt/Hertz Sensorless Vector Hız Regülatörü İntegral Kazanç P35'e [Motor Cntl Mode] göre vektör modu haricindeki modlarda kullanılan Hız Regülatörünün integral kazancını ayarlar. Regülatörün çıkışı, P131 [Active Vel Fdbk] bir geri besleme cihazından geldiğinde P623'ü [VHzSV SpdTrimReg] ayarlayacaktır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	/Sn. 50.00 0.00/100000.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Komp.	**665**	**Speed Comp Sel** Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) Seç Vektör kontrol modlarında hız referansına eklenen ileri beslemeli kompanzasyon oluşturmak için kullanılan Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) fonksiyonunu yapılandırır. Bu hızlanma sırasında pozisyon izleme hatalarının telafi edilmesine yardımcı olur. Bu izleme hataları, pozisyon-hız Flr filtresi nedeniyle oluşan örnek ve proses tutma ve gecikmeleri sebebiyle oluşur. Speed Compensation (Hız Kompanzasyon), pozisyonu takip eden uygulamalarda pozisyon hatasını azaltmaya yardımcı olur. Bu parametre için kullanılabilecek ayarlar: "Disabled" (0) – Fonksiyon devreden çıkarılır, Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) hız referansını etkilemez. "Ramped Ref" (1) – Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) fonksiyonu devreye alınır ve dahili olarak oluşturulan bir artan hız referans sinyali kullanır. Hız referansının değişme hızı (türev) Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) fonksiyonu için bir giriş durumuna gelir. Bu, Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) kullanıldığı durumlarda en genel ayardır. "Rate Ref" (2) – Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) fonksiyonu devreye alınır ve harici olarak oluşturulan bir hız oranı sinyali kullanır. Hız referansının değişme hızı veya türevi P596 [Speed Rate Ref] tarafından sağlanır. Bu sinyal, hız referans artışı sürücünün dışında oluşturulduğunda genel olarak harici bir kontrol cihazı tarafından sağlanır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disabled" 0 = "Disabled" 1 = "Ramped Ref" 2 = "Rate Ref"	RW	32-bit Tam Sayı
		666	**Speed Comp Gain** Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) Kazancı Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) Kazancı P667 [Speed Comp Out] büyüklüğünü ayarlar. Bu kazanç manuel olarak ayarlanabilir veya Vektör hız kontrolü için otomatik kazanç modunun bir kısmı olarak otomatik belirlenir. Otomatik mod, P125 [Pri Vel Fdbk Sel] içerisinde bir motor hızı geri besleme cihazı seçilerek ve P636 [Speed Reg BW] içerisinde sıfır olmayan bir bant genişliği ayarlanarak etkinleştirilir. Otomatik modda kazanç, hız geri besleme FIR filtresinin kesinti zamanlarından ve gecikmelerinden bir arama tablosu kullanılarak dahili olarak hesaplanır. Herhangi bir diğer durum için – vektör kontrolü harici, açık döngülü hız geri beslemesi veya sıfır bant genişliği ayarı, Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) kazancı manuel olarak ayarlanmalıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	-2.50 -/+32767.00	RW	Reel
		667	**Speed Comp Out** Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) Çıkışı Speed Compensation (Hız Kompanzasyon) fonksiyonunun çıkışını görüntüler. Bu değer P555 [Spd Ref Scale] uygulanmasından sonra hız referansı ile toplanacaktır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel

Sürücü (Port 0)
Tork Kontrol Dosyası

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TORK KONTROLÜ	Tork Limitleri	670	**Pos Torque Limit** Pozitif Tork Limiti Pozitif tork referans değeri için tork limitini tanımlar. Referansın bu değeri geçmesine izin verilmez. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 200.00 0.00/800.00	RW	Reel
		671	**Neg Torque Limit** Negatif Tork Limiti Negatif tork referans değeri için tork limitini tanımlar. Referansın bu değeri geçmesine izin verilmez. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% -200.00 -800.00/0.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TORK KONTROLÜ	Tork Referansı	675 680	**Trq Ref A Sel** **Trq Ref B Sel** Tork Referansı A, B Seç Sürücü, P309…312'ye [SpdTrqPsn Mode *n*] göre torka komuta etmek için yapılandırıldığında kullanılan bir tork referansı için kaynağı seçer. Tork referans kaynaklarının değerleri tek bir tork referansı sağlamak için birbirlerine eklenir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Varsayılan: Min/Maks:	676 681 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		676 681	**Trq Ref A Stpt** **Trq Ref B Stpt** Tork Referansı A, B Ayar Noktası P675 ve P680 için olası kaynak olarak kullanılabilecek dijital tork değeri. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	RW	Reel
		677 682	**Trq Ref A AnlgHi** **Trq Ref B AnlgHi** Tork Referansı A, B Analog Üst Sadece P676 veya P681'e göre tork referansı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. (Ürüne bağlı olarak) bir I/O modülündeki veya ana kontroldeki [Anlg In*n* Hi]'ye karşılık gelen tork değerini ayarlar. Bu tüm aralık içerisinde ölçeklendirme gerçekleştirir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00 -/+800.00	RW	Reel
		678 683	**Trq Ref A AnlgLo** **Trq Ref B AnlgLo** Tork Referansı A, B Analog Alt Sadece P676 veya P681'e göre tork referansı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. (Ürüne bağlı olarak) bir I/O modülündeki veya ana kontroldeki [Anlg In*n* Lo]'ya karşılık gelen tork değerini ayarlar. Bu tüm aralık içerisinde ölçeklendirme gerçekleştirir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	RW	Reel
		679 684	**Trq Ref A Mult** **Trq Ref B Mult** Tork Referansı A, B Çarpan P675 ve P680 tarafından referans verilen değerlere uygulanan çarpan. 1 değeri referansı etkilemez. Negatif değerleri referansın işaretini değiştirir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Varsayılan: Min/Maks:	1.000 -/+1000.000	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TORK KONTROLÜ	Tork Referansı	685	**Selected Trq Ref** Seçilen Tork Referansı Seçilen tork referansının tork değerini görüntüler (P313'e [Actv SpTqPs Mode] göre dinamik seçim). Bu değer P686 [Torque Step] ile toplanır. Sonuç, Vektör tork referans kısmında bulunan notch filtrenin girişine uygulanır. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	Sadece Okunur	Reel
		686	**Torque Step** Tork Adımı Tepkiyi test etmek için kullanılan yük düzensizliği oluşturmak üzere gerekli olan tork referans adım değişimini tanımlar. Bu değer ana tork referansına P685 [Selected Torq Ref] eklenir ve sonrasında Vektör kontrolü tork referans kısmında bulunan notch filtrenin girişine uygulanır. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	RW	Reel
		687	**Notch Fltr Freq** Notch Filtre Frekansı Vektör kontrolü tork referans kısmında bulunan notch filtre için orta frekans. Devreden çıkarmak için (0) değerine ayarlayın. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 0.00 0.00/500.00	RW	Reel
		688	**Notch Fltr Atten** Notch Filtre Azaltma Vektör kontrolü tork referans kısmında bulunan notch filtrenin azaltma değerini ayarlar. Azaltma notch filtrenin giriş sinyalinin P687'deki [Notch Fltr Freq] çıkışına oranıdır. 30 değerinde bir azaltma notch çıkışının belirlenen frekanstaki girişin 1/30'u olduğu anlamına gelir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).  	Varsayılan: Min/Maks:	50.000 0.000/500.000	RW	Reel
		689	**Filtered Trq Ref** Filtrelenmiş Tork Referansı P687 ve P688 tarafından tanımlanan şekilde notch filtrenin çıkışını görüntüler. Eğer P704 [InAdp LdObs Mode], Atalet Uyarlama veya Yük Hesaplama fonksiyonlarının etkin olduğunu gösteriyorsa, filtrelenmiş tork referansı da bu fonksiyonlar tarafından değiştirilecektir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	Sadece Okunur	Reel
		690	**Limited Trq Ref** Sınırlı Tork Referansı Filtreleme (P689), güç limitleri, tork limitleri ve akım limitleri uygulandıktan sonraki tork referans değerini görüntüler. P945 [At Limit Status], hangi sınırlama koşullarının aktif olduğunu gösterir. Motor güç limitleri P426 [Regen Power Lmt] ve P427 [Motor Power Lmt] tarafından ayarlanır. Motor tork limitleri P670 [Pos Torque Limit] ve P671 [Neg Torque Limit] tarafından ayarlanır. Motor akım limiti P422 [Current Limit 1] veya P423 [Current Limit 2] tarafından ayarlanır. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TORK KONTROLÜ	Atalet Komp.	695	755 **Inertia CompMode** Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) Modu Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) fonksiyonu ileri beslemeli bir tork sinyali hesaplar P699 [Inertia Comp Out]. Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon), atalete sahip olan bir yükün hızlanması ve yavaşlaması için gereken motor torkunu öngörmeye çalışır. P699 [Inertia Comp Out] sinyali P660 [SReg Output] ile toplanır ve P313 [Actv SpTqPs Mode] selektörü için kullanılabilecek bir giriş haline gelir. Inertia comp. (Atalet Kompanzasyon) fonksiyonu için girişler motor hızı referansının değişim hızı ve P76 [Total Inertia]'dır. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35). Bu parametre atalet komp. fonksiyonunu devreye alır ve aşağıdaki şekilde mümkün olan motor hızı referans kaynaklarını seçer: "Disabled" (0) – Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) fonksiyonu devreden çıkar. P699 [Inertia Comp Out] sıfırdır, bu nedenle motor tork referansı etkilenmez. "Int Ramp Ref" (1) – Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) devrededir. Fonksiyon P595'in [Filtered Spd Ref] değişim hızını kullanmak üzere yapılandırılır. Bu stand-alone bir sürücüde Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) için kullanılması gereken genel ayardır. "Ext Ramp Ref" (2) – Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) devrededir. Fonksiyon P700'ün [Ext Ramped Ref] değişim hızını kullanmak üzere yapılandırılır. Bu ayar, sürücüye dışarıdan artan bir hız referansı sağlayan uygulamalar için mevcuttur. "Spd Rate Ref" (3) – Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) devrededir. Fonksiyonu P596'yı [Speed Rate Ref] kullanmak üzere yapılandırılmıştır. Bu parametre, motor hızı referansının değişim hızını gösteren bir değer içermelidir. Bu ayar, sürücüye dışarıdan artan bir hız referansı sağlayan uygulamalar için mevcuttur.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disabled" 0 = "Disabled" 1 = "Int Ramp Ref" 2 = "Ext Ramp Ref" 3 = "Spd Rate Ref"	RW	32-bit Tam Sayı
		696	755 **Inertia Acc Gain** Atalet Hızlanma Kazancı Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) fonksiyonu için hızlanma kazancını ayarlar. 1 değeri %100 kompanzasyon sağlar. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Varsayılan: Min/Maks:	1.0000 0.0000/2.0000	RW	Reel
		697	755 **Inertia Dec Gain** Atalet Yavaşlama Kazancı Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) fonksiyonu için yavaşlama kazancını ayarlar. 1 değeri %100 kompanzasyon sağlar. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Varsayılan: Min/Maks:	1.0000 0.0000/2.0000	RW	Reel
		698	755 **Inert Comp LPFBW** Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) Düşük Geçişli Filtre Bant Genişliği Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) fonksiyonu için kullanılan düşük geçişli filtrenin bant genişliğini ayarlar. Bu filtrenin çıkışı P699'u [Inertia Comp Out] besler. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 35.00 0.00/2000.00	RW	Reel
		699	755 **Inertia Comp Out** Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) Çıkışı Inertia Compensation (Atalet Kompanzasyon) fonksiyonunun çıkışını görüntüler. P699 [Inertia Comp Out] sinyali P660 [Spd Reg Out] ile toplanır ve P313 [Actv SpTqPs Mode] selektörü için kullanılabilecek bir giriş haline gelir. Inertia compensation (Atalet kompanzasyon), motor hız referansındaki değişiklikler sırasında bir ileri besleme sinyali sağlar. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	Sadece Okunur	Reel
		700	755 **Ext Ramped Ref** Harici Artan Referans Bu parametre harici motor hız artışı giriş sinyali içindir. Bu sinyal, P695 [InertiaComp Mode] = 2 "Ext Ramp Ref." olduğunda Compensation (Tork Destek) işlevi tarafından kullanılacaktır. Bu parametre, P300 [Speed Units] değerlerine göre Hz ya da RPM birimlerinde girilmelidir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TORK KONTROLÜ	Atalet Uyarlama	704	755 **InAdp LdObs Mode** Atalet Uyarlama Yük İrdeleme Modu Atalet Uyarlama veya Yük irdeleme modunun çalışmasını devreye alır. Bu Sistem Kontrol modları motor hızı geri besleme cihazı kullanıldığında sadece Vektör Kontrol modunda mevcuttur. P76 [Total Inertia] değeri, bu özelliklerin doğru çalışması için geçerli olmalıdır. P70 [Autotune] ayarı 4 "Inertia Tune" Sistem Ataletini ölçmek için kullanılabilir. Kullanılan Sis Kontrol modundan bağımsız olarak, P707 [Load Estimate] parametresi izleme amaçlı olarak güncellenir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35). Sys Control Sel için mümkün olan ayarlar: "Disabled" (0) – Hem Atalet Uyarlama hem de Yük İnceleme fonksiyonları devrede değildir. P708 [InertiaTrqAdd] sıfırdır, bu nedenle motor tork referansı etkilenmez. P707 [Load Estimate] halen geçerlidir, bunun için sürücünün Vector Modunda olması, bir motor hızı geri besleme cihazı kullanması ve geçerli bir P76'ya [Total Inertia] sahip olması gereklidir. "InertiaAdapt" (1) – Atalet Uyarlama fonksiyonu devrededir. Atalet Uyarlama fonksiyonu daha gelişmiş stabilite, yüksek bant genişlikleri ve dinamik sertlik sağlayacaktır. Atalet Uyarlama özellikle etkiler nedeniyle yük ile bağlantısı kesilen dişli kutusu kullanan sistemlerde kullanışlıdır. Atalet Uyarlama, aksi durumda yüksek bant genişliklerinde dahi dinamik sertliğe sahip olmayacak çok düşük atalete sahip motorlarda da kullanılır. Atalet Uyarlama fonksiyonu P708 [InertiaTrqAdd] çıkışı motor tork referansından çıkarılacaktır. "LoadObserver" (2) – Yük irdeleme fonksiyonu devrededir. Yük irdeleme fonksiyonu yük düzensizliklerinin etkilerini kaldırır veya önemli oranda azaltır ve daha çabuk sistem tepkisi sağlar. Yük irdeleme fonksiyonunun çıkışı P707'ye [Load Estimate] benzerdir, ancak P711 [Load Observer BW] tarafından belirlenen bir filtre ayarına sahiptir. Yük irdeleme çıkış sinyali motor tork referansına eklenecektir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disabled" 0 = "Disabled" 1 = "InertiaAdapt" (AtalUyar) 2 = "LoadObserver" (YükİnC)	RW	32-bit Tam Sayı
		705	755 **Inertia Adapt BW** Atalet Uyarlama Bant Genişliği Atalet Uyarlama fonksiyonunun çıkışında bulunan düşük geçişli filtrenin bant genişliğini ayarlar. Bu parametre genel olarak sürücünün hız regülatörünün bant genişliğine eşit olmak üzere ayarlanır. Atalet Uyarlama fonksiyonu etkin olduğunda ve hız regülatörü bant genişliği (P636 [Speed Reg BW]) sıfır olmayan bir değere ayarlandığında karşılık gelen ayar otomatik olarak yapılır. Hız regülatörü bant genişliği sıfıra ayarlanırsa, bu durumda bu filtre ayarının manuel olarak yapılması gereklidir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 10.00 1.00/1000.00	RW	Reel
		706	755 **InertiaAdaptGain** Atalet Uyarlama Kazancı Atalet Uyarlama fonksiyonu seçildiğinde P704 [InAdp LdObs Mode] = 1 "InertiaAdapt" sistem ataletinin çarpanını ayarlar. Bu kazancın P707 [Load Estimate] parametresi üzerinde bir etkisi yoktur. Daha yüksek kazanç değerleri yüksek frekanslı çınlamaya, daha düşük değerler temel yük dengesizliklerine neden olabilir. Bu kazanç 0.3 ile 1.0 arasında değişmektedir ve en iyi değer nominal 0.5'dir. 0.5 kazanç ayarı hız regülatörü bant genişliği (P636 [Speed Reg BW]) sıfır olmayan bir değere ayarlandığında otomatik olarak gerçekleştirilir. Hız regülatörü bant genişliği sıfıra ayarlanırsa, bu durumda bu kazanç ayarının manuel olarak yapılması gereklidir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Varsayılan: Min/Maks:	0.500 0.300/1.000	RW	Reel
		707	755 **Load Estimate** Yük Tahmini Sürücü için hesaplanan bir yük tork değeri görüntüler. Bu değer sadece bir motor hızı geri besleme cihazı kullanıldığında Vektör Kontrolü modunda mevcuttur. Yük hesaplaması, motoru hızlandırmak veya yavaşlatmak için gerekli olan herhangi bir tork içermez. Doğru olabilmesi için, parametre P76 [Total Inertia] makul ölçüde doğru bir değer içermelidir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TORK KONTROLÜ	Atalet Uyarlama	708	755 **InertiaTrqAdd** Atalet Tork Uyarlama Atalet Uyarlama fonksiyonunun çıkışını görüntüler. Bu değer motor tork referansından çıkarılacaktır ve sonuç P689 [Filtered Trq Ref] olarak görüntülenir. Atalet uyarlama fonksiyonu Vektör Kontrol modunda bir motor hızı geri besleme cihazı ile ve P704 [InAdp LdObs Mode] = 1 "InertiaAdapt" olarak çalışırken etkindir. %100 değeri sınıflandırma motor torkunu gösterir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	Sadece Okunur	Reel
		709	755 **IA LdObs Delay** Atalet Uyarlama Yük İrdeleme Gecikme Etkin motor hızı geri besleme kaynağına uygulanan bir filtre ayarını değiştirir. Bu filtrenin amacı geri besleme sinyalinde bulunan parazit seviyesini azaltmaktır. Bu filtrenin P127 [Pri Vel Feedback] ve P130 [Alt Vel Feedback] sağlamak için kullanılan filtreler ile aynı tipte olduğunu ancak ayrı olduğunu unutmayınız. Sis Kontrol Gecikme filtrelenmiş motor hızı sinyalinin türevi bir Motor Hızlanma Geri Besleme sinyali olacaktır. Motor Hızlanma Geri Beslemesi Atalet Uyarlama ve Yük İnceleme/Yük Hesapla fonksiyonlarına uygulanır. Bu N gecikme ayarına sahip hareketli ortalama tipi bir filtredir; N bir tam sayıdır (0, 1, 2…). Sıfır değeri filtreleme ve gecikme olmamasını sağlar. Büyük N değerleri daha fazla filtreleme ve gecikmeye neden olur. Bu filtre için en iyi ayar geri besleme sinyalinde bulunan parazit seviyesine ve hız regülatörünün bant genişliği ayarına bağlıdır. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "50R/S Noise" 0 = "190R/S Noise" 1 = "160R/S Noise" 2 = "100R/S Noise" 3 = "50R/S Noise" 4 = "25R/S Noise" 5 = "12R/S Noise" 6 = "6R/S Noise" 7 = "3R/S Noise"	RW	32-bit Tam Sayı
		710	755 **InertAdptFltrBW** Atalet Uyarlama Filtre Bant Genişliği Atalet Uyarlama fonksiyonu ile bağlantılı kullanılan vektör kontrolü hız regülatörünün çıkışında bulunan düşük geçişli filtrenin bant genişliğini ayarlar. Bu filtrenin bant genişliği genel olarak hız regülatörü bant genişliğinin beş kat fazlasına ayarlanır. Atalet Uyarlama fonksiyonu etkin olduğunda ve hız regülatörü bant genişliği (P636 [Speed Reg BW]) sıfır olmayan bir değere ayarlandığında bu ayar otomatik olarak yapılır. Hız regülatörü bant genişliği sıfıra ayarlanırsa, bu durumda bu filtre ayarının manuel olarak yapılması gereklidir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 50.00 0.00/1000.00	RW	Reel
		711	755 **Load Observer BW** Yük İrdeleme Bant Genişliği Yük irdeleme fonksiyonunun çıkışında bulunan düşük geçişli filtrenin bant genişliğini ayarlar. Genel filtre ayarları 10 radyan/saniye ile 150 radyan/saniye arasındadır ve yüksek değerler düzensizliklere karşı daha fazla tepki verir, ancak bu sistem parazitini artırır. Nominal olarak en iyi ayar bulunmamaktadır, ancak 40 radyan/saniye başlama noktası olarak önerilir. Bu seçim eğimli dişli sistemlerde iyi çalışmayabilir. Sadece Flux Vector (FV) motor kontrol modlarında etkindir (P35).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 40.00 1.00/1000.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TORK KONTROLÜ	Sürtünme Komp.	1560	755 **FrctnComp Mode** Sürtünme Kompanzasyon Modu Sürtünme kompanzasyon fonksiyonu ön beslemeli bir tork sinyali P1567 [FrctnComp Out] hesaplar. Sürtünme kompanzasyonu, yük sürtünmesini yenmek için gerekli olan motor torkunu öngörmeye çalışır. [FrctnComp Out] sinyali P685 [Selected Trq Ref] and P686 [Torque Step] ile toplanır. Bu parametre sürtünme komp fonksiyonunu devreye alır ve aşağıdaki şekilde mümkün olan motor hızı referans kaynaklarını seçer: "Disabled" (0) – Sürtünme kompanzasyonu fonksiyonu devreden çıkarılır. P1567 [FrctnComp Out] sıfırdır, böylece motor torku referansı etkilenmez. "Int Ramp Ref" (1) – Sürtünme kompanzasyonu devreye alınır. Fonksiyon P595'in [Filtered Spd Ref] pozisyon referans hızı ileri beslemesi ile toplanarak kullanılması için yapılandırılmıştır. Bu pozisyon veya hız modunda çalışırken bağımsız (stand-alone) bir sürücüde sürtünme kompanzasyonu için kullanılması gereken genel ayardır. "Ext Ramp Ref" (2) – Sürtünme kompanzasyonu devrededir. Fonksiyon P700'ü [Ext Ramped Ref] kullanmak üzere yapılandırılmıştır. Bu ayar, sürücüye dışarıdan artan bir hız referansı sağlayan uygulamalar için mevcuttur. "Speed Fdbk" (3) – Sürtünme kompanzasyonu devrededir. Fonksiyon P640'ı [Filtered SpdFdbk] kullanmak üzere yapılandırılmıştır. Bir geri besleme cihazı kullanılmalıdır – hız geri besleme kaynağı açık döngüsü geri besleme olamaz. Bu ayar tork modunda çalışırken kullanılmalıdır (min/maks/tork).	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disabled" 0 = "Disabled" 1 = "Int Ramp Ref" 2 = "Ext Ramp Ref" 3 = "Speed Fdbk"	RW	32-bit Tam Sayı
		1561	755 **FrctnComp Trig** Sürtünme Kompanzasyonu Tetikleme Sıfır hıza yakın bölgeden çıkarken uygulanacak olan sürtünme kompanzasyonundaki başlatma veya tetikleme hızını ayarlar. Bu hızda P1567 [FrctnComp Out] için ilk değer P1564 [FrctnComp Stick] olacaktır. Sürtünme kompanzasyonu hız referansı tetikleme hızı eksi P1562 [FrctnComp Hyst] hızına düşene kadar aktif kalacaktır. Bu düşük hızlarda, 1567 [FrctnComp Out] sıfıra geri döner.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.15 0.00/7.94	RW	Reel
		1562	755 **FrctnComp Hyst** Sürtünme Kompanzasyonu Histerezis Bu parametre 1561 [FrctnComp Trig] ile birlikte sıfır hız çevresinde bir hız bandı kurar. Hız referansı bu bant içerisinde olduğunda sürtünme kompanzasyonu aktif olmayacak (sıfır çıkış) ve dışında olduğunda aktif olacaktır. Sürtünme kompanzasyonunun aktif olacağı ve olmayacağı noktalar bu parametre içerisinde ayarlanan hız miktarına göre değişir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.06 0.00/7.94	RW	Reel
		1563	755 **FrctnComp Time** Sürtünme Kompanzasyon Süresi Aşındırma torkunun uygulanacağı zaman aralığını ayarlar. Sıfır hız bölgesinden ilk olarak çıkarken, P1564 [FrctnComp Stick] içerisindeki değer viskoz olmayan terim için kullanılacaktır. Bu parametre içerisinde ayarlanan zaman sürecinden sonra, viskoz olmayan sürtünme P1565 [FrctnComp Slip] içerisinde ayarlanmış olan değere düşer. [FrctnComp Out]'un sıfır dışında olduğu kalan süre boyunca, viskoz olmayan sürtünme [FrctnComp Slip] sabit değerinde kalacaktır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	msn 6 0/18	RW	32-bit Tam Sayı
		1564	755 **FrctnComp Stick** Sürtünme Kompanzasyonu Yapışma Yapışma veya statik sürtünme torku için seviyeyi ayarlar. Bu sıfır hızdan çıkmak için gereken tork seviyesidir. Sıfır hız bölgesinden ilk olarak çıkılırken, bu seviye viskoz olmayan sürtünme terimi için kullanılacaktır. P1563 [FrctnComp Time]içerisinde ayarlanan zaman sürecinden sonra, viskoz olmayan sürtünme P1565 [FrctnComp Slip] içerisinde ayarlanmış olan değere düşer.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 15.00 0.00/800.00	RW	Reel
		1565	755 **FrctnComp Slip** Sürtünme Kompanzasyonu Kayma "Break away" (kırılma) gerçekleştiğinde çok düşük hızda korunacak olan tork seviyesini ayarlar. Bu değer her zaman P1564 [FrctnComp Stick] seviyesinden düşük ayarlanmalıdır. P1563 [FrctnComp Time] içerisinde ayarlanan zaman sürecinden sonra viskoz olmayan sürtünme bu değere azalacaktır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 10.00 0.00/800.00	RW	Reel
TORK KONTROLÜ	Sürtünme Komp.	1566	755 **FrctnComp Rated** Sürtünme Kompanzasyonu Sınıflandırma Nominal motor hızındaki çıkış olan tork seviyesini ayarlar. Sürtünme kompanzasyonu rutini, hız referansına göre doğru orantılı değişen bir doğrusal viskoz komponent göz önünde bulundurur. 1567 [FrctnComp Out] değeri hız ile birlikte artacaktır ve nominal motor hızında bu parametrede ayarlanan değere eşitlenecektir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 20.00 0.00/800.00	RW	Reel
		1567	755 **FrctnComp Out** Sürtünme Kompanzasyon Çıkışı Sürtünme Kompanzasyonu fonksiyonunun tork referans çıkışını görüntüler. Bu değer, sürücünün tork kontrol kısmında P660 [SReg Output] ve P699 [Inertia Comp Out] ile toplanır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	Sadece Okunur	Reel

Sürücü (Port 0)
Pozisyon Kontrol Dosyası

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon Yap/Dur	720	**PTP PsnRefStatus** Noktadan Noktaya Pozisyon Referans Durumu		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		721	**Position Control** Pozisyon Kontrolü		RW	32-bit Tam Sayı

720

Pozisyon Referanslama'da Noktadan Noktaya Pozisyon Planlayıcı'nın mevcut çalışma durumunu görüntüler.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	SpdFFRef En	PTP Int Hold	Ref Complete	ZeroFFSpdRef
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

Bit 0 "ZeroFFSpdRef" – Hız ileri besleme referansının P783 [PTP Speed FwdRef] sıfır olduğunu gösterir.

Bit 1 "Ref Complete" – Pozisyon noktadan noktaya geri beslemenin P777 [PTP Feedback] pozisyon noktadan noktaya referansa P784 [PTP Command] ulaştığını ve hız ileri referansının P783 [PTP Speed FwdRef] sıfıra geldiğini gösterir.

Bit 2 "P2P Int Hold" – Pozisyon noktadan noktaya planlayıcı entegratörünün tutma durumunda olduğunu gösterir. Noktadan noktaya integral tutma biti P770'in [PTP Control] Bit 4 "Intgrtr Hold" geri okuması.

Bit 3 "SpdFFRef En" – Hız ileri besleme referansının P783 [PTP Speed FwdRef] sıfır olduğunu gösterir.

721

Çeşitli pozisyon kontrol fonksiyonlarını devreye almak için bit'leri ayarlar.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Add Spd Ref	PsnWatch2Dir(1)	PsnWtch2Arm(1)	PsnWatch1Dir(1)	PsnWtch1Arm(1)	Intgrtr Hold	Zero Psn	OffsetVel En	Offset ReRef	Intgrtr En	Rezerve
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Sadece 755 sürücüler.

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Bit 1 "Intgrtr En" – Entegratör çalışmasını devreye alır. Sıfırlanması entegratörü de sıfırlar.

Bit 2 "Offset ReRef" – Mevcut pozisyonu değiştirmeden pozisyon ofset değerlerinin değiştirilmesine imkan tanır. Pozisyon ofset değerleri, P820 [Psn Offset 1 Sel] ve P822 [Psn Offset 2 Sel] tarafından seçilen değerlerdir. Varsayılan pozisyon ofset değerleri P821 [Psn Offset 1] ve P823'tür [Psn Offset 2].

Bit 3 "OffsetVel En" – Pozisyon ofset entegratörü için ofset hızını P824 [Psn Offset Vel] kullanır. Ofset entegratör bit'ini, P724 [Psn Reg Status] Bit 0 "OffsetIntgtr" bu bit açık olduğunda ayarlar.

Bit 4 "Zero Psn" – P836'yı [Psn Actual] sıfır pozisyon ofseti ile mutlak moda (diferansiyel yok) alır. P836 [Psn Actual], P847 [Psn Fdbk] değerini ayarlar – P725 [Zero Position] pozisyonu. Bit 4 "Zero Psn" devre dışı haldeyken, P836 [Psn Actual] her pozisyon kontrol taramasında P847 [Psn Fdbk]'deki farkı toplar. P836 [Psn Actual] ve P847 [Psn Fdbk] her zaman aynı değildir ve bu nedenle, P836 [Psn Actual] sıfırlanır. Bit 4 "Zero Psn" ayarlandığında, P836 [Psn Actual], P725'i [Zero Position] çıkardıktan sonra doğrudan P847'nin ham değerini yükler.

Bit 5 "Intgrtr Hold" – Pozisyon entegratörünü mevcut durumunda tutar.

Bit 6 "PsnWtch1Arm" – Pozisyon izleme 1'i devreye alır. Bu bit'in sıfırlanması pozisyon izleme 1 algılamasını P724 [Psn Reg Status] Bit 9 "PsnW1Detect" siler.

Bit 7 "PsnWatch1Dir" – Pozisyon izleme 1 çıkışının, P746 [PsnWatch 1 Dtctln] pozisyon izleme 1 seçimi P745 [PsnWatch1 Select] tarafından seçilen ayar noktasından daha yüksek olduğunda, ayarlanmasına neden olur. Bu bit'in sıfırlanması pozisyon izleme 1 çıkışının, P746 [PsnWatch 1 Dtctln] pozisyon izleme 1 seçimi P745 [PsnWatch1 Select] tarafından seçilen ayar noktasından daha düşük olduğunda, ayarlanmasına neden olur.

Bit 8 "PsnWtch2Arm" – Pozisyon izleme 2'yi devreye alır. Bu bit'in sıfırlanması pozisyon izleme 2 algılamasını P724 [Psn Reg Status] Bit 10 "PsnW2Detect" siler.

Bit 9 "PsnWatch2Dir" – Pozisyon izleme 2 çıkışının, P749 [PsnWatch2 Dtctln] pozisyon izleme 2 seçimi P748 [PsnWatch2 Dtctln] tarafından seçilen ayar noktasından daha yüksek olduğunda, ayarlanmasına neden olur. Bu bit'in sıfırlanması pozisyon izleme 2 çıkışının, P749 [PsnWatch2 Dtctln] pozisyon izleme 2 seçimi P748 [PsnWatch2 Dtctln] tarafından seçilen ayar noktasından daha düşük olduğunda, ayarlanmasına neden olur.

Bit 10 "Add Spd Ref" – Pozisyon kontrol modundayken hız referansını pozisyon kontrolünün çıkışına ekler.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon Yap/Dur	722	**Psn Selected Ref** Pozisyon Seçilen Referans Pozisyon referanslamanın çıkışını gösterir. Hız/Tork/Poz modu P313 [Actv SpTqPs Mode] pozisyon yönlendirme modunda olduğunda (Opsiyon 10), direkt pozisyon referansının değeri P767 [Psn Direct Ref] bu parametrede görüntülenir. Hız/Tork/Poz modu P313 [Actv SpTqPs Mode] pozisyon noktadan noktaya modunda (Opsiyon 7) veya speed/position profiler (hız/pozisyon sayıcı) modunda (Opsiyon 6) olduğunda, pozisyon noktadan noktaya referans P776 [PTP Reference] bu parametrede görüntülenir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		723	**Psn Command** Pozisyon Komutu Pozisyon regülatörüne verilen en son toplam komutu gösterir. Pozisyon regülatörü etkin olmadığında, bu parametre P836 [Psn Actual] olarak başlatılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		724	**Psn Reg Status** Pozisyon Regülatörü Durumu Pozisyon kontrol mantığının durumunu gösterir.			Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	InPsn Detect	PsnW2Detect (1)	PsnW2Detect (1)	Intgrtr Hold	Psn Reg Actv	Spd Lmt Hi	Spd Lmt Lo	Integ Lmt Hi	Integ Lmt Lo	Psn Intgrtr	Offset ReRef	OffsetIntgtr
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Sadece 755 sürücüler.

0 = Yanlış
1 = Doğru

Bit 0 "OffsetIntgtr" – Pozisyon ofset entegratörünün, pozisyon ofset entegratör bit'i P721 [Position Control] Bit 3 "OffsetVel En" açık olacak şekilde etkin olduğunu gösterir.

Bit 1 "Offset ReRef" – Pozisyon ofset yeniden-referanslamanın, pozisyon ofset yeniden-referanslama bit'i P721 [Position Control] Bit 2 "Offset ReRef" açık olacak şekilde etkin olduğunu gösterir.

Bit 2 "Psn Intgrtr" – Pozisyon entegratörünün pozisyon entegratör bit'i P721 [Position Control] Bit 1 "Intgrtr En" açık olacak şekilde etkin olduğunu gösterir.

Bit 3 "Integ Lmt Lo" – Pozisyon entegratörünün alt limitte olduğunu gösterir.

Bit 4 "Integ Lmt Hi" – Pozisyon entegratörünün üst limitte olduğunu gösterir.

Bit 5 "Hız Lmt Lo" – Pozisyon regülatörü çıkışının (hız) alt limitte olduğunu gösterir.

Bit 6 "Hız Lmt Hi" – Pozisyon regülatörü çıkışının (hız) üst limitte olduğunu gösterir.

Bit 7 "Psn Reg Actv" – Pozisyon regülatörünün etkin olduğunu gösterir

Bit 8 "Intgrtr Hold" – Pozisyon entegratörünün mevcut durumda tutulduğunu gösterir

Bit 9 "PsnW1Detect" – Pozisyon izleme 1'in ayar noktasına eşit ve uygun yönde motor pozisyonu tespit ettiğini gösterir.

Bit 10 "PsnW2Detect" – Pozisyon izleme 2'in ayar noktasına eşit ve uygun yönde motor pozisyonu tespit ettiğini gösterir.

Bit 11 "InPsn Detect" – P835'in [Psn Error] iç-pozisyon için bandı P726 [In Pos Psn Band] tarafından belirlenen pozisyon bandı içerisinde olduğunu gösterir

POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon Yap/Dur	725	**Zero Position** Sıfır Pozisyon Kullanıcı mutlak sıfır pozisyonunu ayarlar. Sıfır pozisyonu bit'i P721 [Position Control] Bit 4 "Zero Psn" ayarlandığında, P836 [Psn Actual], P847 [Psn Fdbk] değerini toplar – P725 [Zero Position] ve P836 [Psn Actual] P847 [Psn Fdbk] sıfır pozisyonundayken sıfır haline gelir. Ana konum fonksiyonu aynı zamanda ana konum işlemi tamamlandıktan sonra değeri ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		726	**In Pos Psn Band** İç Pozitif Pozisyon Bant Genişliği Pozisyon dedektöründeki genel bant genişliğini ayarlar. P835 [Poz Error], iç-pozisyon bekleme süresi P727 [In Pos Poz Dwell] tarafından belirlenen yeterli bir süre boyunca bu pozisyon bandı içerisinde olduğunda dedektör iç-pozisyon algılama bit'ini P724 [Poz Reg Status] Bit 11 "InPsn Detect" olarak ayarlar. Pozisyon hatası belirlenen sınırlar içerisinde olduğunda makul bir histerezis sayımı pozisyon bant genişliğine eklenir.	Varsayılan: Min/Maks:	200 0/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		727	**In Pos Psn Dwell** İç Pozitif Pozisyon Bekleme İç pozisyon dedektörü için bekleme süresini ayarlar. Pozisyon hatası, bu süre için iç-pozisyon bandı P726 [In Pos Psn Band] tarafından, iç pozisyon dedektörü iç-pozisyon algılama bit'ini P724 [Psn Reg Status] Bit 11 "InPsn Detect" ayarlamadan önce belirlenen değer içerisinde olmalıdır. Anlık bir pozisyon dışı göstergesi dahili zamanlayıcıyı sıfırlayacaktır ve iç-pozisyon algılama bit'ini P724 [Poz Reg Status] Bit 11 "InPsn Detect" silecektir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0040 0.0001/10.0000	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon Ana Konum	730	**Homing Status** Ana Konum Durumu Pozisyon kontrol mantığının durumunu gösterir.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Ana Konumda	Homing	Home Enabled	Home Request
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Bit 0 "Home Request" – Ana konum fonksiyonunun talep edildiğini gösterir. Ana konum fonksiyonu, P731'deki [Homing Control] ana konum yapılandırma bit'leri tarafından talep edilir. Bu bit, ana konuma dönüş tamamlandığında kapanır.

Bit 1 "Home Enabled" – Ana konum fonksiyonunun devrede olduğunu gösterir. Bu bit ana konum fonksiyonu talep edildiğinde ve sürücü başlatıldığında ayarlanır.

Bit 2 "Homing" – Sürücünün ana konuma doğru gittiğini gösterir. Bu bit, sürücü çalışırken ayarlanır.

Bit 3 "At Home" – P847 [Psn Fdbk] ve P737 [Actual Home Psn] arasındaki fark P726 [In Pos Psn Band]'tan küçük olduğunda işaret verir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon Ana Konum	731	**Homing Control** Ana Konum Kontrolü Ana konum fonksiyonunu yapılandırmak için bit'leri ayarlar.		RW	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Hold At Home	Home DI Inv	Homing Alarm	Psn Redefine	Return Home	Home Marker	Home DI	Find Home
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Bit 0 "Find Home" – Sürücüyü ana konum moduna alır. Bu bit'in ayarlanması ana konum fonksiyonunu talep eder ve ana konum talep bit'ini P730 [Homing Status] Bit 0 "Home Request" ayarlar. Ana konum fonksiyonunu sıfırlamak için, sürücü durmuş durumdayken bu biti değiştirin. Find Home modunda iken ve At Home limit switch'ine ulaşmadan önce sürücüye bir durma komutu verilirse, sürücüyü tekrar Find Home moduna getirmek için bu bit'i değiştirin. Gerek enkoder seçeneğine kabloyla bağlı gerekse dijital bir giriş olsun, At Home limit switch'ine basıldığında, sürücü P313 [Actv SpTqPs Mode] tarafından seçilmiş moda geri dönecektir. Hareket oluşabilir.

Bit 1 "Home DI" – Bir switch (dijital giriş) kullanmak üzere ana konum fonksiyonunu yapılandırır. Bu bit açık olduğunda ve Bit 2 "Home Marker" kapalı olduğunda, ana konum fonksiyonu ana konum geçiş modu olarak yapılandırılır. Bu bit açık olduğunda ve Bit 2 "Home Marker" açık olduğunda, ana konum fonksiyonu ana konum-işaretçi geçiş modu olarak yapılandırılır.

Bit 2 "Home Marker" – Ana konum fonksiyonunu bir işaretçi giriş kullanmak üzere yapılandırır. Bu bit açık olduğunda ve Bit 1 "Home DI" kapalı olduğunda, ana konum fonksiyonu ana konum işaretçi modu olarak yapılandırılır. Bu bit açık olduğunda ve Bit 1 "Home DI" açık olduğunda, ana konum fonksiyonu ana konum işaretçi-geçiş modu olarak yapılandırılır. Bu fonksiyonu kullanırken, enkoder kartının Z Kanalının devrede olduğunu doğrulayın (Bit 0 "Z Chan Enbl" = 1).

Bit 3 "Return Home" – Ana konum fonksiyonunu, yazılım yoluyla ana konuma dönüş olarak yapılandırır. Sürücü P737 [Actual Home Psn] tarafından ayarlanan mevcut ana pozisyona geri döner. Bu bit'i ayarlamak için bir başlat komutu gereklidir.

Diğer ana konuma dönüş moduyla aynı şekilde, sürücü, ana konuma dönüş fonksiyonunu tamamladıktan sonra durmaz.

Bit 4 "Psn Redefine" – Pozisyon geri beslemesini P847 [Psn Fdbk] mevcut ana pozisyona P737 [Actual Home Psn] ayarlar.

Bit 5 "Homing Alarm" – Ana konum fonksiyonu etkin olduğunda ana konum çalışıyor alarmını devreye alır.

Bit 6 "Home DI Inv" – Switch girişinin polaritesini değiştirir (dijital giriş).

Bit 7 "Hold At Home" – Ana konuma dönüş fonksiyonunu tamamladıktan sonra sürücüyü ana konumda kalmak üzere yapılandırır. Sürücünün çalışması için bir başlatma komutu gereklidir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon Ana Konum	732	**DI Find Home** Dijital Giriş Ana Konum Bul "Find Home" fonksiyonu için dijital bir giriş portu ayarlar. P731 [Homing Control] Bit 0 "Find Home" ayarlandıktan sonra, bir başlat komutu gereklidir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		733	**DI Redefine Psn** Dijital Giriş Pozisyon Yeniden Tanımla Pozisyon yeniden tanımlama fonksiyonu için dijital bir giriş portu ayarlar. Bu parametre tarafından atanan dijital giriş P731'e [Homing Control] Bit 4 "Psn Redefine" eşdeğerdir.	Birimler: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		734	**DI OL Home Limit** Dijital Giriş Açık Döngü Ana Konum Limiti Açık döngülü ana konum fonksiyonunun limit switch'i için bir dijital giriş portu ayarlar. Dijital girişin polaritesi (artan veya azalan kenar (edge)) P731 [Homing Control] Bit 6 "Home DI Inv" tarafından belirlenir.	Birimler: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		735	**Find Home Speed** Ana Konum Hız Bul P731 [Homing Control] Bit 0 "Find Home" etkin olduğunda aktif olan hız ve yönü ayarlar. Değerin işareti yönü belirler ("+" = İleri, "-" = Geri). Negatif bir değere ayarlanırsa, parametre 308'in [Direction Mode], 1 "Bipolar" olarak ayarlandığını doğrulayın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hz] x 0.1 P28 [Motor NP RPM] x 0.1 P27 [Motor NP Hz] x 0.5 P28 [Motor NP RPM] x 0.5	RW	Reel
		736	**Find Home Ramp** Ana Konum Artış Bul Ana Konum Bul hareketlerinin hızlanma ve yavaşlama oranlarını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.01/6554.00	RW	Reel
		737	**Actual Home Psn** Mevcut Ana Konum Ana konum fonksiyonu tamamlandıktan sonra mevcut ana konumu gösterir. Bu parametredeki değer, ana konumdaki ham pozisyon geri besleme verisini gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		738	**User Home Psn** Kullanıcı Ana Konum Kullanıcı tarafından belirlenen ana konumu ayarlar. Ana konum fonksiyonu tamamlandıktan sonra, aşağıdaki parametreler bu parametre değeri ile güncellenir; P723 [Psn Command], P815 [Psn Ref EGR Out], P836 [Psn Actual], P837 [Psn Load Actual].	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon İzleme	745 748	755 **PsnWatch1 Select** 755 **PsnWatch2 Select** Position İzleme *n* Seç Pozisyon izleme algılama girişi P746 [PsnWatch1 DtctIn], P749 [PsnWatch2 DtctIn] ile karşılaştırılan bir pozisyon geri besleme kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	847 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		746 749	755 **PsnWatch1 DtctIn** 755 **PsnWatch2 DtctIn** Pozisyon İzleme *n* Algılama Girişi Pozisyon izleme fonksiyonu için pozisyon geri besleme kaynağı sağlar. Pozisyon izleme fonksiyonu devreye alınır ve pozisyon kontrolü yapılandırma P721 [Position Control] tarafından yapılandırılır. Pozisyon izleme fonksiyonu bu değeri, pozisyon izleme seçimi P745 [PsnWatch1 Select], P748 [PsnWatch2 Select] tarafından bu parametre P746, P749 seçildiğinde pozisyon izleme ayar noktası P747 [PsnWatch1 Stpt], P750 [PsnWatch2 Stpt] ile karşılaştırır. Pozisyon algılama bit'i P724 [Psn Reg Status] Bit 9 "PsnW1Detect", Bit 10 "PsnW2Detect" uygun koşullar sağlandığında ayarlanır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		747 750	755 **PsnWatch1 Stpt** 755 **PsnWatch2 Stpt** Pozisyon İzleme *n* Ayar Noktası Pozisyon izleme fonksiyonu için ayar noktası sağlar. Pozisyon izleme fonksiyonu devreye alınır ve P721 [Position Control] tarafından yapılandırılır. Pozisyon izleme fonksiyonu bu değeri, pozisyon izleme seçimi P745 [PsnWatch1 Select], P748 [PsnWatch2 Select] tarafından seçilen pozisyon geri besleme kaynağı ile karşılaştırır. Pozisyon algılama bit'i P724 [Psn Reg Status] Bit 9 "PsnW1Detect", Bit 10 "PsnW2Detect" uygun koşullar sağlandığında ayarlanır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Enterpolasyon	755	755 **Interp Control** Enterpolasyon Kontrolü İleride kullanılmak üzere ayrılmıştır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 1/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		756	755 **Interp Psn Input** Enterpolasyon Pozisyon Girişi Komut Pozisyonu hassas enterpolasyona giriş değeri.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		757	755 **Interp Vel Input** Enterpolasyon Hız Girişi Komut Hızı hassas enterpolasyona giriş değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+1000000.00	RW	Reel
		758	755 **Interp Trq Input** Enterpolasyon Tork Girişi Komut Torku hassas enterpolasyona giriş değeri.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+1000000.00	RW	Reel
		759	755 **Interp Psn Out** Enterpolasyon Pozisyon Çıkışı Komut Pozisyonu hassas enterpolasyondan çıkış değeri.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		760	755 **Interp Vel Out** Enterpolasyon Hız Çıkışı Komut Hızı hassas enterpolasyondan çıkış değeri. Pozisyon kontrolü gerçekleştirilirken bir Komut Hızı sinyali bulunmadığında, bu sinyal Komut Pozisyonu hassas enterpolasyondan Diferansiyel Pozisyon çıkış değeri ölçeklendirilerek hesaplanabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+1000000.00	RW	Reel
		761	755 **Interp Trq Out** Enterpolatör Tork Çıkışı Tork kontrol için yapılandırıldığında hassas enterpolasyondan (aktifse) tork girişi toplama bağlantısına komut torku.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+1000000.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Direkt	765	**Psn Ref Select** Pozisyon Referansı Seç P313 [Actv SpTqPs Mode] parametresi 10 "Psn Direct" olarak ayarlandığında, pozisyon regülatörüne bir pozisyon referansı seçer.	Varsayılan: Opsiyonlar:	766 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		766	**Psn Direct Stpt** Direkt Pozisyon Ayar Noktası P313 [Actv SpTqPs Mode] parametresi 10 "Psn Direct" olarak ayarlandığında ve P765 [Psn Ref Select] bu parametreye ayarlandığında, direkt pozisyon referansı için bir ayar noktası ve pozisyon regülatörüne bir pozisyon referansı sağlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		767	**Psn Direct Ref** Direkt Pozisyon Referansı P765 [Psn Ref Select] tarafından seçilen direkt pozisyon referansını gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Noktadan Noktaya (PTP)	770	**PTP Control** Noktadan Noktaya Kontrol Noktadan noktaya pozisyon kontrolü için bit'leri ayarlar. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Ref Sync, Ref Pause, Intgrtr Hold, Preset Psn, Reverse Move, Move, Vel Override Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Yanlış 1 = Doğru Bit 0 "Vel Override" – Hız geçersiz kılma P788'i [PTP Vel Override], bir kazanç olarak ileri hız limiti P785'e [PTP Fwd Vel Lmt] geri hız limiti P786'ya [PTP Rev Vel Lmt] uygular. Hız geçersiz kılma P788 [PTP Vel Override] 1.1 olduğunda ve ileri hız limiti P785 [PTP Fwd Vel Lmt] 30 Hz olduğunda, bit maksimum ileri hızı 33 Hz değerine ayarlar. Bit 1 "Move" – Ölçeklenmiş noktadan noktaya pozisyon referansını noktadan noktaya pozisyon komutuna P784 [PTP Command] ayarlar. Noktadan noktaya mod seçimi P771 [PTP Mode] mutlak modda (Opsiyon 0) olduğunda, mutlak pozisyon, bit yükseldiğinde noktadan noktaya pozisyon komutuna P784 ayarlanır. Noktadan noktaya mod seçimi P771 [PTP Mode] endeks modunda (Opsiyon 1) olduğunda, endeks pozisyonu, bit yükseldiğinde noktadan noktaya pozisyon komutuna P784 ayarlanır. Bit 2 "Reverse Move" – Noktadan noktaya mod seçimi P771 [PTP Mode] endeks modunda (Opsiyon 1) olduğunda endeks pozisyonunun yönünü değiştirir. Yönü bu bit ile ayarlayın, sonra hareket etmesi için Bit 1 "Move" değerini 1'e ayarlayın. Bit 3 "Preset Psn" – Noktadan noktaya mod seçimi P771 [PTP Mode] endeks modunda (Opsiyon 1) olduğunda endeks ön ayarını P779 [PTP Index Preset] noktadan noktaya pozisyon komutu P784 [PTP Command] olarak ayarlar. Bit 4 "Intgrtr Hold" – Entegratörü hız kontrolünde tutar. Bit 5 "Ref Pause" – Noktadan noktaya kontrolün çalışmasını duraklatır. Noktadan noktaya ileri hız referansı sıfır değerine gelir ve pozisyon seçilmiş referans P722 [Psn Selected Ref] mevcut pozisyonunu korur. Bit 6 "Ref Sync" – İlk değeri noktadan noktaya geri beslemeye P777 [PTP Feedback] ayarlar. Motor geri beslemesi sıfır hıza ulaştığında, P776 [PTP Reference] ve P777 [PTP Feedback], P836 [Psn Actual] değerine sıfırlanır.		RW	16-bit Tam Sayı
		771	**PTP Mode** Noktadan Noktaya Mod Noktadan noktaya pozisyon modunu seçer. Noktadan noktaya pozisyon kontrolü aşağıdaki seçimlerle yapılandırılır. "Absolute" (0) – Mutlak pozisyon modunu seçer. P770 [PTP Control] Bit 1 "Move" ayarlandığında, P775 [PTP Ref Sel] tarafından seçilen referans kaynağı P778 [PTP Ref Scale] ile çarpılır ve P784 [PTP Command] sonuca göre ayarlanır. "Index" (1) – Endeks pozisyon modunu seçer. P770 [PTP Control] Bit 1 "Move" ayarlandığında, P775 [PTP Ref Sel] tarafından seçilen referans kaynağı P778 [PTP Ref Scale] ile çarpılır ve P784 [PTP Command] sonuca göre arttırılır. "Immediate" (2) – Mutlak hemen pozisyon modunu seçer. P770 [PTP Control] Bit 1 "Move" ayarlandığında, P775 [PTP Ref Sel] tarafından seçilen referans kaynağı değişir, P784 [PTP Command] hemen ayarlanır.	Varsayılan: 0 = "Absolute" Opsiyonlar: 0 = "Absolute" 1 = "Index" 2 = "Immediate"	RW	32-bit Tam Sayı
		772	**DI Indx Step** Dijital Giriş Endeks Adımı Endeks pozisyon hareketi için dijital bir giriş portu ayarlar. Bu parametre tarafından atanan dijital giriş, noktadan noktaya modu P771 [PTP Mode] değeri 0 "Absolute" ya da 1 "Index" olarak ayarlandığında, noktadan noktaya hareket bit'i P770 [PTP Control] Bit 0 1 "Move" ile eşdeğerdir.	Varsayılan: 0.00 Min/Maks: 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		773	**DI Indx StepRev** Dijital Giriş Endeks Adımı Geri Endeks pozisyonunun geri hareketi için dijital bir giriş portu ayarlar. Noktadan noktaya modu P771 [PTP Mode] endeks pozisyon modu (Opsiyon 1) olarak seçilmişse, bu parametre tarafından atanan dijital giriş noktadan noktaya geri hareket bit'ine P770 [PTP Control] Bit 2 "Reverse Move" eşdeğerdir.	Varsayılan: 0.00 Min/Maks: 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		774	**DI Indx StepPrst** Dijital Giriş Endeks Adımı Ön Ayar Endeks ön ayar pozisyonu için dijital bir giriş portu ayarlar. Noktadan noktaya modu P771 [PTP Mode] endeks pozisyon modu (Opsiyon 1) olarak seçilmişse, bu parametre tarafından atanan dijital giriş noktadan noktaya ön ayar pozisyon bit'ine P770 [PTP Control] Bit 3 "Preset Psn" eşdeğerdir.	Varsayılan: 0.00 Min/Maks: 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Noktadan Noktaya (PTP)	775	**PTP Ref Sel** Noktadan Noktaya Referans Seç Noktadan noktaya pozisyon kontrolüne uygulanan bir noktadan noktaya referans kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	780 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		776	**PTP Reference** Noktadan Noktaya Referans Noktadan noktaya pozisyon kontrolünün çıkışını pozisyon kontrolünün referansı olarak gösterir. Hız/tork/pozisyon modu için P313 [Actv SpTqPs Mode] noktadan noktaya modu (Opsiyon 7) veya profiler (sayıcı) modu (Opsiyon 6) seçildiğinde, parametre değeri pozisyon seçilmiş referans P722 [Psn Selected Ref] parametresinde gösterilir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		777	**PTP Feedback** Noktadan Noktaya Geri Besleme Noktadan noktaya pozisyon kontrolündeki pozisyon geri beslemesini gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		778	**PTP Ref Scale** Noktadan Noktaya Referans Ölçeği Noktadan noktaya pozisyon referansı için ölçek değer başına sayımı sağlar. Değer, referans seçimi P775 [PTP Ref Sel] tarafından seçilen noktadan noktaya referans kaynağı için bir çarpandır.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 -/+220000000.00	RW	Reel
		779	**PTP Index Preset** Noktadan Noktaya Endeks Ön Ayarı Ön ayar endeks değerini verir. Noktadan noktaya mod endeks modunda ve P771 [PTP Mode] ve ön ayar pozisyon biti P770 [PTP Control] Bit 3 "Preset Psn" açık olduğunda, değer noktadan noktaya pozisyon komutuna P784 [PTP Command] ayarlanır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		780	**PTP Setpoint** Noktadan Noktaya Ayar Noktası Noktadan noktaya pozisyon kontrolü için ayar noktası sağlar. Değer noktadan noktaya referans seçimi P775 [PTP Ref Sel] P780 olduğunda tüm noktadan noktaya kontrolleri için geçerlidir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		781	**PTP Accel Time** Noktadan Noktaya Hızlanma Süresi Hızlanma için artış süresini verir (sıfırdan hız sınırına ulaşma zamanı). Hız limiti, P785 [PTP Fwd Vel Lmt] ve P786 [PTP Rev Vel Lmt] tarafından ayarlanır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.00/3600.00	RW	Reel
		782	**PTP Decel Time** Noktadan Noktaya Yavaşlama Süresi Yavaşlama için artış süresini verir (hız sınırından sıfıra ulaşma zamanı). Hız limiti, P785 [PTP Fwd Vel Lmt] ve P786 [PTP Rev Vel Lmt] tarafından ayarlanır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.00/3600.00	RW	Reel
		783	**PTP Speed FwdRef** Noktadan Noktaya İleri Hız Referansı Noktadan noktaya pozisyon kontrolü için hız referans çıkışını gösterir. Genel olarak bu parametre sürücü hız döngüsü tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		784	**PTP Command** Noktadan Noktaya Komutu Noktadan noktaya pozisyon kontrolü için pozisyon komutunu gösterir. Pozisyon komutunun kaynağı hız/tork/pozisyon modu P313 [Actv SpTqPs Mode] tarafından seçilir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		785	**PTP Fwd Vel Lmt** Noktadan Noktaya İleri Hız Limiti PTP regülatöründen maksimum ileri hız referans limitini sağlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hertz] x 0.5 P28 [Motor NP RPM] x 0.5 0.00/P27 [Motor NP Hertz] 0.00/P28 [Motor NP RPM]	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Noktadan Noktaya (PTP)	786	**PTP Rev Vel Lmt** Noktadan Noktaya Geri Hız Limiti PTP regülatöründen maksimum geri hız referans limitini sağlar.	Birimler Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hertz] x 0.5 P28 [Motor NP RPM] x 0.5 0.00/P27 [Motor NP Hertz] 0.00/P28 [Motor NP RPM]	RW	Reel
		787	**PTP S Curve** Noktadan Noktaya S Eğrisi PTP regülatöründen S Eğrisine uygulanan zaman miktarını gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.500 0.000/4.000	RW	Reel
		788	**PTP Vel Override** Noktadan Noktaya Hız Geçersiz Kıl Hem ileri P785 [PTP Fwd Vel Lmt] hem de geri P786 [PTP Rev Vel Lmt] hız limitleri için bir çarpan sağlar. Bu parametre, geçersiz kılma bit'i P770 [PTP Control] Bit 0 "Vel Override" açık olduğunda hız limitlerine uygulanır.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.20/1.50	RW	Reel
		789	**PTP EGR Mult** Noktadan Noktaya Elektronik Dişli Oranı Çarp Pozisyon endeks çıkışı için EGR çarpanı (pay). Çıkış noktadan noktaya komutu P784 [PTP Command] için geçerlidir.	Varsayılan: Min/Maks:	1 -/+2000000	RW	32-bit Tam Sayı
		790	**PTP EGR Div** Noktadan Noktaya Elektronik Dişli Oranı Böl Pozisyon endeks çıkışı için EGR böleni (payda). Çıkış noktadan noktaya komutu P784 [PTP Command] için geçerlidir.	Varsayılan: Min/Maks:	1 1/2000000	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Faz Kilitli Döngü	795	755 **PLL Control** Faz Kilitli Döngü Kontrolü			RW	16-bit Tam Sayı

Faz kilitli döngü kontrolünü yapılandırmak için bit'leri ayarlar.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Prof Enable	PTP Enable	PCAM Enable	Accel Comp	Ext Vel FF	Velocity FF	PLL Enable
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

Bit 0 "PLL Enable" – faz kilitli döngü kontrolünü devreye alır.
Bit 1 "Velocity FF" – hız ileri besleme yolunu devreye alır.
Bit 2 "Ext Vel FF" – PLL harici hız seçimi P796 [PLL Ext Spd Sel] tarafından seçilen PLL harici hız referansı ile harici ileri beslemeyi devreye alır.
Bit 3 "Accel Comp" – ileri besleme bölümüne hızlanma kompanzasyonu kısmının sağlanmasını devreye alır. Parazit artacağından dolayı bunun harici girişler ile birlikte kullanılması önerilmez.
Bit 4 "PCAM Enable" – PLL fonksiyonu ile PCAM fonksiyonunu devreye alır.
Bit 5 "PTP Enable" – PLL fonksiyonu ile noktadan noktaya fonksiyonunu devreye alır.
Bit 6 "Prof Enable" – PLL fonksiyonu ile profiler (sayıcı) fonksiyonunu devreye alır.
Sadece bit 4, 5 ve 6 PLL fonksiyonu ile ilişkilendirme sağlar.

		796	755 **PLL Ext Spd Sel** Faz Kilitli Döngü Harici Hız Seç Harici bir hız referans kaynağı seçer.	Varsayılan: Opsiyonlar:	797 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Faz Kilitli Döngü	797	755 **PLL Ext Spd Stpt** Faz Kilitli Döngü Harici Hız Ayar Noktası Harici hız referansı sağlar. Bu parametre, harici hız seçimi P796 [PLL Ext Spd Sel] tarafından seçilen hız ileri besleme girişidir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+220000000.00	RW	Reel
		798	755 **PLL Ext SpdScale** Faz Kilitli Döngü Harici Hız Ölçeği Harici hız seçimi P796 [PLL Ext Spd Sel] tarafından seçilen harici hız referansı için ölçekleme faktörünü ayarlar. Bu parametre, hız ileri beslemesini uygun bir şekilde ölçeklendirmek içindir. Orta seviyede bir hızda çalışırken filtrelenmiş pozisyon çıkışında P806 [PLL Psn Out Fltr] sıfır ortalama ayarlayın.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 -/+220000000.00	RW	Reel
		799	755 **PLL Psn Ref Sel** Faz Kilitli Döngü Pozisyon Referansı Seç Bir pozisyon referans kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	800 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		800	755 **PLL Psn Stpt** Faz Kilitli Döngü Pozisyon Ayar Noktası Pozisyon referansı seçimi P799 [PLL Psn Ref Sel] bu parametreyi seçtiğinde pozisyon referansı sağlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		801	755 **PLL BW** Faz Kilitli Döngü Bant Genişliği PLL fonksiyonunun tepkisinin dahili bant genişliğini ayarlar. Çok parazite sahip mekanik sistemler için ayar 1 ile 10 (r/s) arasında değişebilir, ancak düzgün idare edilen yüksek hat sayımına sahip giriş cihazları için bu değer 100 (r/s) üzerine çıkabilir. Daha yüksek bant genişlikleri izleme hatalarını kolayca çözecektir ve daha düşük bant genişlikleri için sabit hale getirme daha uzun sürecektir. Parazit ve izleme tepkisi için en uygun kombinasyonu bulmak için bazı ayarlamalar yapmak gereklidir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 20.00 0.00/8000.00	RW	Reel
		802	755 **PLL LPFilter BW** Faz Kilitli Döngü Düşük Geçişli Filtre Bant Genişliği Düşük geçişli filtre bant genişliğini ayarlar. Filtre iki fonksiyona sahiptir: • Giriş hızı için temel parazit azaltılması. • İleri besleme bir giriş enkoderi dışında harici bir master referansa verildiğinde zamanlanmış giriş gecikmesi. Filtre düşük geçiş bant genişliği en iyi izleme özelliği için filtre çıkışı ile PLL döngü filtresinin çıkışının aynı olduğu genişliğe ayarlanmalıdır. Genellikle bu bant genişliğinin master referans sürücünün bant genişliğine ayarlanması anlamına gelir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 50.00 0.00/8000.00	RW	Reel
		803	755 **PLL Virt Enc RPM** Faz Kilitli Döngü Sanal Enkoder Devir/Dakika Sanal çıkış cihazının dev/dak (rpm) değerini ayarlar. Değer hız çıkışı P807 [PLL Speed Out] için 1 P.U. hızını belirler ve performansı etkilemez.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 1750.00 1.00/40000.00	RW	Reel
		804	755 **PLL EPR Input** Faz Kilitli Döngü Kenar (Edge)/Revolution Girişi Fiziksel giriş cihazı için kenar (edge)/devir değerini ayarlar. Mümkün olan en yüksek hat sayım cihazını kullanarak PLL işlemini düzgünleştirir.	Varsayılan: Min/Maks:	1048576 1/67108864	RW	32-bit Tam Sayı
		805	755 **PLL Rvls Input** Faz Kilitli Döngü Devir Girişi Giriş enkoderinin devrini ayarlar. Bu parametre, giriş devri ile çıkış (sanal) devri arasındaki dişli oranını çözümlemek için çıkış enkoderinin P812 [PLL Rvls Output] devri ile koordine edilmelidir. Giriş ile çıkış devri arasındaki oran her zaman tam sayı değerlere getirilebilir ve en düşük ortak çarpanlarına indirilmelidir.	Varsayılan: Min/Maks:	1 1/1000000	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Faz Kilitli Döngü	806	755 **PLL Psn Out Fltr** Faz Kilitli Döngü Pozisyon Çıkış Filtresi Dahili düşük geçişli filtre çıkışını gösterir. Bu parametre normalde, harici bir hız referansını uygun bir şekilde ayarlamak için kullanılır. Harici hız ölçeği P798 [PLL Ext SpdScale] ile ilgili açıklamaya bakınız.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+220000000.00	Sadece Okunur	Reel
		807	755 **PLL Speed Out** Faz Kilitli Döngü Hız Çıkışı Hız çıkışını gösterir. Bu parametre hız ileri beslemesi olarak kullanılır. Fiziksel giriş cihazı ile hassas bir şekilde aynı fazdadır. Sanal enkoder devri P803 [PLL Virt Enc RPM] bu parametrenin 1 P.U.'sunda dev/dak değerini belirler.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+220000000.00	Sadece Okunur	Reel
		808	755 **PLL Speed OutAdv** Faz Kilitli Döngü Hız Çıkışı Ön Ön hız çıkışını gösterir. Bu parametre, hız çıkışının P807 [PLL Speed Out] bir hız referansı örneği önündedir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+220000000.00	Sadece Okunur	Reel
		809	755 **PLL Enc Out** Faz Kilitli Döngü Enkoder Çıkışı Pozisyon çıkışını gösterir. Bu parametre fiziksel giriş cihazı ile hassas bir şekilde aynı fazdadır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		810	755 **PLL Enc Out Adv** Faz Kilitli Döngü Enkoder Çıkışı Ön Ön pozisyon çıkışını gösterir. Bu parametre, pozisyon çıkışının P809 [PLL Enc Out] bir pozisyon örneği önündedir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		811	755 **PLL EPR Output** Faz Kilitli Döngü Kenar (Edge)/Revolution Çıkışı Fiziksel çıkış cihazı için kenar (edge)/devir değerini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1048576 1/67108864	RW	32-bit Tam Sayı
		812	755 **PLL Rvls Output** Faz Kilitli Döngü Devir Çıkışı Çıkış enkoderinin devrini ayarlar. Bu parametre, giriş devri ile çıkış (sanal) devri arasındaki dişli oranını çözümlemek için giriş enkoderinin P805 [PLL Rvls Input] devri ile koordine edilmelidir. Giriş ile çıkış devri arasındaki oran her zaman tam sayı değerlere getirilebilir ve en düşük ortak çarpanlarına indirilmelidir.	Varsayılan: Min/Maks:	1 1/2000000	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Elektronik Dişli	815	**Psn Ref EGR Out** Pozisyon Referansı Elektronik Dişli Oranı Çıkış Pozisyon referansı elektronik dişli oranı (EGR) fonksiyonunun toplam çıkışını gösterir. Pozisyon regülatörü devrede olmadığında, bu parametre P836 [Psn Actual] olarak başlatılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		816	**Psn EGR Mult** Pozisyon Elektronik Dişli Oranı Çarpan Pozisyon referansı tarafından hassas bir şekilde çarpılan EGR fonksiyonunun payındaki tam sayı değerini ayarlar. Negatif bir değer polaritede değişikliğe neden olacaktır.	Varsayılan: Min/Maks:	1 -/+2000000	RW	32-bit Tam Sayı
		817	**Psn EGR Div** Pozisyon Elektronik Dişli Oranı Bölme Payın çarpımı ile pozisyon referansını bölen EGR fonksiyonunun paydasındaki tam sayı değerini ayarlar. Kalan değerler toplanır ve kaybedilmez.	Varsayılan: Min/Maks:	1 1/2000000	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon Ofseti	820	**Psn Offset 1 Sel** Pozisyon Ofset 1 Seç Bir Pozisyon Ofset 1 için kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	821 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		821	**Psn Offset 1** Pozisyon Ofset 1 EGR sonrasında toplanan ve pozisyon referansının fazının kesilmesinde kullanılan pozisyon referansı ofset değerini sağlar. Ofset pozisyonundaki bir adımın (step) dahili olarak oranı sınırlanır ve referans pozisyonuna eklenir. Düzeltme hızı ofset hızı P824 [Psn Offset Vel] tarafından belirlenir. Bu parametrenin ilk değeri, referansta bir değişikliğe neden olmadan pozisyon devreye alma ile sabitlenir. Bu değerde daha sonra yapılacak olan değişiklikler sabitlenen değere göre olacaktır. Ofset yeniden referanslama bit'i P721 [Position Control] Bit 2 "Offset ReRef"'e bakınız.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		822	**Psn Offset 2 Sel** Pozisyon Ofset 2 Seç Bir Pozisyon Ofset 2 için kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	823 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		823	**Psn Offset 2** Pozisyon Ofset 2 Seç Pozisyon ofset 1 P821 [Psn Offset 1] ile toplanan ve pozisyon referansının fazının kesilmesinde kullanılan başka bir pozisyon referansı ofset değerini sağlar. Düzeltme hızı ofset hızı P824 [Psn Offset Vel] tarafından belirlenir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		824	**Psn Offset Vel** Pozisyon Ofset Hızı Pozisyon ofsetinin hızını ayarlar. Bir pozisyon ofset komutu bu hızı geçmeyecektir. Ofsetin gerçek hızı, birim başına 1'den daha yüksek tork palsı oluşturmamak için maksimum 1/(atalet x poz kazancı) değeri ile sınırlanır. Hız üssel olarak değişecektir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hertz] x 0.005 P28 [Motor NP RPM] x 0.005 0.00/P27 [Motor NP Hertz] 0.00/P28 [Motor NP RPM]	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Yük Pozisyonu Geri Besleme Çarpan	825	755 **LdPsn Fdbk Mult** Yük Pozisyonu Geri Besleme Çarpan Yük EGR fonksiyonunun payını ayarlar. Motora yük palsı sayımını yansıtmak için yük geri besleme seçimi P136 [Load Psn FdbkSel] tarafından belirlenen pozisyon yük geri beslemesi ile çarpılır ve yük geri besleme böleni P826 [LdPsn Fdbk Div] ile bölünür (dişli kutusu oranını etkin bir şekilde kaldırır). Toplam pozisyon değerleri P836 [Psn Actual] ve mevcut pozisyon yükü P837 [Psn Load Actual] – eğer oran düzgün ayarlanırsa eşit olacaktır. Dişli sırasındaki hareket kaybı nedeniyle bazı farklılıklar olacaktır, ancak biriken bir farklılık olmamalıdır. Dişli kutusu üreticileri tam değerleri ondalık sayılarla yaklaşık olarak verdiğinden dolayı genellikle dişlerin sayılması gereklidir. Ters motor dönüşü için pay kısmına negatif bir değer girin.	Varsayılan: Min/Maks:	1 -/+1000000	RW	32-bit Tam Sayı
		826	755 **LdPsn Fdbk Div** Yük Pozisyonu Geri Besleme Bölme Yük EGR fonksiyonunun paydasını ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1 1/2000000	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon Reg	830	**PsnNtchFltrFreq** Pozisyon Notch Filtre Frekansı Pozisyon notch filtresinin merkez frekansını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 0.00 0.00/500.00	RW	Reel
		831	**PsnNtchFltrDepth** Pozisyon Notch Filtre Derinliği Pozisyon notch filtre için derinliği ayarlar. Azaltma notch frekansının P830 [PsnNtchFltrFreq] çıkışının girişine oranıdır. 30 değerinde azaltma notch çıkışının belirlenen frekanstaki girişin 1/30'u olduğu anlamına gelir. Hesaplama: Azaltma = Giriş/Çıkış	Varsayılan: Min/Maks:	50.00 0.00/500.00	RW	Reel
		832	**Psn Out Fltr Sel** Pozisyon Çıkışı Filtre Seç Pozisyon regülatörü hız çıkışı için lead/lag (ilerleme-gerileme) filtresinin tipini seçer. Bu parametre filtre kazancını P833 [Psn Out Fltr Sel] ve bant genişliğini P834 [Psn Out Fltr BW] seçilen tipe göre ayarlar. "Off" (0) – P833 = 1.000, P834 = 0.00 "Custom" (1) – P833 = kullanıcı ayarı, P834 = kullanıcı ayarı	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Off" 0 = "Off" 1 = "Custom"	RW	32-bit Tam Sayı
		833	**Psn Out FltrGain** Pozisyon Çıkışı Filtre Kazancı Lead-lag (İlerleme-gerileme) filtre kazancını ayarlar. Filtre tipi seçimi P832 [Psn Out Fltr Sel] Custom (Opsiyon 1) olmadığında varsayılan bir değer ayarlanır. Filtre tipi seçimi P832 parametresine bakınız.	Varsayılan: Min/Maks:	3.000 -/+5.000	RW	Reel
		834	**Psn Out Fltr BW** Pozisyon Çıkışı Filtre Bant Genişliği Lead-lag (ilerleme-gerileme) bant genişliğini ayarlar. Filtre tipi seçimi P832 [Psn Out Fltr Sel] Custom (Opsiyon 1) olmadığında varsayılan bir değer ayarlanır. Filtre tipi seçimi P832 parametresine bakınız.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 50.00 0.00/500.00	RW	Reel
		835	**Psn Error** Pozisyon Hatası Motor palsındaki mevcut pozisyon hatasını 32-bit bir tam sayı olarak gösterir. Pozisyon regülatörü devrede olmadığında, değer sıfır olarak başlatılır. Pozisyon regülatörü devrede olduğunda, değer pozisyon komutu P723 [Psn Command] ve P836 [Psn Actual] arasındaki pozisyon hatasının çalışır durumdaki değerini içerir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		836	**Psn Actual** Pozisyon Mevcut Toplam motor pozisyonunu 32-bit bir tam sayı olarak gösterir. Pozisyon geri beslemesini P847 [Psn Fdbk] izler. P721 [Position Control] Bit 4 "Zero Psn" ayarlandığında, bu parametre P847 [Psn Fdbk] – P725 [Zero Position] değerini toplar. P721 [Position Control] Bit 4 "Zero Psn" kapalı olduğunda, bu parametre P847 [Psn Fdbk] değerini toplar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon Reg	837	755 **Psn Load Actual** Pozisyon Yük Mevcut Yük dişli oranının toplam çıkışını bir 32-bit tam sayı olarak gösterir ve pozisyon regülatörü integral kanalı için ana geri beslemeyi oluşturur. Bir motor dönüşünün pals farkı sayımının bu parametrenin pals farkı sayımına eşit olması için yük dişli oranının hassas bir şekilde ayarlanması çok önemlidir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		838	**Psn Reg Ki** Pozisyon Regülatörü Ki Pozisyon regülatörü integral kazancını, pozisyon hatasından hız referansına ölçülecek şekilde ayarlar. Değer, kazanç birimi olarak (P.U. hızı/saniye)/(P.U. pozisyonu)'na sahiptir ve pozisyon regülatörü oransal kazancı P839 [Psn Reg Kp] ile aynı birime sahiptir. 25 değerindeki bir integral kazanç, 0.1 saniye değerinde birim pozisyon hatasının saniyede 2.5 P.U. hız değişimine neden olacağı anlamına gelir.	Varsayılan: Min/Maks:	4.00 0.00/2500.00	RW	Reel
		839	**Psn Reg Kp** Pozisyon Regülatörü Kp Pozisyon regülatörü kazancını, pozisyon hatasından hız referansına ölçülecek şekilde ayarlar. Kazanç sayısı pozisyon regülatörü bant genişliğine radyan/saniye cinsinden eşittir. Örneğin: 10 değerindeki bir kazanç 0.1 saniyelik bir P.U. pozisyon hatasının 1.0 P.U. hız değişimine neden olacağı anlamına gelir (birim başına 1 pozisyon hatası temel motor hızında 1 saniyede katedilen mesafedir). Bu parametre için genel değer genellikle hız bant genişliğinin 1/3'üdür (radyan/saniye), ancak hız regülatörü çıkışı lead/lag (ilerleme/gerileme) filtresinin dikkatli ayarlanması ile daha yüksek bir değere getirilebilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 4.00 0.00/200.00	RW	Reel
		840	**PReg Pos Int Lmt** Pozisyon Regülasyonu Pozitif İntegral Limit Pozisyon regülatörü integral çıkışı için pozitif bir limit ayarlar. %100'lük bir değer, parametre 28'e [Motor NP RPM] eşittir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00 0.00/800.00	RW	Reel
		841	**PReg Neg Int Lmt** Pozisyon Regülasyonu Negatif İntegral Limit Pozisyon regülatörü integral çıkışı için negatif bir limit ayarlar. %100'lük bir değer, parametre 28'e [Motor NP RPM] eşittir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% -100.00 -800.00/0.00	RW	Reel
		842	**PsnReg IntgrlOut** Pozisyon Regülasyonu İntegral Çıkış Limit fonksiyonu sonrasında pozisyon regülatörü integral kanalının çıkışını gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		843	**PsnReg Spd Out** Pozisyon Regülasyonu Hız Çıkışı Pozisyon regülatörünün son çıkışını gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		844	**PReg Pos Spd Lmt** Pozisyon Regülasyonu Pozitif Hız Limiti Toplam pozisyon regülatörü çıkışı için pozitif hız limiti ayarlar. %100'lük bir değer, parametre 28'e [Motor NP RPM] eşittir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 10.00 0.00/800.00	RW	Reel
		845	**PReg Neg Spd Lmt** Pozisyon Regülasyonu Negatif Hız Limiti Toplam pozisyon regülatörü çıkışı için negatif hız limiti ayarlar. %100'lük bir değer, parametre 28'e [Motor NP RPM] eşittir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% -10.00 -800.00/0.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon Reg	**846**	**Psn Reg Droop** Pozisyon Regülasyonu Düşme Pozisyon regülatörünün integral kanalının düşük frekans kazancını sınırlayan (1/düşme) olarak sınırlayan pozisyon düşmesini ayarlar. Bu parametre, hareketin kaybolmasının problem oluşturabileceği yüke bağlı olan geri besleme cihazları için stabilitenin hassas bir şekilde ayarlanması amacıyla bir araç sunar. Genel olarak, pozisyon düşmesi (1/pozitif kazanç)'dan daha düşük bir değere sahip olacaktır, bu sıkı bir şekilde bağlanmış yükler için sıfır bile olabilir. Pozisyon düşmesi (P.U. pozisyonu)/(P.U. hızı) kazanç değerine sahiptir. Not: 1 P.U. pozisyonu, temel motor hızında 1 saniye içerisinde katedilen mesafedir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/25.00	RW	Reel
		847	**Psn Fdbk** Pozisyon Geri Beslemesi Pozisyon geri besleme seçimi P135 [Psn Fdbk Sel] tarafından seçilen pozisyon geri beslemesinin toplam pals sayımını gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		848	755 **Psn Gear Ratio** Pozisyon Dişli Oranı Pozisyon kontrolü için yük tarafındaki dişli oranını ayarlar. Yük tarafındaki enkoder pozisyon geri beslemesi için P135 [Mtr Psn Fdk Sel] tarafından seçildiğinde bu parametreyi ayarlayın ve yük bir dişli ile motora bağlanır. Hesaplama: Dişli Oranı = (Dişli veya sürülen üzerindeki diş sayısı)/(Pinyon veya sürücü üzerindeki diş sayısı) Bir motor (sürücü) ve bir yük (sürülen) bir 20:1 dişli kutusu ile bağlandığında (dişli oranı = 20), bu parametrenin değeri 20 olacaktır. Bu değer aşağıdaki parametreleri bir hız ileri besleme kazancı olarak etkiler. P843 [PsnReg Spd Out] P783 [PTP Speed FwdRef] P807 [PLL Speed Out] P1472 [PCAM Vel Out]	Varsayılan: Min/Maks:	1.0000 0.0001/9999.0000	RW	Reel

Sürücü (Port 0)
Haberleşme Dosyası

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HABERLEŞME	Haberleşme Kontrolü	**865** **866** **867**	**DPI Pt1 Flt Actn** **DPI Pt2 Flt Actn** **DPI Pt3 Flt Actn** DPI Port *n* Arıza İşlemi Bir HIM haberleşme kaybına verilecek tepkiyi ayarlar. "Fault" (0) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Stop" (1) – Tip 2 alarmı gösterir. P370 [Stop Mode A] parametresine göre duruş. "Zero Data" (2) – Tip 2 alarmı gösterir. Sürücü çalışıyorsa, çalışmaya devam eder, hız referansı sıfıra geçer. "Hold Last" (3) – Tip 2 alarmı gösterir. Sürücü çalışıyorsa, HIM'den girilen son değerde çalışmaya devam eder. "Send Flt Cfg" (4) – Tip 2 alarmı gösterir. Sürücü çalışıyorsa, [DPI *n* Flt Ref] değerinde çalışmaya devam eder.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Fault" 0 = "Fault" 1 = "Stop" 2 = "Zero Data" 3 = "Hold Last" 4 = "Send Flt Cfg"	RW	32-bit Tam Sayı
		868 **869** **870**	**DPI Pt1 Flt Ref** **DPI Pt2 Flt Ref** **DPI Pt3 Flt Ref** DPI Port *n* Arıza Referansı [DPI Ptn Flt Actn] opsiyon 4 "Send Flt Cfg" ayarlandığında ve bir HIM haberleşme hatası tespit edildiğinde, hız referansı için sabit bir değer ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+220000000.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HABERLEŞME	Haberleşme Kontrolü	871 872 873 874 875 876 877 878	**Port 1 Reference** **Port 2 Reference** **Port 3 Reference** **Port 4 Reference** **Port 5 Reference** **Port 6 Reference** *755* **Port13 Reference** **Port14 Reference** Port *n* Referansı Port cihazlarından gelen referans değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 -/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 -/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		879	**Drive Logic Rslt** Sürücü Mantık (Logic) Sonucu			Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Bu, maskeler ve sahipler baz alınarak sürücü kontrolünü belirlemek üzere DPI portları ve DeviceLogix kontrol cihazından çıkışları birleştiren mantık derleyicinin mantık çıkışıdır. PowerFlex 750-Serisi haberleşme modülleri ile birebir haberleşme için kullanılır.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Jog 2	Çalıştır	Climit Stop	Coast Stop (Serbest Duruş)	Rezerve	SpdRef Sel 2	SpdRef Sel 1	SpdRef Sel 0	Decel Time 2	Decel Time 1	Accel Time 2	Accel Time 1	Rezerve	Manuel	Reverse	Forward	Clear Faults	Jog 1	Start	Stop
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış, 1 = Doğru

		880	**DPI Ref Rslt** DPI Referans Sonucu Birebir haberleşme için bir DPI referans olarak ölçeklendirilen mevcut hız referansı. Gösterilen değer hızlanma/yavaşlama rampası öncesi değerdir ve düzeltmeler slip comp, PI, vb. tarafından sağlanır. 20-COMM haberleşme modülleri ile birebir haberleşme için kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.000 -2147483.648/2147483.624	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		881	**DPI Ramp Rslt** DPI Artış Sonucu Limit fonksiyonu sonrasındaki hız referans değerini görüntüler. Bu hata hesaplayıcısına ve hız regülatörüne olan giriştir. 20-COMM haberleşme modülleri ile birebir haberleşme için kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.000 -2147483.648/2147483.624	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		882	**DPI Logic Rslt** DPI Mantık Sonucu			Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Bir 20-COMM haberleşme modülü ile birebir kontrol gerçekleştirirken kullanılan P879 versiyonu. Alt 16 bit komut değerleri, bu tip haberleşme modülü ile birlikte kullanım için bu 32-bit parametrenin üst 16 bit'ine kopyalanır. Bir 20-750 haberleşme modülü ile kullanım için değildir.

Opsiyonlar	Rezerve	SpdRef Sel 2	SpdRef Sel 1	SpdRef Sel 0	Decel Time 2	Decel Time 1	Accel Time 2	Accel Time 1	Rezerve	Manuel	Reverse	Forward	Clear Faults	Jog 1	Start	Stop	Rezerve	SpdRef Sel 2	SpdRef Sel 1	SpdRef Sel 0	Decel Time 2	Decel Time 1	Accel Time 2	Accel Time 1	Rezerve	Manuel	Reverse	Forward	Clear Faults	Jog 1	Start	Stop
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış, 1 = Doğru

		883	**Drive Ref Rslt** Sürücü Referans Sonucu Birebir haberleşme için bir DPI referans olarak ölçeklendirilen mevcut frekans referansı. Gösterilen değer hızlanma/yavaşlama rampası öncesi değerdir ve düzeltmeler slip comp, PI, vb. tarafından sağlanır. 20-COMM haberleşme modülleri ile birebir haberleşme için kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.000 -/+2147483648.000	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		884	**Drive Ramp Rslt** Sürücü Artış Sonucu Limit fonksiyonu sonrasındaki hız referans değerini görüntüler. Bu hata hesaplayıcısına ve hız regülatörüne olan giriştir. Bu sayı, sınıflandırma motor hızı 32768 değerini okuyacak şekilde ölçeklendirilir. 20-COMM haberleşme modülleri ile birebir haberleşme için kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.000 -/+2147483648.000	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
HABERLEŞME	Güvenlik	885	**Port Mask Act** Port Maskesi Etkin Port haberleşmesi için etkin durum. Bit 15 "Security", bu parametre yerine ağ güvenliğinin mantık maskesini kontrol edeceğini belirler.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Güvenlik	Port 14	Port 13	Rezerve	Port 11	Port 10	Port 9	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Digital In
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sadece Okunur
1 = Okuma/Yazma

		886	**Logic Mask Act** Mantık Maskesi Etkin Portlar için mantık maskesinin etkin durumu. Bit 15 "Security", bu parametre yerine ağ güvenliğinin mantık maskesini kontrol edeceğini belirler.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Güvenlik	Port 14	Port 13	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Digital In
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sadece Okunur
1 = Okuma/Yazma

		887	**Write Mask Act** Yazma Maskesi Etkin Portlar için yazma erişiminin etkin durumu. Bit 15 "Security", bu parametre yerine ağ güvenliğinin yazma maskesini kontrol edeceğini belirler.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Güvenlik	Port 14	Port 13	Rezerve	Port 11	Port 10	Port 9	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Rezerve
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sadece Okunur
1 = Okuma/Yazma

		888	**Write Mask Cfg** Yazma Maskesi Yapılandırma DPI portlar için yazma erişimini (parametreler, bağlantılar, vb.) devreye alır/devreden çıkarır. Bu parametrede yapılan değişiklikler sadece güç yeniden verildiğinde, sürücü sıfırlandığında veya P887 [Write Mask Actv] bit 15 "1" değerinden "0" değerine geçtiğinde etkin hale gelir.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Port 14	Port 13	Rezerve	Port 11	Port 10	Port 9	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Rezerve
Varsayılan	0	1	1	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Sadece Okunur
1 = Okuma/Yazma

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HABERLEŞME	DPI Veri Bağlantıları		**Önemli:** DPI Veri bağlantıları parametreleri eski 20-COMM-*n* haberleşme cihazları veri bağlantıları için kullanılır. Entegre EtherNet/IP ya da 20-750 seçenekli veri bağlantıları için, belirli bir seçenek modülü ile ilişkili parametrelere bakınız.				
		895 **896**	**Data In A1** **Data In A2** Veri Girişi A*n* Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Varsayılan: Min/Maks:	0 (0 = "Devrede Değil") 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		897 **898**	**Data In B1** **Data In B2** Veri Girişi B*n* Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Bakınız [Data In A1].			
		899 **900**	**Data In C1** **Data In C2** Veri Girişi C*n* Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Bakınız [Data In A1].			
		901 **902**	**Data In D1** **Data In D2** Veri Girişi D*n* Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Bakınız [Data In A1].			
		905 **906**	**Data Out A1** **Data Out A2** Veri Çıkışı A*n* Bir haberleşme cihazı veri tablosuna değeri yazılacak olan parametre numarası.	Varsayılan: Min/Maks:	0 (0 = "Devrede Değil") 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		907 **908**	**Data Out B1** **Data Out B2** Veri Çıkışı B*n* Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Bakınız [Data Out A1].			
		909 **910**	**Data Out C1** **Data Out C2** Veri Çıkışı C*n* Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Bakınız [Data Out A1].			
		911 **912**	**Data Out D1** **Data Out D2** Veri Çıkışı D*n* Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Bakınız [Data Out A1].			

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
HABERLEŞME	Yetkiler	919	**Stop Owner** Duruş Komutu Verme Yetkisi Mevcut durumda hangi portun geçerli bir duruş komutu verdiğini gösterir.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Port 14	Port 13 (1)	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Digital In (2)
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

(1) Sadece 755 sürücüler.
(2) Parameter 150 [Digital In Cfg] =1 "Run Level" olursa, bir duruş bildirildiğinde bir çalıştırma komutunun yokluğu belirtilir.

No.	Görüntülenen Ad / Tam Ad / Açıklama	Okuma-Yazma	Veri Tipi
920	**Start Owner** Başlat Komutu Verme Yetkisi Mevcut durumda hangi portun geçerli bir başlat komutu verdiğini gösterir.	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Port 14	Port 13 (1)	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Digital In
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

(1) Sadece 755 sürücüler.

No.	Görüntülenen Ad / Tam Ad / Açıklama	Okuma-Yazma	Veri Tipi
921	**Jog Owner** Jog Yetkisi Mevcut durumda hangi portun geçerli bir jog komutu verdiğini gösterir.	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Port 14	Port 13 (1)	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Digital In
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

(1) Sadece 755 sürücüler.

No.	Görüntülenen Ad / Tam Ad / Açıklama	Okuma-Yazma	Veri Tipi
922	**Dir Owner** Yön Yetkisi Hangi portun yön değiştirme kontrolü ayrıcalığına sahip olduğunu gösterir. Bir seferde sadece tek bir port yön işlevi yetkisine sahip olabilir.	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Port 14	Port 13 (1)	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Digital In
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

(1) Sadece 755 sürücüler.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
HABERLEŞME	Yetkiler	923	**Clear Flt Owner** Hata Silme Yetkisi Mevcut durumda hangi portun bir hata sildiğini gösterir.	0 = Yanlış 1 = Doğru	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		924	**Manual Owner** Manuel Yetki Tüm sürücü mantığı ve/veya referans fonksiyonlarının manuel kontrolünü talep etmiş olan adaptör. Eğer bir adaptör manuel kilitleme durumundaysa, diğer adaptörler üzerindeki tüm diğer fonksiyonlar (duruş hariç) kilitlenir ve çalışır durumda değillerdir. İlişkili yetki durumu parametrelerinin manuel kilitleme durumunu izleyin.	0 = Yanlış 1 = Doğru	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		925	**Ref Select Owner** Referans Seç Yetkisi Hangi portun geçerli bir referans seçimi yaptığını gösterir.	0 = Yanlış 1 = Doğru	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Port 14	Port 13 (1)	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Digital In
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Sadece 755 sürücüler.

Sürücü (Port 0) Teşhis Dosyası

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Durum	930	**Speed Ref Source** Hız Referans Kaynağı P593 [Limited Spd Ref] içerisinde gösterilen değer için mevcut durumda seçilmiş olan kaynağı gösterir. Hız Referans Kaynağı, hız referansını sağlayan parametre numarasını gösterir. Örneğin, eğer Hız Referans Kaynağı 546 değerini içeriyorsa, P546 [Spd Ref A Setpt] hız referansının kaynağıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		931	**Last StartSource** Son Başlatma Kaynağı En son başlatma sıralamasını başlatmış olan kaynağı görüntüler. Bu parametre içerisindeki tüm bit'ler, sürücü her başlat komutu aldığında yenilenir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = Sadece Okunur 0 = "Pwr Removed" 1-6 = "Port 1-6" 7 = "Digital In" 8 = "Sleep" 9 = "Jog" 10 = "Profiling" 11 = "AutoRestart" 12 = "Pwr Up Start" 13 = "Fault" 14 = "Enable" 15 = "Autotune" 16 = "Precharge" 17 = "Safety" 18 = "Fast Stop" 19 = "Port 13" 20 = "Port 14"	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		932	**Last Stop Source** Son Durdurma Kaynağı En son durdurma sıralamasını başlatmış olan kaynağı görüntüler. Bu parametre içerisindeki tüm bit'ler, sürücü her dur komutu aldığında yenilenir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = Sadece Okunur 0 = "Pwr Removed" 1-6 = "Port 1-6" 7 = "Digital In" 8 = "Sleep" 9 = "Jog" 10 = "Profiling" 11 = "AutoRestart" 12 = "Pwr Up Start" 13 = "Fault" 14 = "Enable" 15 = "Autotune" 16 = "Precharge" 17 = "Safety" 18 = "Fast Stop" 19 = "Port 13" 20 = "Port 14"	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Durum	933	**Start Inhibits** Başlatma Engellemeleri Sürücünün başlatılmasını veya çalışmasını hangi durumun engellediğini gösterir.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	CommutNotCfg	Profiler (1)	Sleep	Safety	Startup	Database	Duruş	Precharge	Enable	Alarm	Faulted
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Sadece 755 sürücüler.

0 = Yanlış
1 = Doğru

Bit 0 "Faulted" – Sürücü hata vermiş durumdadır. Bkz. P951 [Last Fault Code].
Bit 1 "Alarm" – Bir Tip 2 alarm bulunur. Bkz. P961 [Type 2 Alarms].
Bit 2 "Enable" – Bir Devreye Alma girişi açıktır.
Bit 3 "Precharge" – Sürücü ön şarj durumundadır. Bkz. P321 [Prchrg Control], P11 [DC Bus Volts].
Bit 4 "Stop" – Sürücü bir duruş sinyali almaktadır. Bkz. P919 [Stop Owner].
Bit 5 "Database" – Veritabanı bir indirme işlemi gerçekleştirmektedir.
Bit 6 "Startup" – Başlatma aktiftir ve başlatma engellenmektedir. Başlat Rutinine gidin ve iptal edin.
Bit 7 "Safety" – Güvenlik opsiyon modülü bir başlatmayı önlemektedir.
Bit 8 "Sleep" – Uyku fonksiyonu bir duruş komutu vermektedir. Bkz. P 350 [Sleep Wake Mode], P351 [SleepWake RefSel].
Bit 9 "Profiler" – Profiler (sayıcı) fonksiyonu bir duruş komutu vermektedir. Bkz. P1210 [Profile Status].
Bit 10 "CommutNotCfg" – İlgili PM motor akım düzenleme fonksiyonu kullanım için yapılandırılmamıştır.

		934	**Last StrtInhibit** Son Başlatma Engellemesi		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Son Başlat sinyalinin sürücüyü başlatmasını hangi Engelle (Inhibit) durumunun önlediğini gösterir. Bir sonraki başarılı başlatma sıralaması sonrasında bit'ler silinecektir.
Bit açıklamaları için bkz. parametre 933 [Start Inhibits].

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	CommutNotCfg	Profilier	Sleep	Safety	Startup	Database	Duruş	Precharge	Enable	Alarm	Faulted
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Durum	935	**Drive Status 1** Sürücü Durumu 1 Sürücünün mevcut çalışma durumu.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rejen	Motor OL	Devreye Alma Açık	Bus Frq Reg	Cur Limit	Limitte	Ana Konumda	AtZero Speed	Tork Modu	PositionMode	Hız Modu	DB Aktif	DC Braking	Durdurma	Jogging	Çalıştırma	Rezerve	SpdRef Bit 4	SpdRef Bit 3	SpdRef Bit 2	SpdRef Bit 1	SpdRef Bit 0	Manuel	At Speed	Faulted	Alarm	Yavaşlama	Hızlanma	Actual Dir	Command Dir	Aktif	Ready
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Ready" – Parametre 150 [Digital In Cfg] opsiyon 1 "Run Level" seçildiğinde ve çalıştırma komutu düşük olduğunda, bu bit de düşük olacaktır.

Tablo 935A: Referans Durumu

Bit	14	13	12	11	10	Referans Kaynağı
	0	0	0	0	1	Auto, Ref A
	0	0	0	1	0	Auto, Ref B
	0	0	0	1	1	Auto, Ön Ayar (Preset) 3
	0	0	1	0	0	Auto, Ön Ayar (Preset) 4
	0	0	1	0	1	Auto, Ön Ayar (Preset) 5
	0	0	1	1	0	Auto, Ön Ayar (Preset) 6
	0	0	1	1	1	Auto, Ön Ayar (Preset) 7
	1	0	0	0	0	MAN, Port 0, DIGIN SEL
	1	0	0	0	1	MAN, Port 1
	1	0	0	1	0	MAN, Port 2
	1	0	0	1	1	MAN, Port 3
	1	0	1	0	0	MAN, Port 4
	1	0	1	0	1	MAN, Port 5
	1	0	1	1	0	MAN, Port 6
	1	1	1	0	1	MAN, Port 13 INT. ENET
	1	1	1	1	0	MAN, Port 14 DRV LOGIX
	1	1	1	1	1	ALT MAN REF SEL

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Durum		**Sürücü Durumu 1 Bit Açıklamaları** Bit 0 "Ready" – P933 [Start Inhibits] tarafından gösterilen bir başlatma engelleme bulunmuyorsa durum doğrudur. Bit 1 "Active" – Sürücü çalışıyorsa doğrudur. Bit 2 "Command Dir" – 1 = Komut verilen yön ileridir. 0 = Komut verilen yön terstir. Bit 3 "Actual Dir" – 1 = Mevcut yön ileridir. 0 = Mevcut yön geridir. Bit 4 "Accelerating" – Bu bit, flux vector ve vektör kontrol modu haricindeki modlar için, gerçek motor hızının hız referansındaki bir değişiklik nedeniyle arttığını gösterir. Hızlanma sırasında, motor hızı pozitif yönde (ileri) ya da negatif yönde (geri) sıfırdan uzaklaşır. Ayarlanabilir voltaj kontrol modunda, hızlanma, artan bir çıkış voltajı ve frekansı ile ilgilidir. "Hızlanma" bit'i, aşağıdaki durumlardan herhangi biri meydana geldiğinde silinecektir: sürücü aktif değil (Bit 1 "Active" durumu silinmiş) ya da "At Speed" (Bit 8 durumu ayarlı) ya da "AtZero Speed" (Bit 24 ayarlı) ya da "DC Braking" (Bit 19 ayarlı) olduğunda ya da sürücü bir tork regülatörü olarak çalıştığında (Bit 21 ve 22 olmadan Bit 23). Bit 5 "Decelerating" – Bu bit, motor hızının hız referansındaki bir değişiklik nedeniyle yavaşladığı durum için Hızlanma durum Bit'i 4'ü tamamlar. Yavaşlama sırasında, motor hızı pozitif yönde (ileri) ya da negatif yönde (geri) sıfıra yaklaşır. Ayarlanabilir voltaj kontrol modunda, yavaşlama, azalan bir çıkış voltajı ve frekansı ile ilgilidir. Bu bit'i silecek olan durumlar, Hızlanma durum bit'i için geçerli olanlar ile aynıdır. Bit 6 "Alarm" – Bit 7 "Faulted" – Bit 8 "At Speed" – Bu bit, gerçek motor hızı hız referans değerine ulaştığında ayarlanacaktır. Bu durum, P131 [Active Vel Fdbk] parametresi P597 [Final Speed Ref] ile karşılaştırılarak belirlenir. Hız referansı ile geri besleme arasındaki fark, motor etiket hızının yüzde 1'i dahilinde olduğunda "At Speed" durumu oluşur. Ayarlanabilir voltaj kontrol modunda, "At Speed" durumu, çıkış voltajı ve frekansının artışlarını tamamladıklarını ve artık değişmediklerini belirtecektir. "At Speed" bit'i, aşağıdaki durumlardan herhangi biri meydana geldiğinde silinecektir: sürücü aktif değil (Bit 1 "Active" durumu silinmiş) ya da hızlanma (Bit 4 ayarlı) ya da yavaşlama (Bit 5 ayarlı) sırasında. Bit 9 "Manual" – Bit 10 "SpdRef Bit 0" – Bit 11 "SpdRef Bit 1" – Bit 12 "SpdRef Bit 2" – Bit 13 "SpdRef Bit 3" – Bit 14 "SpdRef Bit 4" –			

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Durum		Bit 16 "Running" – Bu bit, sürücünün bir başlat sinyaline yanıt verdiğini gösterir. 'Running' durumu ile aynı anda "Active" (Bit 1) durum bit'i de ayarlanacaktır. Sürücünün kontrol döngüleri aktifken ve bir kontrollü duruş sırasında "Running" bit'i ayarlanmış olarak kalacaktır. "Running" bit'i, aşağıdaki durumlardan herhangi biri meydana geldiğinde silinecektir: sürücü durmuş, sürücü serbest duruş, sürücü jogging, sürücü autotuning. Bit 17 "Jogging" – Bu bit, sürücünün bir jog sinyaline başarıyla yanıt verdiğini gösterir. 'Jogging' durumu ile aynı anda "Active" (Bit 1) durum bit'i de ayarlanacaktır. Sürücünün kontrol döngüleri aktifken ve bir kontrollü duruş sırasında "Jogging" bit'i ayarlanmış olarak kalacaktır. "Jogging" bit'i, jog sinyali kaldırıldıktan sonra sürücü durana dek ayarlanmış olarak kalacaktır. "Jogging" bit'i, aşağıdaki durumlardan herhangi biri meydana geldiğinde silinecektir: sürücü durmuş, sürücü serbest duruş, sürücü çalışıyor, sürücü autotuning. Bit 18 "Stopping" – Sürücü, bir Durma komutu nedeniyle motoru hareketsiz duruma getirmeye çalışmaktadır. Bit 19 "DC Braking" – Sürücü, DC Frenleme yapmaktadır. Bit 20 "DB Active" – Dinamik Frenleme Modülü aktiftir. Bit 21 "Speed Mode" – Ayarlandığında, "Speed Mode" bit'i, aktif regülasyon modunun motor hızı olduğunu gösterir. Bu, pozisyon ve tork sadece vektör kontrol modunda kontrol edilebileceğinden, vektör kontrol modu haricinde bir modda çalışırken varsayılan durumdur. "Speed Mode" durum bit'i, aşağıdaki durumlardan herhangi biri meydana geldiğinde silinecektir: sürücünün pozisyon regülatörü, tork regülatörü, ayarlanabilir voltaj kontrol modu gibi diğer bir regülasyon modunda çalışması. "Speed Mode" durum bit'i, sürücünün aktif olmaması durumunda da silinecektir (durum bit'i 1 silinmiş). SLAT FVC kontrol modları gibi, kontrolün hız ve tork arasında otomatik olarak geçiş yapabileceği durumlarda, "Speed Mode" bit'i hız kontrolü aktif olduğunda bunu gösterecektir. Hız regülatörünün çıkışının bir tork referansına eklendiği "Sum" FVC kontrol modunda, sürücü aktif iken hem "Speed Mode" hem de "Torque Mode" durum bit'leri ayarlanacaktır. Bit 22 "PositionMode" – Ayarlandığında, "PositionMode" bit'i, aktif regülasyon modunun motor pozisyonu olduğunu gösterir. Pozisyon kontrolü sadece, sürücü bir hız ve pozisyon geri besleme cihazı ile bir vektör kontrol modunda çalışırken kullanılabilir. "Position Mode" durum bit'i, aşağıdaki durumlardan herhangi biri meydana geldiğinde silinecektir: sürücünün hız regülatörü, tork regülatörü, ayarlanabilir voltaj kontrol modu gibi bir pozisyon harici regülasyon modunda çalışması. "PositionMode" durum bit'i, sürücünün aktif olmaması durumunda da silinecektir (durum Bit'i 1 silinmiş). Bit 23 "Torque Mode" – Ayarlandığında, "Torque Mode" bit'i, aktif regülasyon modunun motor torku olduğunu gösterir. Tork kontrolü sadece, sürücü bir vektör kontrol modunda çalışırken kullanılabilir. "Torque Mode" durum bit'i, aşağıdaki durumlardan herhangi biri meydana geldiğinde silinecektir: sürücünün hız regülatörü, pozisyon regülatörü, ayarlanabilir voltaj kontrol modu gibi diğer bir regülasyon modunda çalışması. "Torque Mode" durum bit'i, sürücünün aktif olmaması durumunda da silinecektir (durum Bit'i 1 silinmiş). SLAT FVC kontrol modları gibi, kontrolün hız ve tork arasında otomatik olarak geçiş yapabileceği durumlarda, "Torque Mode" bit'i tork kontrolü aktif olduğunda bunu gösterecektir. Hız regülatörünün çıkışının bir tork referansına eklendiği "Sum" FVC kontrol modunda, sürücü aktif iken hem "Speed Mode" hem de "Torque Mode" durum bit'leri ayarlanacaktır. Bit 24 "AtZero Speed" – Ayarlandığında, "AtZero Speed" durum bit'i, P131 [Active Vel Fdbk] parametresinin değerinin sıfıra yakın olduğunu gösterir. Bu durum bit'i, geri besleme hız büyüklüğü (işaretten bağımsız), P525 [Zero Speed Limit] parametresinde ayarlanmış seviyeden daha az olduğunda ayarlanır. Bu bit, hız sıfır hız seviyesinin iki katını aştığında silinecektir. Bit 25 "At Home" – Bu bit, P847 [Psn Fdbk] ile P737 [Actual Home Psn] arasındaki fark, P726 [In Pos Psn Band] dahilinde olduğunda ayarlanır. Bit 26 "At Limit" – Bu bit, P945 [At Limit Status] parametresindeki bir bit ayarlandığında ayarlanır. Daha fazla ayrıntı için P945 [At Limit Status] parametresine bakın. Bit 27 "Cur Limit" – Bit 28 "Bus Frq Reg" – Bit 29 "Enable On" – Bit 30 "Motor OL" – Aşırı bir motor yükü mevcuttur. Bit 31 "Regen" –			

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Durum	936	**Drive Status 2** Sürücü Durumu 2 Sürücünün mevcut çalışma durumu.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	N-1 Operate (1)	Decel Rate (2)	Accel Rate (2)	PID FB Loss	Autotuning	PrchrgClosed	Adj VltgMode (2)	Rezerve	FdbkLoss SwO	Flux Braking	Rezerve	HS Fan On	AuRstrCntDwn	AutoRstr Act
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler.
(2) Sadece 753 sürücüler.

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "AutoRstr Act" – Otomatik Yeniden Başlatma etkinleştirilmiştir.

Bit 1 "AuRstrCntDwn" – Otomatik Yeniden Başlatma, bir yeniden başlatma girişiminde bulunmak için programlanmış gecikme süresini geri saymaktadır.

Bit 2 "HS Fan On" – Heatsink (soğutucu) fanı çalışıyor.

Bit 4 "Flux Braking" –

Bit 5 "FdbkLoss SwO" – Bu durum bit'i, bir F97 "Auto Tach Switch" hatasının meydana geldiğini gösterecektir. F97 hatası, ana cihazın arıza yapması durumunda alternatif geri besleme cihazına otomatik olarak geçiş yapma seçeneği ile bağlantılıdır. F97 hatası, hem ana hem de alternatif cihazın arıza yaptığını gösterir. Bu, alternatif cihaza geçişten önce ya da sonra meydana gelebilir.

Bit 7 "Adj VltgMode" – Geçersiz parametre seçimi algılandır.

Bit 8 "PrchrgClosed" – Ön şarj rölesi kapalı.

Bit 9 "Autotuning" – Sürücü, bir Autotune prosedürünü çalıştırıyor.

Bit 10 "PID FB Loss" – PID geri besleme kaynağı için seçilen geri besleme, bir Kayıp durumu algıladı. Proses PID'nin analog geri besleme sinyali 2 V'un (0…10 V sinyal) ya da 4 mA'in (4…20 mA sinyal) altındadır.

Bit 11 "Accel Rate" – Ayarlandığında, P536 [Accel Time 2] parametresinin aktif olduğunu gösterir. Bu, hız kontrolünün referans artışı için sıfırdan nominal frekansa/hıza kadar hızlanma süresidir. Silindiğinde, P535 [Accel Time 1] parametresinin aktif olduğunu gösterir. Accel Time 1, varsayılan seçimdir.

Bit 12 "Decel Rate" – Ayarlandığında, P538 [Decel Time 2] parametresinin aktif olduğunu gösterir. Bu, hız kontrolünün referans artışı için nominal frekans/hızdan sıfıra kadar yavaşlama süresidir. Silindiğinde, P537 [Decel Time 1] parametresinin aktif olduğunu gösterir. Decel Time 1, varsayılan seçimdir.

Bit 13 "N-1 Operate" – Paralel sürücünün çalışma modunda olduğunu gösterir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Durum	937	**Condition Sts 1** Koşul Durumu 1		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Koruma fonksiyonlarının yapılandırmasına göre sürücünün bir işlem yapmasına veya yapmamasına (hata verme) neden olacak koşulların durumu.

Hata olarak yapılandırılmış koşulların oluşumu P952 [Fault Status A] tarafından gösterilir ve alarm olarak yapılandırılmışlar P959 [Alarm Status A] tarafından gösterilir.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	OW Timeout (1)	GndWarning	ExtPrchrgErr	PosFdbkLoss	AuxFdbkLoss	AltFdbkLoss	PriFdbkLoss	Shear Pin 2	Shear Pin 1	Decel Inhib	OutPhaseLoss	InPhaseLoss	Load Loss	Motor OL	UnderVoltage	Güç Kaybı
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Sadece 753 sürücüler.

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Power Loss" – Bir Güç Kaybı hatası verilmiştir. Güç Kaybı tespiti, bus yöneticisinin bir işlevidir ve [Pwr Loss Mode *n*] ve [Pwr Loss *n* Level] tarafından yapılandırılır. İlgili hata ve alarm arka planda P449 [Power Loss Actn]'a ve bu bitin durumuna göre işlenir.

Bit 1 "UnderVoltage" – Bir Düşük Voltaj hatası verilmiştir. 460 [UnderVltg Action] Parametresi, bu bit için 0 "Yoksay" seçeneğinden farklı bir seçeneğe ayarlanmalıdır. İlgili hata ve alarm, durum statüsünün tespit edildiği aynı ön şarj işlevinde acilen işlenir.

Bit 2 "Motor OL" – Aşırı motor yükü mevcuttur. Eğer P410 [Motor OL Actn], 0 "Yoksay" seçeneğine ayarlandıysa, aşırı yük fonksiyonu durum statü biti, alarm statüsü ya da hata statüsü üretmez. Eğer P410 [Motor OL Actn] 1. seçenek "Alarm"a ayarlandıysa, durum statüsü biti ve alarm aşırı yük değeri P412 [Mtr OL Alarm Lvl]'yi geçtiğinde ayarlanır. 412 [Mtr OL Alarm Lvl] Parametresi, bir durum statüsü bit alarmı üretmek için 0 "Yoksay"dan başka bir seçeneğe ayarlanmalıdır.

Bit 3 "Load Loss" – Bu bit, işlenmesi için 0 "Yoksay"dan başka bir seçeneğe ayarlanması gereken P441 [Load Loss Action] ayarına bağlıdır. İlgili hata ve alarm arka planda P441 [Load Loss Action]'a ve bu bitin durumuna göre işlenir.

Bit 4 "InPhaseLoss" – Giriş Faz Kaybı hatası verilmiştir. İlgili hata ve alarm arka planda P462 [InPhase LossActn]'a ve bu bitin durumuna göre işlenir. Parametre 462 [InPhase LossActn] bu biti engellemek için kullanılmaz.

Bit 5 "OutPhaseLoss" – Çıkış Faz Kaybı hatası verilmiştir. İlgili hata ve alarm arka planda P444 [OutPhaseLossActn]'a ve bu bitin durumuna göre işlenir. Parametre 444 [OutPhaseLossActn] bu biti engellemek için kullanılmaz.

Bit 6 "Decel Inhib" – Sürücünün komut verilen hıza yavaşlaması engellenmektedir. Eğer sürücü yavaşlamıyorsa (P935 [Drive Status 1] Bit 5 = 0), Çalışma konumunda değildir, ya da eğer P635 [Spd Options Ctrl] Bit 0 = 1, bu bit silinmiştir. Aksi taktirde bu bit yavaşlama engel durumu tespit edildiğinde ayarlanır. Parametre 409 [Dec Inhibit Actn]'ın bu bit üzerinde etkisi yoktur.

Bit 7 "Shear Pin 1" – P436 [Shear Pin 1 Level] parametresinde ayarlanmış değere ulaşılmış ya da değer aşılmıştır. Parametre 435 [Shear Pin 1 Actn] bu bit için 0 "Yoksay" seçeneğinden farklı bir seçeneğe ayarlanmalıdır. İlgili hata ve alarm arka planda P435 [Shear Pin 1 Actn]'a ve bu bitin durumuna göre işlenir.

Bit 8 "Shear Pin 2" – P439 [Shear Pin 2 Level] parametresinde ayarlanmış değere ulaşılmış ya da değer aşılmıştır. Parametre 438 [Shear Pin 2 Actn] bu bit için 0 "Yoksay" seçeneğinden farklı bir seçeneğe ayarlanmalıdır. İlgili hata ve alarm arka planda P438 [Shear Pin 2 Actn]'a ve bu bitin durumuna göre işlenir.

Bit 9 "PriFdbkLoss" – Ayarlandığında, ana hız geri besleme kaynağı olarak seçilen cihazın bir cihaz arızası rapor ettiğini gösterir. P125 [Pri Vel Fdbk Sel], ana hız geri besleme kaynağı olarak kullanılacak cihazı seçer. Ana geri besleme cihazı, Automatic Tach Switchover seçeneği devre dışı bırakılmadıysa ya da alternatif geri besleme cihazına geçiş yapmadıysa, motor hızı geri beslemesini sağlar. Bu durumu bir alarm olarak rapor etmek için, ana geri besleme cihazına ait geri besleme kaybı yapılandırma parametresi "Alarm" için yapılandırılmalıdır.

Bit 10 "AltFdbkLoss" – Ayarlandığında, alternatif hız geri besleme kaynağı olarak seçilen cihazın bir cihaz arızası rapor ettiğini gösterir. P128 [Alt Vel Fdbk Sel], alternatif hız geri besleme kaynağı olarak kullanılacak cihazı seçer. Alternatif geri besleme cihazı, Automatic Tach Switchover seçeneği devreye alındıysa ve ana geri besleme cihazı arıza yaptıysa, motor hızı geri beslemesini sağlar. Bu durumu bir alarm olarak rapor etmek için, alternatif geri besleme cihazına ait geri besleme kaybı yapılandırma parametresi "Alarm" için yapılandırılmalıdır.

Bit 11 "AuxFdbkLoss" – Ayarlandığında, yardımcı hız geri besleme kaynağı olarak seçilen cihazın bir cihaz arızası rapor ettiğini gösterir. P132 [Aux Vel Fdbk Sel], yardımcı hız geri besleme kaynağı olarak kullanılacak cihazı seçer. Yardımcı geri besleme cihazı, motor hız referansını sağlamak için kullanılabilir. Bu durumu bir alarm olarak rapor etmek için, yardımcı geri besleme cihazına ait geri besleme kaybı yapılandırma parametresi "Alarm" için yapılandırılmalıdır.

Bit 12 "PosFdbkLoss" – Ayarlandığında, pozisyon geri besleme kaynağı olarak seçilen cihazın bir cihaz arızası rapor ettiğini gösterir. P135 [Psn Fdbk Sel], pozisyon geri besleme kaynağı olarak kullanılan cihazı seçer. Pozisyon geri beslemesi, pozisyon kontrol uygulamaları için kullanılır. Hız geri beslemesi için kullanılan ile aynı cihaz olabilir ya da pozisyon geri beslemesi ayrı bir cihaz tarafından sağlanabilir. Bu durumu bir alarm olarak rapor etmek için, pozisyon geri besleme cihazına ait geri besleme kaybı yapılandırma parametresi "Alarm" için yapılandırılmalıdır.

Bit 13 "ExtPrchrgErr" – Harici Ön Şarj Sızdırmazlık elemanı kontrolüne atanmış seçili dijital giriş, P190 [DI Prchrg Seal], bara stabilize olduğunda aktif değil. İlgili hata ve alarm arka planda P323 [Prchrg Err Cfg]'e ve bu bitin durumuna göre işlenir.

Bit 14 "GndWarning" – P467 [Ground Warn Lvl] parametresinde ayarlanmış değer aşılmıştır. Parametre 466 [Ground Warn Actn] bu bit için 0 "Yoksay" seçeneğinden farklı bir seçeneğe ayarlanmalıdır. İlgili hata ve alarm arka planda P466 [Ground Warn Actn]'a ve bu bitin durumuna göre işlenir.

Bit 15 "OW Timeout" – P1172 [TorqAlarm Timeout] parametresinde ayarlanmış değer aşılmıştır. Bu bit algoritma pompası ile ayarlanır. İlgili hata ve alarm arka planda bu bitin durumuna göre işlenir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Durum	940	**Drive OL Count** Sürücü Aşırı Yük Sayımı Güç ünitesi aşırı yükünü (IT) yüzde olarak gösterir. Değer %100'e ulaştığında güç ünitesi aşırı yük hatası oluşur.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 0.00/200.00	Sadece Okunur	Reel
		941	**IGBT Temp Pct** İzole-Geçit Bipolar (Çift Kutuplu) Transistör Sıcaklık Yüzdesi IGBT birleşim sıcaklığını maksimum birleşim sıcaklığının yüzdesi olarak gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+200.00	Sadece Okunur	Reel
		942	**IGBT Temp C** İzole-Geçit Bipolar (Çift Kutuplu) Transistör Sıcaklık Celcius IGBT birleşim sıcaklığını santigrad olarak gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 0.00 -/+200.00	Sadece Okunur	Reel
		943	**Drive Temp Pct** Sürücü Sıcaklığı Yüzde Sürücü güç kısmının (heatsink (soğutucu)) çalışma sıcaklığını maksimum soğutucu (heatsink) sıcaklığının yüzdesi olarak gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+200.00	Sadece Okunur	Reel
		944	**Drive Temp C** Celsius Olarak Sürücü Sıcaklığı Sürücü güç kısmının mevcut çalışma sıcaklığı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 0.00 -/+200.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Durum	945	**At Limit Status** Limit Durumunda		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Sürücü içerisinde etkin durumda veya bir limit uygulanmış olan dinamik koşulların durumu.

Opsiyonlar	Cur Rate Lmt	TrqPrvNegLmt	TrqPrvPosLmt	Mtr Vltg Lkg	BusVltgFVLmt	Therm RegLmt	Cur Lmt FV	Regen PwrLmt	Mtrng PwrLmt	Trq Neg Lmt	Trq Pos Lmt	FlxCurNegLmt	FlxCurPosLmt	TrqCurNegLmt	TrqCurPosLmt	PsnReg HiSpd	PsnReg LoSpd	PsnReg HiLmt	PsnReg LoLmt	DB Res Limit	PWM FreqLmt	Economize	Flux Braking	FreqOSNegLmt	FreqOSPosLmt	Freq Lo Lmt	Freq Hi Lmt	Spd Reg Lmt	OverSpd Lmt	MaxSpeed Lmt	Bus Vltg Lmt	Current Lmt
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Current Lmt" – Çıkış frekansını ayarlayan sayısal akım limiti
Bit 1 "Bus Vltg Lmt" – Çıkış frekansını ayarlayan sayısal bara voltajı
Bit 2 "MaxSpeed Lmt" – Motor hızı referansı maksimum ileri hız ya da maksimum geri hız ile sınırlandırılmıştır. Bkz. P520 [Max Fwd Speed], P521 [Max Rev Speed].
Bit 3 "OverSpd Lmt" – Maksimum hız limiti artı veya eksi (+/-) fazla hız limitinde motor hızı referansı pozitif kesme
Bit 4 "Spd Reg Lmt" – Sürücünün hız regülatörünün çıkışı limite ulaşmıştır. Bkz. P655 [Spd Reg Pos Lmt], P656 [Spd Reg Neg Lmt].
Bit 5 "Freq Hi Lmt" – Sayısal kontrol iç artış üst limiti etkindir
Bit 6 "Freq Lo Lmt" – Sayısal kontrol iç artış alt limiti etkindir
Bit 7 "FreqOSPosLmt" – Sayısal kontrol iç artış pozitif (+) aşırı hız limiti etkindir
Bit 8 "FreqOSNegLmt" – Sayısal kontrol iç artış negatif (-) aşırı hız limiti etkindir
Bit 9 "Flux Braking" – Akı frenleme etkindir
Bit 10 "Economize" – Ekonomik durumu etkindir
Bit 11 "PWM FreqLmt" – PWM frekansı termal regülatör tarafından düşürülmüştür
Bit 12 "DB Res Limit" – Dinamik frenleme modülü termal koruması etkindir. P385 [DB ExtPulseWatts] parametresini doğrulayın.
Bit 13 "PsnReg LoLmt" – Pozisyon entegratörü alt limiti etkindir
Bit 14 "PsnReg HiLmt" – Pozisyon entegratörü üst limit etkindir
Bit 15 "PsnReg LoSpd" – Pozisyon entegratörü çıkışı (hız) alt limittedir
Bit 16 "PsnReg HiSpd" – Pozisyon entegratörü çıkışı (hız) üst limittedir
Bit 17 "TrqCurPosLmt" – Tork pozitif akım limiti etkindir
Bit 18 "TrqCurNegLmt" – Tork negatif akım limiti etkindir
Bit 19 "FlxCurPosLmt" – Akı pozitif akım limiti etkindir
Bit 20 "FlxCurNegLmt" – Akı negatif akım limiti etkindir
Bit 21 "Trq Pos Lmt" – Pozitif tork limiti etkindir. Bkz. P670 [Pos Torque Limit].
Bit 22 "Trq Neg Lmt" – Negatif tork limiti etkindir. Bkz. P671 [Neg Torque Limit].
Bit 23 "Mtrng PwrLmt" – Motor gücü limiti etkindir. Bkz. P427 [Motor Power Lmt].
Bit 24 "Regen PwrLmt" – Rejenerasyon gücü limiti etkindir. Bkz. P426 [Regen Power Lmt].
Bit 25 "Cur Lmt FV" – Akım limiti parametresi veya analog Giriş akım limiti etkindir
Bit 26 "Therm RegLmt" – Termal regülatör tork limiti etkindir
Bit 27 "BusVltgFVLmt" – Bara voltaj regülatörü tork limiti etkindir
Bit 28 "Mtr Vltg Lkg" – Vds motor voltajı limiti etkindir
Bit 29 "TrqPrvPosLmt" – Tork onayı pozitif tork limiti etkindir
Bit 30 "TrqPrvNegLmt" – Tork onayı negatif tork limiti etkindir
Bit 31 "Cur Rate Lmt" – Iqs oranı limiti etkindir

		946	**Safety Port Sts** Güvenlik Portu Durumu																													Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Güvenli Hız İzleme Opsiyonu ile kullanmak için geçerli bir geri besleme opsiyonunun port konumunu gösterir.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Hata/Alarm Bilgisi	950	**Minor Flt Cfg** Önemsiz Hata Yapılandırması		RW	16-bit Tam Sayı
		951	**Last Fault Code** Son Hata Kodu Son sıfırlama sonrasındaki ilk hatanın hata kodu. Bir bozulma sırasında genellikle bir dizi hata oluşmaktadır. Arıza bulma sırasında genellikle ilk hatanın bilinmesi faydalıdır. Bu parametre kolaylık içindir. Hata bilgilerinin geçmişi ile ilgili kapsamı bilgiler hata sıralaması (que) aracılığıyla mevcuttur (HIM (Operatör Arayüzü) ekranları ve/veya Drive Explorer gibi yazılım araçları ile).	Varsayılan: 0 Min/Maks: 0/424648720	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		952	**Fault Status A** Hata Durumu A		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Bazı hata tipleri bulunduğunda sürücünün çalışmaya devam etmesine imkan tanıyan "Minor Fault" fonksiyonunu devreye alır/devreden çıkarır. Bu parametrenin ayarlanmasına ek olarak, "Flt Minor" işlemi önemsiz bir hata ile sonuçlanması istenen bir durum için seçilmelidir (örneğin bakınız P410).

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Enable
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Hata olarak yapılandırılmış olan koşulların oluştuğunu gösterir. Bu koşullar 937 [Condition Sts 1] parametresindendir.
Bit açıklamaları için 937 [Condition Sts 1] parametresine bakın.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	ExtPrchrgErr	PosFdbkLoss	AuxFdbkLoss	AltFdbkLoss	PriFdbkLoss	Shear Pin 2	Shear Pin 1	Decel Inhib	OutPhaseLoss	InPhaseLoss	Load Loss	Motor OL	UnderVoltage	Güç Kaybı
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Hata/Alarm Bilgisi	953	**Fault Status B** Hata Durumu B Hata olarak yapılandırılmış olan koşulların oluştuğunu gösterir.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	End Lmt Sw	TrvlLimCflct	Over Travel	OW Alarm TO	Topraklama Arızası	TPEnclsCfg (1)	TrqPrvSpdBnd (1)	HW OverCur	SW OverCur	AuRstExhaust	IXOVoltRange	FluxAmpsRang	IRVoltsRange	SafetyBrdFlt	Prchrg Open	OverSpd Lmt	Excess Load	SinkUnderTmp	TransistorOT	Heatsink OT	Drive OL	OverVoltage	Aux InputFlt
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Sadece 755 sürücüler.

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Aux InputFlt" –
Bit 1 "OverVoltage" – Aşırı voltaj açtırması meydana gelmiştir.
Bit 2 "Drive OL" – Sürücünün aşırı yüklü olduğunu gösterir. P940 [Drive OL Count], %100'e ulaşmıştır.
Bit 3 "Heatsink OT" – Sürücü heatsink'inin (soğutucu) aşırı sıcaklıkta olduğunu gösterir. P943 [Drive Temp Pct], %100'e ulaşmıştır.
Bit 4 "TransistorOT" – Transistör (IGBT) birleşiminin aşırı sıcaklıkta olduğunu gösterir. P941 [IGBT Temp Pct], %100'e ulaşmıştır.
Bit 5 "SinkUnderTmp" – Heatsink (soğutucu) sıcaklığının -18.7°C'nin (-2°F) altında olduğunu gösterir.
Bit 6 "Excess Load" – Motor, Otomatik Ayar sırasında belirlenen zaman içerisinde hıza ulaşmamıştır.
Bit 7 "Overspd Lmt" – Ayarlandığında, bir F25 "OverSpeed Limit" hatasının meydana geldiğini gösterir. Bu, yapılandırılamayan bir hatadır. Motor, normal çalışma aralığının dışına çıktığında, bir aşırı hız durumu meydana gelir. Bu aralığın sınırları, P521 [Max Rev Speed] – P524 [Overspeed Limit] = (alt sınır) ve P520 [Max Fwd Speed] + P524 [Overspeed Limit] = (üst sınır) tarafından belirlenir. Flux vector kontrol modu ya da enkoderli ölçekleyici kontrol modunda, kullanılan motor hızı P131 [Active Vel Fdbk] parametresinin 2 m/s ortalaması alınmış değeridir. Enkodersiz ölçekleyici kontrol modunda, aşırı hız kontrolü P1 [Output Frequency] parametresini kullanır. Bir hata oluşmasına neden olmadan önce, aşırı hız durumunun en az 16 milisaniye devam etmesi gereklidir.
Bit 8 "Prchrg Open" – Ön şarj rölesi açıktır.
Bit 9 "SafetyBrdFlt" – Güvenlik kartı hata vermiş durumdadır.
Bit 10 "IRVoltsRange" – Otomatik ayar IR voltajı, P73 [IR Voltage Drop] parametresinin aralığını aşmıştır.
Bit 11 "FluxAmpsRang" – Otomatik ayar Akış Akımı, P75 [Flux Current Ref] parametresinin aralığını aşmıştır.
Bit 12 "IXOVoltRange" – Otomatik ayar Ixo voltajı, P74 [Ixo Voltage Drop] parametresinin aralığını aşmıştır.
Bit 13 "AuRstExhaust" – P348 [Auto Rstrt Tries] parametresinde ayarlanmış değer aşılmıştır.
Bit 14 "SW OverCur" – Sürücü çıkış akımı 1ms %250 akım değerini aşmıştır.
Bit 15 "HW OverCur" – Sürücü çıkış akımı donanım akım açtırma limitini aşmıştır.
Bit 16 "TrqPrvSpdBnd" – Gerçek motor hızı ile P1105 [Speed Dev Band] parametresinde ayarlanmış arttırılmış hız arasındaki izin verilebilir sapma aşılmıştır.
Bit 17 "TPEnclsCfg" – Tork Onayı fonksiyonu, Enkodersiz olarak yapılandırılmıştır. sayfa 345'da bulunan Kaldırma/Tork Onayı altındaki Dikkat ifadesini okuyun.
Bit 18 "Topraklama Arızası" – Sürücü nominal akımının %25'inden yüksek bir toprak akımı tespit edilmiştir.
Bit 19 "OW Alarm TO" – Bir A65 "OW TrqLvl Timeout" alarmı meydana gelmiştir.
Bit 20 "Over Travel" – Over travel (fazla hareket) yönlerinden biri için seçilmiş dijital giriş aktiftir.
Bit 21 "TrvlLimCflct" – Hareket limitleri uyumsuzdur.
Bit 22 "End Lmt Sw" – P196 [DI Fwd End Limit] ya da P198 [DI Rev End Limit] uç limit switch'lerinden biri için seçilmiş dijital giriş, bir azalan kenar (edge) tespit etmiştir ve P313 [Actv SpTqPs Mode] parametresi 1 "Speed Reg" değerine ayarlanmamıştır.

		954	**Status1 at Fault** Durum 1 Hatalı Son hatanın oluştuğu andaki P935 [Drive Status 1] bit düzenini alır ve görüntüler. Bit açıklamaları için 935 [Drive Status 1] parametresine bakın.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rejen	Motor OL	Devreye Alma Açık	Bus Frq Reg	Cur Limit	Limitte	Ana Konumda	AtZero Speed	Tork Modu	PositionMode	Hız Modu	DB Aktif	DC Braking	Durdurma	Jogging	Çalıştırma	Rezerve	SpdRef Bit 4	SpdRef Bit 3	SpdRef Bit 2	SpdRef Bit 1	SpdRef Bit 0	Manuel	At Speed	Faulted	Alarm	Yavaşlama	Hızlanma	Actual Dir	Command Dir	Aktif	Ready
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Hata/Alarm Bilgisi	955	**Status2 at Fault** Durum 2 Hatalı Son hatanın oluştuğu andaki P936 [Drive Status 2] bit düzenini alır ve görüntüler. Bit açıklamaları için 936 [Drive Status 2] parametresine bakın.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		956	**Fault Frequency** Hata Frekansı P1 [Output Frequency] parametresinin, son hatanın oluştuğu andaki mevcut değerini Hertz cinsinden alır ve görüntüler. P300 [Speed Units] parametresinin opsiyon 1 "RPM" ye ayarlanması, bu parametreyi etkilemez. Bazı hatalar için, bu parametrede alından değer, veri gecikmesi nedeniyle hata anındaki tepe/alt değer ile uyumlu olmayabilir.	Birimler: Hz Varsayılan: 0.00 Min/Maks: -/+ 650.00	Sadece Okunur	Reel
		957	**Fault Amps** Hata Amperi P7 [Output Current] parametresinin, son hatanın oluştuğu andaki mevcut değerini Amper cinsinden alır ve görüntüler. Bazı hatalar için, bu parametrede alından değer, veri gecikmesi nedeniyle hata anındaki tepe/alt değer ile uyumlu olmayabilir.	Birimler: Amper Varsayılan: 0.00 Min/Maks: 0.00/P21 [Rated Amps] x 2	Sadece Okunur	Reel
		958	**Fault Bus Volts** Hata Bus Voltajı P11 [DC Bus Volts] parametresinin, son hatanın oluştuğu andaki mevcut değerini Volt DC cinsinden alır ve görüntüler. Bazı hatalar için, bu parametrede alından değer, veri gecikmesi nedeniyle hata anındaki tepe/alt değer ile uyumlu olmayabilir.	Birimler: VDC Varsayılan: 0.00 Min/Maks: 0.00/P20 [Rated Volts] x 2	Sadece Okunur	Reel
		959	**Alarm Status A** Alarm Durumu A Alarm olarak yapılandırılmış olan koşulların oluştuğunu gösterir. Bu event'ler 937 [Condition Sts 1] parametresindendir. Bit açıklamaları için 937 [Condition Sts 1] parametresine bakın.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

955 Status2 at Fault

Opsiyonlar	31 Rezerve	30 Rezerve	29 Rezerve	28 Rezerve	27 Rezerve	26 Rezerve	25 Rezerve	24 Rezerve	23 Rezerve	22 Rezerve	21 Rezerve	20 Rezerve	19 Rezerve	18 Rezerve	17 Rezerve	16 Rezerve	15 Rezerve	14 Rezerve	13 Rezerve	12 Decel Rate	11 Accel Rate	10 PID FB Loss	9 Autotuning	8 PrchrgClosed	7 Rezerve	6 Rezerve	5 FdbkLoss SwO	4 Flux Braking	3 Rezerve	2 HS Fan On	1 AuRstrCntDwn	0 AutoRstr Act
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

959 Alarm Status A

Opsiyonlar	31 Rezerve	30 Rezerve	29 Rezerve	28 Rezerve	27 Rezerve	26 Rezerve	25 Rezerve	24 Rezerve	23 Rezerve	22 Rezerve	21 Rezerve	20 Rezerve	19 Rezerve	18 Rezerve	17 Rezerve	16 Rezerve	15 Task Overrun	14 Gnd Warning	13 Rezerve	12 PosFdbkLoss	11 AuxFdbkLoss	10 AltFdbkLoss	9 PriFdbkLoss	8 Shear Pin 2	7 Shear Pin 1	6 Decel Inhib	5 OutPhaseLoss	4 InPhaseLoss	3 Load Loss	2 Motor OL	1 UnderVoltage	0 Güç Kaybı
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Hata/Alarm Bilgisi	960	**Alarm Status B** Alarm Durumu B Alarm olarak yapılandırılmış olan koşulların oluştuğunu gösterir.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	DB Res OT	N-1 Operate (1)	PumpOff Alrm (2)	OW Alarm TO (2)	OW Level (2)	Gnd Warning	Not Home Set (3)	Homing Actv	Profile Actv (3)	PWMFrq Reduc	CurLmt Reduc	Drive OL	StartOnPwrUp	Waking	Heatsink OT	IGBT OT
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler.
(2) Sadece 753 sürücüler.
(3) Sadece 755 sürücüler.

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "IGBT OT" – Transistör (IGBT) birleşim sıcaklığının alarm seviyesine ulaştığına gösterir, bu seviye maksimum (hata seviyesi) birleşim sıcaklığının 10°C (50°F) altındadır.

Bit 1 "Heatsink OT" – Heatsink (soğutucu) sıcaklığının alarm seviyesine ulaştığına gösterir, bu seviye maksimum (hata seviyesi) heatsink (soğutucu) sıcaklığının 10°C (50°F) altındadır.

Bit 2 "Waking" – Uyku/Uyanma fonksiyonu, Uyanma durumundadır.

Bit 3 "StartOnPwrUp" – Start on powerup (Güç verilince başlatma) özelliği aktiftir.

Bit 4 "Drive OL" – Aşırı yük durumunun alarm seviyesine ulaştığını ve P940 [Drive OL Count] parametresinin %50'ye ulaştığını gösterir.

Bit 5 "CurLmt Reduc" – Transistör (IGBT) yüzey sıcaklığının mevcut limit dönüşü seviyesine ulaştığına gösterir, bu seviye maksimum (hata seviyesi) yüzey sıcaklığının 5°C (41°F) altındadır.

Bit 6 "PWMFrq Reduc" – Transistör (IGBT) yüzey sıcaklığının PWM frekans dönüşü seviyesine ulaştığına gösterir, bu seviye maksimum (hata seviyesi) yüzey sıcaklığının 10°C (50°F) altındadır. Ya da birleşim sıcaklığının anlık artışı 60°C'yi (140°F) aşmıştır.

Bit 7 "Profile Actv" – Sayma fonksiyonunun aktif, P1213 [Profile Command] Bit 12 "Prof Run Alarm" ayarlanmış olduğunu gösterir.

Bit 8 "Homing Actv" – Ana konum fonksiyonunun aktif, P731 [Homing Control] Bit 5 "Homing Alarm" ayarlanmış olduğunu gösterir.

Bit 9 "Not Home Set" – Önce ana konum fonksiyonu yürütülmeden sayma fonksiyonunun yürütüldüğünü, P1213 [Profile Command] Bit 11 "HomeNotSetAlarm" ayarlanmış olduğunu gösterir.

Bit 10 "Gnd Warning" – P467 [Ground Warn Lvl] parametresinde ayarlanmış değer aşılmıştır.

Bit 11 "OW Level" – P1171 [TorqAlarm Level] parametresinde ayarlanmış değere ulaşılmıştır.

Bit 12 "OW Alarm TO" – P1172 [TorqAlm Timeout] parametresinde ayarlanmış değere ulaşılmıştır.

Bit 13 "PumpOff Alrm" – Pompa kapatma durumu aktiftir.

Bit 14 "N-1 Operate" – Paralel sürücünün çalışma modunda olduğunu gösterir.

Bit 15 "DB Res OT" – Dinamik fren direncinin maksimum çalışma sıcaklığını geçtiğini gösterir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Hata/Alarm Bilgisi	961	**Type 2 Alarms** Tip 2 Alarmlar Alarm olarak yapılandırılmış olan koşulların oluştuğunu gösterir.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	DL Cflct	PM Off Cflct	Prchrg Open	BipolarCflct (1)	IXOVoltRange	FluxAmpsRang	IRVltg Range	DigIn Cfg C	DigIn Cfg B	AltOpenLoop (1)	PriOpenLoop (1)	VHz Incmpble	VHzBoostLmt	VHzNegSlope	Frq Cflct	TrqProvCflct (2)	BrakeSlipped (2)	Sleep Cfg
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Sadece 753 sürücüler.
(2) Sadece 755 sürücüler.

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Sleep Cfg" – Uyku/Uyanma fonksiyonu düzgün yapılandırılmamıştır. Sürücüyü başlatmak için gerekli koşullar için P350 [Sleep Wake Mode] parametresine bakın.

Bit 1 "BrakeSlipped" – Tork Onayı fonksiyonu, bir Fren Kayma durumu ile karşılaşmıştır.

Bit 2 "TrqProvCflct" – Tork Onayı fonksiyonu düzgün yapılandırılmamıştır. Geri besleme cihazı, kayıp tespit edilmesi durumunda arızaya ve enkoder geri beslemesi seçilmesi durumunda iki kanallı, diferansiyel tip enkoder kullanmaya ayarlanmalıdır. Enkodersiz çalışma için, sayfa 345'da bulunan Kaldırma/Tork Onayı altındaki Dikkat ifadesini okuyun.

Bit 3 "Frq Cflct" – Volt/Hz düzgün yapılandırılmamıştır.

Bit 4 "VHzNegSlope" –

Bit 5 "VHzBoostLmt" –

Bit 6 "VHz Incmpble" –

Bit 7 "PriOpenLoop" – Ayarlandığında, geçersiz bir yapılandırmanın seçildiğini ve sürücünün başlamasına izin verilmeyeceğini gösterir. Sabit Mıknatıslı motor tipi ile bir Flux Vector kontrol modu seçilmiştir, ancak ana geri besleme seçimi Açık Döngüdür. PF753 sürücü için, PM flux vector kontrolü için bir geri besleme cihazı kullanılmalıdır. PF755 sürücü için, PM motorların Flux Vector Açık Döngü kontrolüne izin verilir.

Bit 8 "AltOpenLoop" – Ayarlandığında, geçersiz bir yapılandırmanın seçildiğini ve sürücünün başlamasına izin verilmeyeceğini gösterir. Sabit Mıknatıslı motor tipi ile bir Flux Vector kontrol modu seçilmiştir, ancak alternatif geri besleme seçimi Açık Döngüdür ve automatic tach loss switchover seçeneği seçilmiştir. PF753 sürücü için, PM flux vector kontrolü için bir geri besleme cihazı kullanılmalıdır.

Bit 9 "DigIn Cfg B" – Bazı dijital giriş fonksiyonlarının aynı anda yapılandırılmasına izin verilmez. Örneğin, bir Run dijital girişi yapılandırdıysanız, bir Start dijital girişinin yapılandırılmasına izin verilmez.

Bit 10 "DigIn Cfg C" – Aynı fiziki girişe yapılandırılmış birden fazla dijital giriş fonksiyonuna izin verilmez.

Bit 11 "IRVltg Range" – P73 [IR Voltage Drop] aralık dışındadır.

Bit 12 "FluxAmpsRang" – P75 [Flux Current Ref] aralık dışındadır.

Bit 13 "IXOVoltRange" – P74 [Ixo Voltage Drop] aralık dışındadır.

Bit 14 "BipolarCflct" –

Bit 15 "Prchrg Open" – Ön şarj rölesi açıktır.

Bit 16 "PM Off Cflct" – P80 [PM Cfg] Bit 0 "AutoOfstTest" ve Bit 2 "StaticTestEn", aynı anda ayarlanamaz.

Bit 17 "DL Cflct" – Bir Veri Bağlantısı uyuşmazlığı vardır.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Hata/Alarm Bilgisi	962	**AlarmA at Fault** Alarm A Hatalı		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Son hatanın oluştuğu andaki P959 [Alarm Status A] parametresini alır ve görüntüler.

Bazı alarmlar için, bu parametrede alından değer, veri gecikmesi nedeniyle hata anındaki tepe/alt değer ile uyumlu olmayabilir.

Alarmlar ve hatalara ilişkin ayrıntılar için, Bölüm 6'e bakın.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Task Overrun	Gnd Warning	Rezerve	PosFdbkLoss	AuxFdbkLoss	AltFdbkLoss	PriFdbkLoss	Shear Pin 2	Shear Pin 1	Decel Inhib	OutPhaseLoss	InPhaseLoss	Load Loss	Motor OL	UnderVoltage	Güç Kaybı
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Power Loss" – Bir Güç Kaybı istisnası verilmiştir.

Bit 1 "UnderVoltage" – Bir Düşük Voltaj istisnası verilmiştir.

Bit 2 "Motor OL" – Aşırı bir motor yükü mevcuttur.

Bit 4 "InPhaseLoss" – Giriş Faz Kaybı istisnası verilmiştir.

Bit 5 "OutPhaseLoss" – Çıkış Faz Kaybı istisnası verilmiştir.

Bit 6 "Decel Inhib" – Sürücünün komut verilen hıza yavaşlaması engellenmektedir.

Bit 7 "Shear Pin 1" – P436 [Shear Pin 1 Level] parametresinde ayarlanmış değer aşılmıştır.

Bit 8 "Shear Pin 2" – P439 [Shear Pin 2 Level] parametresinde ayarlanmış değer aşılmıştır.

Bit 9 "PriFdbkLoss" – Ayarlandığında, ana hız geri besleme kaynağı olarak seçilen cihazın bir cihaz arızası rapor ettiğini gösterir. P125 [Pri Vel Fdbk Sel], ana hız geri besleme kaynağı olarak kullanılacak cihazı seçer. Ana geri besleme cihazı, Automatic Tach Switchover seçeneği devre dışı bırakılmadıysa ya da alternatif geri besleme cihazına geçiş yapmadıysa, motor hızı geri beslemesini sağlar. Bu durumu bir alarm olarak rapor etmek için, ana geri besleme cihazına ait geri besleme kaybı yapılandırma parametresi "Alarm" için yapılandırılmalıdır.

Bit 10 "AltFdbkLoss" – Ayarlandığında, alternatif hız geri besleme kaynağı olarak seçilen cihazın bir cihaz arızası rapor ettiğini gösterir. P128 [Alt Vel Fdbk Sel], alternatif hız geri besleme kaynağı olarak kullanılacak cihazı seçer. Alternatif geri besleme cihazı, Automatic Tach Switchover seçeneği devreye alındıysa ve ana geri besleme cihazı arıza yaptıysa, motor hızı geri beslemesini sağlar. Bu durumu bir alarm olarak rapor etmek için, alternatif geri besleme cihazına ait geri besleme kaybı yapılandırma parametresi "Alarm" için yapılandırılmalıdır.

Bit 11 "AuxFdbkLoss" – Ayarlandığında, yardımcı hız geri besleme kaynağı olarak seçilen cihazın bir cihaz arızası rapor ettiğini gösterir. P132 [Aux Vel Fdbk Sel], yardımcı hız geri besleme kaynağı olarak kullanılacak cihazı seçer. Yardımcı geri besleme cihazı, motor hız referansını sağlamak için kullanılabilir. Bu durumu bir alarm olarak rapor etmek için, yardımcı geri besleme cihazına ait geri besleme kaybı yapılandırma parametresi "Alarm" için yapılandırılmalıdır.

Bit 12 "PosFdbkLoss" – Ayarlandığında, pozisyon geri besleme kaynağı olarak seçilen cihazın bir cihaz arızası rapor ettiğini gösterir. P135 [Psn Fdbk Sel], pozisyon geri besleme kaynağı olarak kullanılan cihazı seçer. Pozisyon geri beslemesi, pozisyon kontrol uygulamaları için kullanılır. Hız geri beslemesi için kullanılan ile aynı cihaz olabilir ya da pozisyon geri beslemesi ayrı bir cihaz tarafından sağlanabilir. Bu durumu bir alarm olarak rapor etmek için, pozisyon geri besleme cihazına ait geri besleme kaybı yapılandırma parametresi "Alarm" için yapılandırılmalıdır.

Bit 14 "GndWarning" – P467 [Ground Warn Lvl] parametresinde ayarlanmış değer aşılmıştır.

Bit 15 "Task Overrun" – Sistem kaynak kullanımı aşılmıştır. Detaylar için bkz. Sistem Kaynak Atama sayfa 296.

		963	**AlarmB at Fault** Alarm B Hatalı		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Son hatanın oluştuğu andaki P960 [Alarm Status B] parametresini alır ve görüntüler.

Bit açıklamaları için [Alarm Status B] parametresine bakın.

Bazı alarmlar için, bu parametrede alından değer, veri gecikmesi nedeniyle hata anındaki tepe/alt değer ile uyumlu olmayabilir.

Alarmlar ve hatalara ilişkin ayrıntılar için, Bölüm 6'e bakın.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	DB Res OT	N-1 Operate	PumpOff Alrm	OW Alarm TO	OW Level	Gnd Warning	Not Home Set	Homing Actv	Profile Actv (1)	PWMFrq Reduc	CurLmt Reduc	Drive OL	StartOnPwrUp	Waking	Heatsink OT	IGBT OT
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

(1) Sadece 755 sürücüler.

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Test noktaları	**970** **974** **978** **982**	**Testpoint Sel 1** **Testpoint Sel 2** **Testpoint Sel 3** **Testpoint Sel 4** Test Noktası Seç *n* Test noktası değerleri için bir kaynak seçer ("Fval" ve "Lval"). Fabrika tarafından genel olarak teşhis amaçlı kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		971 **975** **979** **983**	**Testpoint Fval 1** **Testpoint Fval 2** **Testpoint Fval 3** **Testpoint Fval 4** Test Noktası Gezer Değer *n* Veri tipi gezer noktalı ise, Testpoint Sel *n* tarafından seçilen verileri görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0.000000 -/+ 220000000.000000	RW	Reel
		972 **976** **980** **984**	**Testpoint Lval 1** **Testpoint Lval 2** **Testpoint Lval 3** **Testpoint Lval 4** Test Noktası Uzun Değer *n* Veri tipi uzun tam sayı ise, Testpoint Sel *n* tarafından seçilen verileri görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Tepe Değeri Algılama	**1035**	755 **PkDtct Stpt Real** Tepe Değeri Algılama Ayar Noktası Reel Reel sayı şekilde bir ayar noktası değeri. P1038 [PkDtct1PresetSel] ve P1043 [PkDtct2PresetSel] için potansiyel bir veri kaynağı olması amaçlanmıştır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.000000 -/+ 220000000.000000	RW	Reel
		1036	755 **PkDtct Stpt Dint** Tepe Değeri Algılama Ayar Noktası D Tam Sayı Tam sayı şeklinde bir ayar noktası değeri. P1038 [PkDtct1PresetSel] ve P1043 [PkDtct2PresetSel] için potansiyel bir veri kaynağı olması amaçlanmıştır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		1037	755 **PkDtct1 In Sel** Tepe Değeri Algılama 1 Giriş Seç Tepe değeri algılama fonksiyonları için giriş veri kaynağını seçer. Fonksiyonlar, bu parametre tarafından seçilen giriş sinyalinin en yüksek (maksimum) veya en düşük (minimum) değerini örneklemek ve tutmak için yapılandırılabilir. **Önemli**: Reel veya tam sayı veri kaynakları seçilebilir, ancak tam sayı kaynaklar dahili olarak reele çevrilecektir ve tepe değeri algılama çıkışında reel sayı olarak gösterilecektir.	Varsayılan: Min/Maks:	1035 0/15999931	RW	32-bit Tam Sayı
		1038	755 **PkDtct1PresetSel** Tepe Değeri Algılama 1 Ön Ayar Seç Tepe değeri algılama fonksiyonları için ön ayar veri kaynağını seçer. Her bir tepe değeri algılama fonksiyonunun çıkışı, bu parametre tarafından P1039 [Peak1 Cfg] içerisinde "Peak1 Set" bit'i kullanılarak seçilen giriş sinyalinin değerine eşit olmaya zorlanabilir. Aynı tam sayıdan reel sayıya çevrim hem giriş hem de ön ayar sinyali için geçerlidir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/15999931	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Tepe Değeri Algılama	1039	755 **Peak1 Cfg** Tepe Değeri 1 Yapılandır Her bir tepe değeri dedektörünün çalışmasını yapılandırır.		RW	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Peak1 Set	Peak1 Hold	Peak1 Peak
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Peak1 Peak" – 0 = Giriş sinyalinin minimum değerini alır. 1 = Giriş sinyalinin maksimum değerini alır.

Bit 1 "Peak1 Hold" – 0 = Monitör girişi. 1 = Girişi yoksayar ve çıkışı mevcut değerinde tutar. Bu bit, Bit 2 ile geçersiz kılınır.

Bit 2 "Peak1 Set" – 0 = Giriş sinyali değerinin normal alınmasına devam eder (Bit 1 = 0 olduğu varsayılır). Ön ayar sinyali, giriş sinyali seviyesindeki diğer değişikliklerle karşılaştırmak için bir başlangıç değeri olarak kullanılacaktır. 1 = Tepe değeri algılama fonksiyonunun [PkDtct*n*PresetSel] tarafından seçilene eşit olması için zorunlu çıkış.

		1040	755 **Peak 1 Change** Tepe Değeri 1 Değişikliği Tepe değeri dedektörlerinin durumu.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Peak1Change
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Çıkış değeri tutulmuştur veya ayarlanmıştır.
1 = Çıkış değeri değişmiştir.

		1041	755 **PeakDetect1 Out** Tepe Değeri Algılama 1 Çıkış Yapılandırma bit'leri tarafından seçilen çalışmaya uygun şekilde tepe değeri dedektörünün çıkışını gösterir ve seçilen sinyal tipinden bağımsız olarak her zaman reel sayı olarak gösterilir.	Varsayılan: 0.000000 Min/Maks: -/+2147483648.000000	Sadece Okunur	Reel
		1042	755 **PkDtct2 In Sel** Tepe Değeri Algılama 2 Giriş Seç Tepe değeri algılama fonksiyonları için giriş veri kaynağını seçer. Fonksiyonlar, bu parametre tarafından seçilen giriş sinyalinin en yüksek (maksimum) veya en düşük (minimum) değerini örneklemek ve tutmak için yapılandırılabilir. **Önemli:** Reel veya tam sayı veri kaynakları seçilebilir, ancak tam sayı kaynaklar dahili olarak reele çevrilecektir ve tepe değeri algılama çıkışında reel sayı olarak gösterilecektir.	Varsayılan: 1035 Min/Maks: 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1043	755 **PkDtct2PresetSel** Tepe Değeri Algılama 2 Ön Ayar Seç Tepe değeri algılama fonksiyonları için ön ayar veri kaynağını seçer. Her bir tepe değeri algılama fonksiyonunun çıkışı, bu parametre tarafından P1044 [Peak2 Cfg] parametresindeki "Peak2 Set" bit'i kullanılarak seçilen giriş sinyalinin değerine eşit olmaya zorlanabilir. Aynı tam sayıdan reel sayıya çevrim hem giriş hem de ön ayar sinyali için geçerlidir.	Varsayılan: 0 Min/Maks: 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Tepe Değeri Algılama	1044	755 **Peak2 Cfg** Tepe Değeri 2 Yapılandır Her bir tepe değeri dedektörünün çalışmasını yapılandırır.		RW	16-bit Tam Sayı
		1045	755 **Peak 2 Change** Tepe Değeri 2 Değişikliği Tepe değeri dedektörlerinin durumu.	0 = Çıkış değeri tutulmuştur veya ayarlanmıştır. 1 = Çıkış değeri değişmiştir.	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		1046	755 **PeakDetect2 Out** Tepe Değeri Algılama 2 Çıkış Yapılandırma bit'leri tarafından seçilen çalışmaya uygun şekilde tepe değeri dedektörünün çıkışını gösterir ve seçilen sinyal tipinden bağımsız olarak her zaman reel sayı olarak gösterilir.	Varsayılan: 0.000000 Min/Maks: -/+2147483648.000000	Sadece Okunur	Reel

Opsiyonlar

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Peak2 Set	Peak2 Hold	Peak2 Peak
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Bit 0 "Peak2 Peak" – 0 = Giriş sinyalinin minimum değerini alır. 1 = Giriş sinyalinin maksimum değerini alır.

Bit 1 "Peak2 Hold" – 0 = Monitör girişi. 1 = Girişi yoksayar ve çıkışı mevcut değerinde tutar. Bu bit, Bit 2 ile geçersiz kılınır.

Bit 2 "Peak2 Set" – 0 = Giriş sinyali değerinin normal alınmasına devam eder (Bit 1 = 0 olduğu varsayılır). Ön ayar sinyali, giriş sinyali seviyesindeki diğer değişikliklerle karşılaştırmak için bir başlangıç değeri olarak kullanılacaktır. 1 = Tepe değeri algılama fonksiyonunun [PkDtct*n*PresetSel] tarafından seçilene eşit olması için zorunlu çıkış.

Opsiyonlar

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Peak2change
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Sürücü (Port 0)
Uygulama Dosyası

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Proses PID	**1065**	**PID Cfg** PID Yapılandırma Proses PID kontrol cihazının ana yapılandırması.			RW	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Percent Ref	Anti Windup	Stop Mode	Fdbk Sqrt	Zero Clamp	Ramp Ref	Preload Int
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Bit 0 "Preload Int" – PID integral süresini PID Ön yükleme değeri ile ön yükler.
Bit 1 "Ramp Ref" – İlk kez etkinleştirildiğinde PID Referansını arttırır.
Bit 2 "Zero Clamp" – P1079 [PID Output Sel] parametresi opsiyon 2 "Speed Trim" ya da 4'e "Torque Trim" ayarlandığında PID çıkışını sıfıra çeker.
Bit 3 "Fdbk Sqrt" – Kare kök fonksiyonunu Geri besleme sinyaline uygular.
Bit 4 "Stop Mode" – P1079 [PID Output Sel] parametresi opsiyon 2'ye "Speed Trim" ayarlandığında, PID durma manevrası sırasında aktif kalır.
Bit 5 "Anti Windup" – PID entegratörünün frekans artışının çok fazla önüne geçmesini önler.
Bit 6 "Percent Ref" – P1079 [PID Output Sel] parametresi seçenek 2'ye "Speed Trim" ayarlandığında, PID çıkışı, P27 [Motor NP Hertz] parametresinin bir yüzdesine karşılık Hız Referansının bir yüzdesidir.

		1066	**PID Control** PID Kontrol Proses PID kontrol cihazını dinamik olarak kontrol etmek için kullanılır.			RW	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	PID InvError	PID Reset	PID Hold	PID Enable
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "PID Enable" – PID kontrol cihazı etkinleştirildi.
Bit 1 "PID Hold" – PID entegratörünü tutar.
Bit 2 "PID Reset" – PID entegratörünü sıfırlar.
Bit 3 "PID InvError" – PID hatasını tersine çevirir.

		1067	**PID Ref Sel** PID Referans Seç PID Referansı için kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	1070 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1068	**PID Ref AnlgHi** PID Referansı Analog Üst PID Ref için bir analog giriş seçildiğinde bu ölçeklendirme üst değerini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00 -/+100.00	RW	Reel
		1069	**PID Ref AnlgLo** PID Referansı Analog Alt PID Ref için bir analog giriş seçildiğinde bu ölçeklendirme alt değerini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+100.00	RW	Reel
		1070	**PID Setpoint** PID Ayar Noktası P1067 [PID Ref Sel] bu parametreye ayarlandığında PID Ref için dahili sabit bir değer sağlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+100.00	RW	Reel
		1071	**PID Ref Mult** PID Referans Çarpanı Referans kullanılmadan önce Referans kaynağına uygulanan çarpım faktörünü ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00 -/+100.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Proses PID	1072	**PID Fdbk Sel** PID Geri Besleme Seç PID Geri Beslemesi için kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	1077 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1073	**PID Fdbk AnlgHi** PID Geri Besleme Analog Üst PID Geri Beslemesi için bir analog giriş seçildiğinde bu ölçeklendirme üst değerini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00 -/+100.00	RW	Reel
		1074	**PID Fdbk AnlgLo** PID Geri Besleme Analog Alt PID Geri Beslemesi için bir analog giriş seçildiğinde bu ölçeklendirme alt değerini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+100.00	RW	Reel
		1075	**PID FBLoss SpSel** PID Geri Besleme Kaybı Hız Seç PID Geri Beslemesi için bir analog giriş seçildiğinde, P1079 [PID Output Sel] Hız Hariç Tut/Hız Kes olarak ayarlanır ve bir analog sinyal kaybı algılanır, hız bu kaynağa ayarlanır. Sinyali 2 V'un (0…10 V sinyal) ya da 4 mA'in (4…20 mA sinyal) altına düştüğünde, analog sinyal kaybı meydana gelir.	Varsayılan: Min/Maks:	546 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1076	**PID FBLoss TqSel** PID Geri Besleme Kaybı Tork Seç PID Geri Beslemesi için analog bir giriş seçildiğinde, P1079 [PID Output Sel] parametresi opsiyon 1 "Speed Excl," 2 "Speed Trim," 3 "Torque Excl" ya da 4 "Torque Trim" olarak ayarlanır ve bir analog sinyal kaybı algılanır, tork bu kaynağa ayarlanır.	Varsayılan: Min/Maks:	676 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1077	**PID Fdbk** PID Geri Beslemesi [PID Fdbk Sel] bu parametreye ayarlandığında PID Geri Beslemesi için dahili sabit bir değer sağlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+100.00	RW	Reel
		1078	**PID Fdbk Mult** PID Geri Beslemesi Çarpan Geri Besleme kullanılmadan önce Geri Besleme kaynağına uygulanan çarpım faktörünü ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00 -/+100.00	RW	Reel
		1079	**PID Output Sel** PID Çıkış Seç PID Çıkışı için hedefi seçer. "Not Used" (0) – PID çıkışı, herhangi bir hız referansına uygulanmaz. "Speed Excl" (1) – PID çıkışı, hız referansına sadece referans olarak uygulanır. "Speed Trim" (2) – PID çıkışı, hız referansına bir kesme değeri olarak uygulanır. "Torque Excl" (3) – PID çıkışı, tork referansına sadece referans olarak uygulanır. "Torque Trim" (4) – PID çıkışı, tork referansına bir kesme değeri olarak uygulanır. "Volt Excl" (5) – PID çıkışı, voltaj referansına sadece referans olarak uygulanır. "Volt Trim" (6) – PID çıkışı, voltaj referansına bir kesme değeri olarak uygulanır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	2 = "Speed Trim" 0 = "Not used" 1 = "Speed Excl" 2 = "Speed Trim" 3 = "Torque Excl" 4 = "Torque Trim" 5 = "Volt Excl" 6 = "Volt Trim"	RW	32-bit Tam Sayı
		1080	**PID Output Mult** PID Çıkışı Çarpan PID Çıkışı kullanılmadan önce PID Çıkışına uygulanan çarpım faktörünü ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00000 -/+100.00000	RW	Reel
		1081	**PID Upper Limit** PID Üst Limit P1093 [PID Output Meter] için üst limiti ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00 -/+800.00	RW	Reel
		1082	**PID Lower Limit** PID Alt Limit P1093 [PID Output Meter] için alt limiti ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% -100.00 -/+800.00	RW	Reel
		1083	**PID Deadband** PID Ölü Bant Yoksayılacak olan hata miktarını (+/-) belirler. Bu bant içerisinde kalan herhangi bir hata PID çıkışını değiştirmeyecektir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 0.00/100.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Proses PID	1084	**PID LP Filter BW** PID Düşük Geçişli Filtre Bant Genişliği Hata sinyaline uygulanan filtreleme seviyesini ayarlar. Sıfır bu filtreyi devreden çıkaracaktır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 0.00 0.00/100.00	RW	Reel
		1085	**PID Preload** PID Ön Yük PID etkinleştirildiğinde ve P1065 [PID Cfg] Bit 0 "Preload Int" parametresi 1 değerine ayarlandığında PID entegratörünü ön yüklemek için kullanılan değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+100.00	RW	Reel
		1086	**PID Prop Gain** PID Oransal Kazanç PID oransal komponentinin değerini ayarlar. PID Hata Ölçer x PID Oransal Kazanç = PID Çıkışı	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.00/100.00	RW	Reel
		1087	**PID Int Time** PID İntegral Zamanı İntegral komponentin P1092 [PID Error Meter] değerinin %100'üne erişmesi için gereken zaman. P1066 [PID Control] Bit 1 "PID Hold" = 1 (enabled) olduğunda kullanılmaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 1.00 0.00/100.00	RW	Reel
		1088	**PID Deriv Time** PID Türev Zamanı Aşağıya bakınız: $PID_{Çkş.} = KD\ (San.) \times \frac{d_{PI\ Hata}\ (\%)}{d_t\ (San.)}$ KD = P1088 $d_{PI\ Hata}$ = Hata – Son Hata d_t = Kesinti Süresi Sıfır ayarı, bu parametreyi devreden çıkarır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/100.00	RW	Reel
		1089	**PID Status** PID Durumu Proses PI regülatörünün durumu. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, PID In Limit, PID Reset, PID Hold, PID Enabled Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru Bit 0 "PID Enable" – PID kontrol cihazı etkinleştirildi. Bit 1 "PID Hold" – PID entegratörünü tutar. Bit 2 "PID Reset" – PID entegratörünü sıfırlar. Bit 3 "PID In Limit" – PID limit dahilinde.			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		1090	**PID Ref Meter** PID Referans Ölçer PI referans sinyalinin mevcut değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+100.00	Sadece Okunur	Reel
		1091	**PID Fdbk Meter** PID Geri Besleme Ölçer PI geri besleme sinyalinin mevcut değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+100.00	Sadece Okunur	Reel
		1092	**PID Error Meter** PID Hata Ölçer PI hatasının mevcut değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+200.00	Sadece Okunur	Reel
		1093	**PID Output Meter** PID Çıkış Ölçer PI çıkışının mevcut değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -/+800.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Tork Onayı	1100	755 **Trq Prove Cfg** Tork Onayı Yapılandır		RW	16-bit Tam Sayı

Tork/fren onayı fonksiyonunu devreye alır/devreden çıkarır. "Enabled" durumda olduğunda fren kontrolü, Port 0, P1103 [Torq Prove Status] Bit 4 "Brake Set" opsiyonunu seçmek üzere ayarlanmış bir dijital çıkış rölesinden gelir. Torque Prove'un PowerFlex 755 sürücüleri ile nasıl kullanıldığının örnekleri için PowerFlex 750-Serisi AC Sürücüleri Referans Manueli, yayın 750-RM002, başvurun.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	BkSlp SpdLmt	Fast Stop Bk	Test Brake	BrkSlipStart	BrkSlipEncls	FW LoadLimit	Preload	Micro Psn	Encoderless	TP Enable
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Bit 0 "TP Enable" – TorqProve fonksiyonlarını devreye alır.
Bit 1 "Encoderless" – Enkodersiz çalışmayı devreye alır – Bit 0 devreye alınmalıdır. sayfa 345'da bulunan Kaldırma/Tork Onayı altındaki Dikkat ifadesini okuyun.
Bit 2 "Micro Psn" – Mikro Pozisyon dijital girişinin, hız komutunu P1112 [MicroPsnScalePct] parametresinde ayarlanmış değer ile sürücü çalışırken değiştirmesine olanak verir.
Bit 3 "Preload" – "0" ön yükleme için son tork değerini kullanır. "1", eğer komut verilen yön ile ise "TorqRef A", geri ise "TorqRef B" değerini kullanır.
Bit 4 "FW LoadLimit" – Sürücünün temel hızda yük hesaplaması yapmasını sağlar. Sürücü sonrasında yüke bağlı olarak temel hız üzerinde çalışmayı sınırlar.
Bit 5 "BrkSlipEncls" – Bir "1", enkodersiz seçildiğinde sürücüden kısmi Fren Kayma rutinini devreden çıkarır.
Bit 6 "BrkSlipStart" – Eğer fren kayması tespit edilirse sürücüyü başlatır.
Bit 7 "Test Brake" – Başlatmada freni test eder. Hareket izlenirken frene karşı tork uygulanır.
Bit 8 "Fast Stop Bk" – Fren bir Hızlı durdurma sonrası fren girişten gelen sinyalle çeker.
Bit 9 "BkSlp SpdLmt" – Bir fren kayma durumu tespit edildiğinde, yük sabit bir hıza düşürülür (Preset Speed 1).

		1101	755 **Trq Prove Setup** Tork Onayı Ayarı		RW	16-bit Tam Sayı

Bir haberleşme cihazı aracılığıyla belirli tork onay fonksiyonlarının kontrolüne imkan tanır.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	NHdwrOvrTrvl	PHdwrOvrTrvl	End Stop Rev	Decel Rev	End Stop Fwd	Decel Fwd	Float Micro	Hızlı Durma
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Bit 0 "Fast Stop" – Bir akım limiti duruşunu zorlar.
Bit 1 "Float Micro" – Seçilmiş ve çalışır olduğunda mikro pozisyon fonksiyonunu etkinleştirir. Duruş sırasında float özelliğini etkinleştirir.
Bit 2 "Decel Fwd" – Yavaşlama ileri hareket limitine zorlar.
Bit 3 "End Stop Fwd" – Uç ileri hareket limitine zorlar.
Bit 4 "Decel Rev" – Yavaşlama geri hareket limitine zorlar.
Bit 5 "End Stop Rev" – Uç geri hareket limitine zorlar.
Bit 6 "PHdwrOvrTrvl" – Pozitif Donanım Over Travel (fazla hareket) limiti: Bu bit'in ayarlanması, bir Coast to Stop (serbest duruş) hatası oluşturur.
Bit 7 "NHdwrOvrTrvl" – Negatif Donanım Over Travel (fazla hareket) limiti: Bu bit'in ayarlanması, bir Coast to Stop (serbest duruş) hatası oluşturur.

		1102	755 **DI FloatMicroPsn** Dijital Giriş Float Mikro Pozisyon Float ve mikro pozisyon fonksiyonları için kullanılacak olan dijital girişi seçer. Seçilmiş ve çalışır olduğunda mikro pozisyon fonksiyonunu etkinleştirir. Duruş sırasında float özelliğini etkinleştirir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Tork Onayı	1103	755 **Trq Prove Status** Tork Onayı Durumu TorqProve için durum bit'lerini görüntüler. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Encoderless, RefLoadLmted, LoadTestActv, Brake Set, BrkSlip1 Alm, Micro Psn, DecelLmtActv, EndLimitActv Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Devrede Değil 1 = Devrede Bit 0 "EndLimitActv" – Uç hareket limiti aktif. Bit 1 "DecelLmtActv" – Yavaşlama hareket limiti aktif. Bit 2 "Micro Psn" – Mikro pozisyon aktif. Bit 3 "BrkSlip1 Alm" – Fren kayması algılandı. Bit 4 "Brake Set" – Fren sinyali ayarlandı. Örneğin dijital I/O modülü üzerindeki parametre 10 [RO0 Sel] parametresini Port 0, parameter 1103 Bit 4'e ve parametre 6 [Dig Out Invert] Bit 0 = 1 olarak ayarlayın. Bit 5 "LoadTestActv" – Yukarıdaki baz hız işletimi için yükü kontrol etmek üzere kullanılan test aktiftir. Bit 6 "RefLoadLmted" – Yük testi sonuçları nedeniyle referans sınırlıdır. Bit 7 "Encoderless" – Enkodersiz yapılandırma hatası aktiftir.			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		1104	755 **Trq Lmt SlewRate** Tork Limiti Değişim Hızı Fren onayı sırasında sıfır değerine tork limitlerini artırmak için hızı ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.000 0.500/300.000	RW	Reel
		1105	755 **Speed Dev Band** Hız Sapma Bandı Komut verilen hız ile gerçek hız (bir geri besleme cihazından) arasında izin verilen sapma miktarı. Bu değer P1106 içerisindeki süre boyunca aşıldığında, bir hata oluşacaktır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hertz] x 0.0334 P28 [Motor NP RPM] x 0.0334 P27 x 0.0016/P27 x 0.25 P28 x 0.0016/P28 x 0.25	RW	Reel
		1106	755 **SpdBand Intgrtr** Hız Bandı Entegratörü Gerçek hızın bir hata oluşmadan P1105 [Speed Dev Band] parametresine göre ne kadar süre değişik olabileceğini gösteren değer.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.060 0.001/0.200	RW	Reel
		1107	755 **Brk Release Time** Fren Bırakma Süresi Bir enkoder ile, bu parametre fren bırakma komutu ile sürücünün hızlanmaya başladığı zaman arasındaki süreyi ayarlar. Enkoder olmadığında, bu parametre sürücü başlatıldıktan sonra frenin bırakılacağı süreyi ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.100 0.000/10.000	RW	Reel
		1108	755 **Brk Set Time** Fren Ayar Süresi Frenin ayarlanması için komut verilen zaman ile fren onayının başladığı zaman arasındaki süreyi tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.100 0.000/10.000	RW	Reel
		1109	755 **Brk Alarm Travel** Fren Alarm Hareketi Fren kayma testi sırasında izin verilen motor devir sayısını ayarlar. Sürücü tork fren kaymasını kontrol etmek üzere azaltılır. Kayma meydana geldiğinde, sürücü kontrolü yeniden kazanmadan önce bu düşük motor devrine izin verir. P1100 [Trq Prove Cfg] Bit 1 "Encoderless" = 1 (enabled) olduğunda kullanılmaz.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.00/1000.00	RW	Reel
		1110	755 **Brk Slip Count** Fren Kayma Sayımı Bir fren kayma durumunu belirlemek için enkoder sayımını ayarlar. P1100 [Trq Prove Cfg] Bit 1 "Encoderless" = 1 (enabled) olduğunda kullanılmaz.	Varsayılan: Min/Maks:	250.00 0.00/65535.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Tork Onayı	1111	755 **Float Tolerance** Akı Toleransı Akı zamanlayıcısının başladığı frekans ya da hız seviyesini ayarlar. Ayrıca, P1100 [Trq Prove Cfg] Bit 1 "Encoderless" = 1 (enabled) olduğunda freni kapatılacağı frekans ya da hız seviyesini de ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hertz] x 0.0334 P28 [Motor NP RPM] x 0.0334 P27 x 0.0016/P27 x 0.25 P28 x 0.0016/P28 x 0.25	RW	Reel
		1112	755 **MicroPsnScalePct** Mikro Pozisyon Ölçek Yüzdesi P1100 [Trq Prove Cfg] içerisinde mikropozisyonlama seçildiğinde kullanılacak olan hız referansının yüzdesini ayarlar. P1100 [Trq Prove Cfg] Bit 2, bu ayar devreye girmeden önce motorun durup durmayacağını belirler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 10.000 0.100/100.000	RW	Reel
		1113	755 **ZeroSpdFloatTime** Sıfır Hız Akı Süresi Fren ayarlanmadan önce sürücünün P1111 [Float Tolerance] altında olduğu zamanı ayarlar. P1100 [Trq Prove Cfg] Bit 1 "Encoderless" = 1 (enabled) olduğunda kullanılmaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 5.000 0.100/500.000	RW	Reel
		1114	755 **Brake Test Torq** Fren Test Torku P1100 [Trq Prove Cfg] bit 7 "Test Brake" devreye alındığında fren bırakılmadan önce motora uygulanacak olan tork yüzdesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 50.0 0.0/150.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Fiber Fonksiyonları	**1120**	**Fiber Control** Fiber Kontrol Sync (Senk) ve Traverse (Travers) Fiber Uygulama fonksiyonlarını kontrol eder. Opsiyonlar: Rezerve (Bit 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2), Traverse Ena (Bit 1), Sync Enable (Bit 0) Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 = Devrede Değil 1 = Devrede Bit 0 "Sync Enable" – Devreye almanın düşen kenarı (edge) sonrasında Senkronize hız değişimini başlatmak için opsiyonel dijital giriş ile birlikte kullanılır. Bit 1 "Traverse Ena" – Hız travers rutinini devreye almak/devreden çıkarmak için opsiyonel dijital giriş ile birlikte kullanılır.			RW	16-bit Tam Sayı
		1121	**Fiber Status** Fiber Durumu Sync ve Traverse fonksiyonlarının durumu. Opsiyonlar: Rezerve (Bit 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4), Traverse Dec (Bit 3), Traverse On (Bit 2), Sync Ramp (Bit 1), Sync Hold (Bit 0) Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 = Devrede Değil 1 = Devrede Bit 0 "Synch Hold" – Senkronize Hız değişim fonksiyonu hız referansını sabit tuttuğunda ayarlanır. Hız Senk Devreye Almanın düşen kenarı (edge) sonrasında ayar noktasına artışı başlatır. Bit 1 "Sync Ramp" – Senkronize Hız değişim fonksiyonu ayar noktasına artarken ayarlanır. Bit 2 "Traverse On" – Travers Hız fonksiyonu, hızı değiştirdiğinde, artırdığında veya azalttığında, ayarlanır. Bit 3 "Traverse Dec" – Travers Hız fonksiyonu motor hızını düşürdüğünde ayarlanır.			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		1122	**Sync Time** Senkronize Zamanı Sync girişinin enerjisi kesildiğinde "Tutulan hız referansı" ndan mevcut hız referansına saniye olarak artış süresi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/3600.0	RW	Reel
		1123	**Traverse Inc** Travers Artış Fiber Travers fonksiyonu için hız artışının zaman periyodunu saniye olarak ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/30.00	RW	Reel
		1124	**Traverse Dec** Travers Azalma Fiber Travers fonksiyonu için hız azalmasının zaman periyodunu saniye olarak ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/30.00	RW	Reel
		1125	**Max Traverse** Maksimum Travers Fiber Traverse fonksiyonu için üçgen dalga hız modülasyonunun büyüklüğünü ayarlar. Toplam hız değişimi, hız ref. artı Max Traverse'den hız ref. eksi Max Traverse'e kadar, bu değerin iki katı olacaktır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 0.00/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
		1126	**P Jump** Pozisyon Atlama Fiber Traverse fonksiyonu için kare dalga hız modülasyonunun büyüklüğünü ayarlar. Bu hız, [Max Traverse] üçgen hız modülasyonu ile beraber dönüşümlü olarak hız referansına eklenir ve hız referansından çıkarılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 0.00/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
UYGULAMALAR	Fiber Fonksiyonları	**1129**	**DI Fiber SyncEna** Dijital Giriş Fiber Senkronizasyon Devreye Al Fiber Uygulama Fonksiyonu'nun senkron hız değiştirme rutini için bir dijital giriş kaynağı seçer. [Fiber Control] Sync Enable (Senk Devreye Al) bit'i ile birlikte kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		1130	**DI Fiber TravDis** Dijital Giriş Fiber Travers Devreden Çıkar Fiber Uygulama Travers Rutini için bir dijital giriş kaynağı seçer. Bu ters çevrilmiş bir giriştir, yani Travers Rutini giriş etkin olduğunda devreden çıkarılır (ayar). [Fiber Control] Traverse Ena (Travers Devreye Al) bit'i ile birlikte kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Ayarlanabilir Voltaj	**1131**	**Adj Vltg Config** Ayarlanabilir Voltaj Yapılandırması Çıkış voltajı faz ayarını seçer. Tek fazlı işletim, ısıtma bobinleri gibi dirençli yüklere yöneliktir. Tek fazlı yükleri, U/T1 ve V/T2 çıkış terminalleri üzerinden bağlayın. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, PhaseSetting Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = 3-Fazlı Çalışma 1 = 1-Fazlı Çalışma			RW	16-bit Tam Sayı
		1133	**Adj Vltg Select** Ayarlanabilir Voltaj Referans Seç Sürücüye giden voltaj referansının kaynağını seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1134	**Adj Vltg Ref Hi** Ayarlanabilir Voltaj Referans Üst Kaynak analog bir giriş olduğunda P1133 [Adj Vltg Select] seçiminin üst değerini sınırlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.0 Sürücü Voltajı -/+100.0	RW	Reel
		1135	**Adj Vltg Ref Lo** Ayarlanabilir Voltaj Referans Alt Kaynak analog bir giriş olduğunda P1133 [Adj Vltg Select] seçiminin alt değerini sınırlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.0 Sürücü Voltajı -/+100.0	RW	Reel
		1136	**Adj Vltg TrimSel** Ayarlanabilir Voltaj Kesme Seç Voltaj referansına eklenen veya referansından çıkarılan voltaj kesmesinin kaynağını seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1137	**Adj Vltg Trim Hi** Ayarlanabilir Voltaj Kesme Üst Kaynak analog bir giriş olduğunda P1136 [Adj Vltg TrimSel] seçiminin üst değerini sınırlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.0 Sürücü Voltajı -/+100.0	RW	Reel
		1138	**Adj Vltg Trim Lo** Ayarlanabilir Voltaj Kesme Alt Kaynak analog bir giriş olduğunda P1136 [Adj Vltg TrimSel] seçiminin alt değerini sınırlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.0 Sürücü Voltajı -/+100.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Ayarlanabilir Voltaj	**1139**	**Adj Vltg Command** Ayarlanabilir Voltaj Komutu P1133 [Adj Vltg Select] içerisinde belirlenen referansın voltaj değerini gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 0.00 0.00/Sürücü Voltajı	Sadece Okunur	Reel
		1140	**Adj Vltg AccTime** Ayarlanabilir Voltaj Hızlanma Süresi Voltaj artış hızını ayarlar. Değer voltajın P1152'den [Min Adj Voltage] P36'ya [Maximum Voltage] artması için gereken süre olacaktır. Artışa P1150 [Adj Volt Scurve] kullanılarak bir "S" eğrisi uygulanabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/3600.0	RW	Reel
		1141	**Adj Vltg DecTime** Ayarlanabilir Voltaj Yavaşlama Süresi Voltaj düşürme hızını ayarlar. Değer voltajın P36'dan [Maximum Voltage] P1152'ye [Min Adj Voltage] düşmesi için gereken süre olacaktır. Artışa P1150 [Adj Volt Scurve] kullanılarak bir "S" eğrisi uygulanabilir. Bu, P537/538 skalar frekans artışından ayrılan bağımsız bir voltaj artışıdır ve kullanıcı tarafından seçilen hızlanma ve yavaşlama artış süreleri tarafından kontrol edilir. **Önemli:** Bu artış ve P537/538 [Decel Time *n*] sürücünün durması için sıfır değerine inmelidir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/3600.0	RW	Reel
		1142 **1143** **1144** **1145** **1146** **1147** **1148**	**Adj Vltg Preset1** **Adj Vltg Preset2** **Adj Vltg Preset3** **Adj Vltg Preset4** **Adj Vltg Preset5** **Adj Vltg Preset6** **Adj Vltg Preset7** Ayarlanabilir Voltaj Ön Ayar *n* P1133 [Adj Vltg Select] için bir seçim olarak mevcut olan dahili sabit voltaj komutunu sağlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 0.0 0.0/Sürücü Sınıflandırması ve Voltaj Sınıfı Baz Alınarak	RW	Reel
		1149	**Adj Vltg RefMult** Ayarlanabilir Voltaj Referans Çarpanı Seçilen referans voltajı, %100'ün referans komutuna eşit olduğu bir yüzde ile ölçeklendirir Referans komutu 100 V'a eşitse ve P1149 ise %100'e eşitse, bu durumda toplam çıkış voltajı 100 V + 100 V = 200 V olur.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.0 Sürücü Voltajı -/+100.0	RW	Reel
		1150	**Adj Vltg Scurve** Ayarlanabilir Voltaj S Eğrisi Voltaj artışına "S" eğrisi olarak uygulanacak hızlanma süresi ya da yavaşlama süresi yüzdesini ayarlar. Süre, 1/2 artışın başına ve 1/2 sonuna, eklenir. Sıfır değeri bu özelliği devreden çıkarır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.0 0.0/100.0	RW	Reel
		1151	**Adj Vltg TrimPct** Ayarlanabilir Voltaj Kesme Yüzdesi Seçilen kesme voltajını, %100'ün kesme voltajına eşit olduğu bir yüzde ile ölçeklendirir. Referans komutu 100 V'a eşitse ve P1151 ise %100'e eşitse, bu durumda toplam çıkış voltajı 100 V + 100 V = 200 V olur. Analog In 1 ve 2, P1137 [Adj Vltg Trim Hi] ve P1138 [Adj Vltg Trim Lo] ile ayrı ayrı ölçeklendirilir, sonrasında P1151 kesme değerini ayarlar. Bu değerin işareti, kesmenin referansa ekleneceğini mi yoksa referanstan çıkarılacağını mı belirler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.0 Sürücü Voltajı -/+100.0	RW	Reel
		1152	**Min Adj Voltage** Minimum Ayarlanabilir Voltaj P35 [Motor Ctrl Mode], 9 "Adj Voltage" olarak ayarlandığında voltaj referansı için alt limiti ayarlar	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 0.0 0.0/Sürücü Voltajı	RW	Reel
		1153	*755* **Dead Time Comp** Atıl Süre Kompanzasyonu Motor dışı yükler için PWM invertöründen gelen çıkış voltajındaki DC ofsetleri azaltmak için atıl süre kompanzasyon değerini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00 0.00/100.00	RW	Reel
		1154	*755* **DC Offset Ctrl** DC Ofset Kontrol Motor dışı yükler için PWM invertöründen gelen çıkış voltajındaki DC ofsetleri daha fazla azaltmak için kullanılır. Devreye alındığında, P1153 [Dead Time Comp] devreden çıkarılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disable" 0 = "Disable" 1 = "Enable"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Atbaşı Pompa	1165	**Rod Speed** Mil Hızı Dişli kutusu ve kasnaklar sonrasındaki pompa mili hızını devir/dakika (rpm) olarak görüntüler. Mil Hızı = Motor Hızı x P1174 [Total Gear Ratio]	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 0.00 0.00/10000.00	Sadece Okunur	Reel
		1166	**Rod Torque** Mil Torku Yük tarafındaki torku gösterir. Bu görüntülemeyi etkinleştirmek için P1174 [Total Gear Ratio] sıfırdan büyük olmalıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	FtLb 0.00 0.00/10000.00	Sadece Okunur	Reel
		1167	**Rod Speed Cmd** Mil Hızı Komutu Dişli kutusu ve kasnaklar sonrasındaki komut verilen pompa mili hızını devir/dakika (rpm) olarak görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 0.00 0.00/10000.00	Sadece Okunur	Reel
		1168	**TorqAlarm Action** Tork Alarm İşlemi Tork Alarmı aşıldığında sürücünün yapacağı işlemi ayarlar. Not: Sadece PC pompa uygulamaları için etkindir. Bakınız P1179 [OilWell Pump Cfg].	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Preset Spd1"	RW	32-bit Tam Sayı
		1169	**TorqAlarm Config** Tork Alarmı Yapılandır Tork Alarm fonksiyonunu devreye alır. 0 = Devrede Değil 1 = Devrede			RW	16-bit Tam Sayı
		1170	**TorqAlarm Dwell** Tork Alarmı Bekleme P1168 [TorqAlarm Action] gerçekleşmeden önce, torkun P1171'i [TorqAlarm Level] geçeceği süreyi ayarlar. P1169 [TorqAlarm Config] Bit 0 "Torque Level" = 1 (enabled) olduğunda aktiftir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/60.0	RW	Reel
		1171	**TorqAlarm Level** Tork Alarm Seviyesi Tork Alarmının etkin hale geleceği seviyeyi ayarlar. P1169 [TorqAlarm Config] Bit 0 "Torque Level" = 1 (enabled) olduğunda aktiftir	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	FtLb 0.0 0.0/5000.0	RW	Reel
		1172	**TorqAlm Timeout** Tork Alarmı Süre Aşımı Süre aşımı işlemi başlayana kadar bir Tork Alarmının etkin olacağı süreyi ayarlar. P1169 [TorqAlarm Config] Bit 0 "Torque Level" = 1 (enabled) olduğunda aktiftir	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel
		1173	**TorqAlarm TOActn** Tork Alarmı Süre Aşımı İşlemi P1172 [TorqAlrm Timeout] aşıldığındaki sürücü işlemini ayarlar. P1169 [TorqAlarm Config] Bit 0 "Torque Level" = 1 (enabled) olduğunda aktiftir "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop" 6 = "Resume" (Devam)	RW	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar

	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Torque Level
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Atbaşı Pompa	1174	**Total Gear Ratio** Toplam Dişli Oranı Hesaplanan toplam dişli oranını aşağıdaki şekilde görüntüler: (P1184 [Gearbox Sheave] x P1183 [Gearbox Ratio])/P1178 [Motor Sheave]	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 0.0/32000.0	Sadece Okunur	Reel
		1175	**Max Rod Speed** Maksimum Mil Hızı Bir PCP petrol kuyusu uygulamasındaki polisajlı mil için maksimum hızı ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 300.0 200.0/600.0	RW	Reel
		1176	**Max Rod Torque** Maksimum Mil Torku Bir PCP petrol kuyusu uygulamasındaki polisajlı mil için istenen maksimum torku ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	FtLb 500.0 0.0/3000.0	RW	Reel
		1177	**Min Rod Speed** Minimum Mil Hızı Bir PCP petrol kuyusu uygulamasındaki polisajlı mil için minimum hızı ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 0.0 0.0/199.0	RW	Reel
		1178	**Motor Sheave** Motor Kasnağı Motordaki kasnak çapını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	İnç 10.0 0.25/25.00	RW	Reel
		1179	**OilWell Pump Cfg** Petrol Kuyusu Pompa Yapılandır Petrol kuyusu uygulamasının tipini seçer. "Disable" (0) – Petrol kuyusu parametrelerini devreden çıkarır. "Pump Jack" (1) – Atbaşı Pompa tipi petrol kuyusu baz alınarak parametreleri ayarlar. "PrgrsvCavity" (2) – Burgulu tip Pompalar baz alınarak parametreleri ayarlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disable" 0 = "Disable" 1 = "Pump Jack" 2 = "PrgrsvCavity"	RW	32-bit Tam Sayı
		1180	**PCP Pump Sheave** PCP Pompa Kasnağı Pompa kasnağının çapını belirler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	İnç 20.0 0.25/200.00	RW	Reel
		1181	**Gearbox Limit** Dişli Limiti Dişli kutusu tork limitini ayarlar. Bu değer P670 [Pos Torque Limit] ve P671 [Neg Torque Limit] parametrelerinin belirlenmesinde kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.0 0.0/200.0	RW	Reel
		1182	**Gearbox Rating** Dişli Sınıflandırması Dişli kutusu gücünü ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Kin# 640.0 16.0/2560.0	RW	Reel
		1183	**Gearbox Ratio** Dişli Oranı İsim plakasındaki dişli oranını belirler.	Varsayılan: Min/Maks:	1.0 1.0/40.0	RW	Reel
		1184	**Gearbox Sheave** Dişli Kasnağı Dişli kutusundaki kasnak çapını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	İnç 0.25 0.25/100.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Pompa Kapatma	1187	**Pump Off Config** Pompa Kapatma Yapılandır Pompa kapatma kontrolü için kullanılacak olan tork verisini seçer. "Automatic" (0) – Tork dalga formu önceden kaydedilmiş dalga formu ile senkronize olursa, iniş stroku torku kullanılır. Pozisyon 6 döngüden sonra bulunamamışsa, döngü torku kullanılır. Döngü torku kullanılırsa, P1191 [Pump Off Status] Bit 3 "Cycle Used" parametresi 1 "Enable" değerine ayarlanır. "Position" (1) – Bir pompa kapatma durumunu tespit etmek için iniş stroku torku kullanılır. Tork dalga formunun, önceden kaydedilmiş dalga formu ile senkronize olabilmesi gereklidir. "Cycle" (2) – Bir pompa kapatma durumunu tespit etmek için, tam pompa döngü torku kullanılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Automatic" 0 = "Automatic" 1 = "Position" 2 = "Cycle"	RW	32-bit Tam Sayı
		1188	**Pump Off Setup** Pompa Kapatma Ayarı Pompa kapatma opsiyonlarını seçer. 0 = Devrede Değil 1 = Devrede Bit 0 "Pos Filter" – Pozisyon hesaplaması için tork üzerindeki filtreleme seviyesini ayarlar: 0 = Hafif (Varsayılan), 1 = Ağır. Dalga formundaki ekstra tepe değerleri gidermek için kullanılır. Bit 1 "Pos Offset" – Pozisyon hesaplayıcıda motor kayması için düzeltme faktörünü devreye alır/devre dışı bırakır. Torklar ve pozisyon sayımı birbirinden uzaklaşıyorsa, bit'i ayarlayın. Bit 2 "Pos Min Trq" – Pozisyon dedektörü için minimum tork eşiğini ayarlar. 0 = %10 (Varsayılan), 1 = Min. Tork Otomatik Tespit Bit 3 "Cycle PO Pos" – Döngü modunda Pompa Kapatma için pozitif seviye değişikliklerini devreye alır/devreden çıkarır.			RW	16-bit Tam Sayı
		1189	**Pump Off Action** Pompa Kapatma İşlemi Bir Pompa Kapatma durumu algılandıktan sonra yapılacak olan işlemi seçer. "Change Speed" (0) – Bir pompa kapatma durumu algılandığında, hız, P1196 [Pump Off Speed] parametresinde ayarlanmış yüzde oranında azaltılır ve P1197 [Pump Off Time] parametresinde ayarlanmış süre boyunca çalışır. Durum devam ederse, hız ikinci kez azaltılır. Pompa, pompa kapatma durumu ortadan kalkana dek bu hızda kalır. "Always Stop" (1) – Bir pompa kapatma durumu tespit edildiğinde pompayı durdurur. Pompa, P355 [Wake Time] parametresinde ayarlanmış süre boyunca durmuş olarak kalır. "Stop After 1" (2) – Bir pompa kapatma durumu algılandığında, hız, P1196 [Pump Off Speed] parametresinde ayarlanmış yüzde oranında azaltılır ve P1197 [Pump Off Time] parametresinde ayarlanmış süre boyunca çalışır. Düşük hızda çalışırken torkun değişmeye devam etmesi halinde, pompa duracaktır. Pompa, P353 [Sleep Time] parametresinde ayarlanmış süre boyunca durmuş olarak kalır. "Stop After 2" (3) – Bir pompa kapatma durumu algılandığında, hız, P1196 [Pump Off Speed] parametresinde ayarlanmış yüzde oranında azaltılır ve P1197 [Pump Off Time] parametresinde ayarlanmış süre boyunca çalışır. Tork değişimi devam ederse, hız ikinci kez aynı yüzde oranında azaltılır. Düşük hızda çalışırken torkun değişmeye devam etmesi halinde, pompa duracaktır. Pompa, P353 [Sleep Time] parametresine girilmiş süre boyunca durmuş olarak kalır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Change Speed" 0 = "Change Speed" 1 = "Always Stop" 2 = "Stop After 1" 3 = "Stop After 2"	RW	32-bit Tam Sayı
		1190	**Pump Off Control** Pompa Kapatma Kontrolü Pompa kapatma kontrolünü devreye alır/devreden çıkarır ya da tork seviyesi için kaynağı seçer. "Baseline Set" (1) – Kontrol, sürücünün herhangi bir başlatmasından (ilk on döngü) sonra oluşturulan bir tork taban çizgisini kullanır. Bu verinin, "dolu" bir kuyudan alınması önem taşımaktadır. "Fixed Setpt" (2) – Kontrol, P1194 [Torque Setpoint] parametresinde ayarlanmış olan değeri kullanır. "Otomatik" ya da "Pozisyon" modunda bir kılavuz olarak P1200 [Pct Drop Torque] parametresindeki değeri kullanın. "Döngü" modunda bir kılavuz olarak P1198 [Pct Cycle Torque] parametresini kullanın.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disable" 0 = "Disable" 1 = "Baseline Set" 2 = "Fixed Setpt"	RW	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Cycle PO Pos	Pos Min Trq	Pos Offset	Pos Filter
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Pompa Kapatma	**1191**	**Pump Off Status** Pompa Kapatma Durumu Pompa kapatma kontrolünün durumunu görüntüler. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Pump Stable, PumpOff Alrm, TopOf Stroke, Cycle Used, Pump Stopped, Pump Slowed, Pump OffEnbl Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru Bit 0 "Pump OffEnbl" – Pompa kapatma kontrolü devreye alınmıştır. Bit 1 "Pump Slowed" – Bir pompa kapatma durumu tespit edilmiştir ve sürücü düşük bir hızda çalışmaktadır. Bit 2 "Pump Stopped" – Bir pompa kapatma durumu tespit edilmiştir ve sürücü durmuştur (uykuda). Bit 3 "Cycle Used" – Pompa kapatma tespit için döngü torku kullanılır. Bit 4 "TopOf Stroke" – Dahili pozisyon 0 ve 500 arasındadır. Strokun üst konumu 0'dır. Bit 5 "PumpOff Alrm" – Bir pompa kapatma durumu tespit edilmiştir, ancak henüz P1189 [Pump Off Action] parametresini tetiklememiştir. Bu, beklemedeki pompa kapatma durumuna ilişkin bir uyarıdır. Bit 6 "Pump Stable" – Pompa sabit bir hızda çalışmaktadır ve taban çizgi torkunu hesaplamamaktadır.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		1192	**Pump Cycle Store** Pompa Döngüsü Kayıt Bir pompa döngüsü sırasındaki tork dalga formunu kaydeder. "Otomatik" ya da "Pozisyon" modunda iken iniş strokunu belirlemek için kullanılır. Sürücü istenen hızda çalışırken, bu parametreyi 1 "Enable" olarak ayarlayın ve Enter düğmesine basın. Takip eden bir kaç döngü sırasında dalga formu kaydedilecek ve bu parametre otomatik olarak 0 "Disable" değerine dönecektir. Bu parametre beş pompa döngüsünden sonra 0 "Disable" değerine dönmezse, dalga formu değişimleri aşırı olabilir. Sabit bir ayar noktası kullanılması gerekebilir. Pompa Kapalı özelliğinin ayarlanması ile ilgili daha fazla bilgi için PowerFlex 750-Serisi AC Sürücüleri Referans Manueli, yayın 750-RM002'ye başvurun.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disable" 0 = "Disable" 1 = "Enable"	RW	32-bit Tam Sayı
		1193	**Set Top ofStroke** Strok Üst Nokta Ayarla Pompa stroku çevriminin üst pozisyonunu alır. Sürücü istenen hızda çalışırken, mil en yüksek pozisyonuna geldiğinde bu parametreyi 1 "Enable" olarak ayarlayın ve Enter düğmesine basın. Pompa stroku pozisyonunun üst konumu kaydedilecek ve bu parametre otomatik olarak 0 "Disable" değerine dönecektir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disable" 0 = "Disable" 1 = "Enable"	RW	32-bit Tam Sayı
		1194	**Torque Setpoint** Tork Ayar Noktası P1190 [Pump Off Control] parametresi 2 "Fixed Setpt" olarak ayarlandığında pompa kapatma için tork seviyesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 0.00/100.00	RW	Reel
		1195	**Pump Off Level** Pompa Kapatma Seviye Kuyunun pompa kapatma durumunda olduğunu gösterecek taban çizgisi ya da ayar noktasına göre torkta oluşması gereken değişim yüzdesini ayarlar. Pompa çalıştığında, kuyunun dolu olduğunu varsayarak bir taban çizgisi tork seviyesi oluşturur. Örneğin, taban çizgisi torku %50 ise ve [Pump Off Level] parametresi %10 olarak ayarlanmışsa, tork %45'e düştüğünde sürücü pompa kapatma durumuna geçecektir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 5.00 0.00/100.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Pompa Kapatma	1196	**Pump Off Speed** Pompa Kapatma Hızı Bir pompa kapatma durumu sırasında, komut verilen hıza göre hızdaki yüzde düşmeyi ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 20.00 0.00/100.00	RW	Reel
		1197	**Pump Off Time** Pompa Kapatma Süresi Komut verilen hıza dönmeden ve pompa kapatma durumunun hala mevcut olup olmadığını kontrol etmeden önce, sürücünün azaltılmış P1196 [Pump Off Speed] değerinde çalışacağı süreyi ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 600.00 120.00/60000.00	RW	Reel
		1198	**Pct Cycle Torque** Yüzde Çevrim Torku Tam bir pompa çevrimi için ortalama torku görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -100.00/200.00	Sadece Okunur	Reel
		1199	**Pct Lift Torque** Yüzde Kaldırma Torku Ortalama mil kaldırma torkunu görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -100.00/200.00	Sadece Okunur	Reel
		1200	**Pct Drop Torque** Yüzde İndirme Torku Ortalama mil indirme torkunu görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -100.00/200.00	Sadece Okunur	Reel
		1201	**Stroke Pos Count** Vuruş Pozisyon Sayımı Pompa çevrimi pozisyonunu görüntüler. Vuruşun üst konumu 0'dır ve 10.000 değerinde çevrilir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/15000	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		1202	**Stroke Per Min** Vuruş/Dakika Dakikadaki vuruş sayısını gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/50.00	Sadece Okunur	Reel
		1203	**Pump Off Count** Pompa Kapatma Sayımı Bu parametrenin sıfırlanmasından beri kaç kez pompa kapatma durumu oluştuğunu gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/60000.00	RW	Reel
		1204	**PumpOff SleepCnt** Pompa Kapatma Uyku Sayımı Bu parametre sıfırlandıktan sonra kaç kez uyku durumunun oluştuğunu gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/60000.00	RW	Reel
		1205	**Day Stroke Count** Günlük Vuruş Sayımı Son 24 saat içerisindeki vuruş sayısını gösterir. Bu her saat başı güncellenen ayarlı bir sayaçtır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/65535.00	Sadece Okunur	Reel
		1206	**DI PumpOff Disbl** Dijital Giriş Pompa Kapatma Devrede Çıkar Pompa Kapatma Devrede Çıkarma fonksiyonu için dijital girişi seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		1207	**Pump OffSleepLvl** Pompa Kapatma Uyku Seviyesi P351 [SleepWake RefSel] için bir kaynak sağlar. Bu, sürücünün pompa kapatma fonksiyonu tarafından başlatma/durdurma kontrolünü sağlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt 0.00 0.00/10.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1210	755 **Profile Status** Sayma Durumu		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Speed profile/position indexer (Hız Sayıcı/pozisyon adımlayıcı) kontrol mantığının durumunu gösterir.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Home Not Set	Vel Override	Restart Step	Resume	Stopped	Complete	In Position	Holding	Dwell	PositionMode	Çalıştırma	Enabled	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Step Bit 4	Step Bit 3	Step Bit 2	Step Bit 1	Step Bit 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Step Bit 0" – Bit 0 ile Bit 4 arası, hareket tablosundaki yürütme adımı numarasını ikilik formatta gösterir.

Bit 1 "Step Bit 1"

Bit 2 "Step Bit 2"

Bit 3 "Step Bit 3"

Bit 4 "Step Bit 4"

Bit 8 "Enabled" – Sayma kontrol mantığının devrede olduğunu gösterir. Sürücü bir profiler (sayıcı) seçimi (Opsiyon 6) ile hız/tork/pozisyon modunda P313 [Actv SpTqPs Mode] başlatıldığında, bu bit açılır.

Bit 9 "Running" – Sayma kontrol mantığının çalışır durumda olduğunu gösterir.

Bit 10 "PositionMode" – Sayma kontrol mantığının, pozisyon kontrol mantığını kullandığını gösterir.

Bit 11 "Dwell" – Sayma kontrol mantığının bekleme durumunda olduğunu gösterir.

Bit 12 "Holding" – Sayma kontrol mantığının tutma durumunda olduğunu gösterir

Bit 13 "In Position" – Hareketin tamamlanmasından sonra hedef pozisyona ulaşıldığını gösterir. İç pozisyon bant genişliği P726 [In Pos Psn Band], bu bir hedef pozisyona göre ayarlandığında etki yapmak üzere ayarlanabilir. Bu bit, yeni bir hareket başlatıldığında silinecektir. Bu bit'in durumu, karışık adımlar kullanıldığında anlamlı değildir.

Bit 14 "Complete" – Hareket tablosundaki tüm adımların gerçekleştirildiğini ve Bitirme işlemi yapacak olan adıma ulaşıldığını gösterir. Profil kontrol mantığı tamamlanmıştır. Profil, ilk devreye alındığında bu bit silinecektir

Bit 15 "Stopped" – Tüm sayma kontrol mantığının Bit 14 "Complete" ve Bitirme adımında belirlenen herhangi bir bekleme süresi sonrasında sürücüyü durdurduğunu gösterir. Bu bit, yeni bir profil başlatıldığında silinecektir

Bit 16 "Resume" – Sayma devreye alındığında mevcut bir adımın gerçekleştirilmeye devam edeceğini gösterir. Daha önceden çalışmakta olan bir adımın tamamlanmasına izin verilecektir. Bit silindiğinde profil, Başlatma Adımından başlayacaktır.

Bit 17 "Restart Step" – P1213 [Profile Command] Bit 10 "Restart Step" parametresindeki yeniden başlatma adımının durumunu takip eder.

Bit 18 "Vel Override" – P1213 [Profile Command] Bit 9 "Vel Override" parametresindeki hız geçersiz kılma bit'inin durumunu takip eder.

Bit 19 "Home Not Set" – Ana konumun tanımlanmadığını ve hareket tablosunun mutlak pozisyon hareketi içerdiğini gösterir. Bu bit ayarlandığında, profilin gerçekleştirilmesine izin verilmeyecektir. Bu bit, bir ana konum fonksiyonu veya pozisyon yeniden tanımlama fonksiyonu tamamlandığında silinecektir

		1212	755 **Units Traveled** Katedilen Birim Katedilen toplam birim sayısını gösterir. Geri besleme kenar (edge) sayımları ve pozisyon birimleri arasındaki bağlantı P1215 [Counts Per Unit] tarafından belirlenir. Mevcut motor pozisyonu P1215 [Counts Per Unit] kullanılarak kenar (edge) sayımından bu değere çevrilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sayım Salt Okunur -/+ 2200000000.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1213	755 **Profile Command** Sayma Komutu			RW	32-bit Tam Sayı
		1215	755 **Counts Per Unit** Sayım/Birim Birim makine hareketi için pozisyon geri besleme sayısını ayarlar (örn, her inç için 1024 enkoder kenar (edge) sayımı). Bu parametre, pozisyon hedeflerini girilen değerlerinden, dahili enkoder kenar (edge) sayımı birimine çevirmek için kullanılır. Bu parametre aynı zamanda enkoder kenar (edge) sayımından gelen gerçek motor pozisyonunu P1212 [Units Traveled] içerisinde göstermek üzere istenen birime çevirmek için de kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	1 1/2200000000	RW	32-bit Tam Sayı
		1216	755 **ProfVel Override** Sayma (Profile) Hızı Geçersiz Kıl Hız geçersiz kılma fonksiyonu seçildiğinde P1213 [Profile Command] Bit 9 "Vel Override", tüm hareket hızları için bir çarpan ayarlar Bu parametre genellikle 1'den daha düşük bir değere ayarlanır. Hız geçersiz kılma bit'i P1213 [Profile Comman] Bit 9 "Vel Override" kapalı olduğunda, 1 ölçeklendirme faktörü kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00 10.00/150.00	RW	Reel

Speed profile/position indexer (Hız Sayıcı/pozisyon adımlayıcı) kontrol mantığının yapılandırmak üzere bit'leri ayarlar.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Prof Run Alm	HomNotSetAlm	Restart Step	Vel Override	Hold Step	Rezerve	Rezerve	Rezerve	StrStepSel4	StrStepSel3	StrStepSel2	StrStepSel1	StrStepSel0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Bit 0 "StrStepSel0" – Bit 0 ile Bit 4 arası hareket tablosundaki ilk veya başlatma adımını ikilik formatta ayarlar. Sıfır başlatma adımı değeri, sürücü devreye alındığında hareketin gerçekleşmemesine neden olur.

Bit 1 "StrStepSel1"

Bit 2 "StrStepSel2"

Bit 3 "StrStepSel3"

Bit 4 "StrStepSel4"

Bit 8 "Hold Step" – Bu bit ayarlanmış haldeyken sürücü devreye alındığında, sürücü başlatılır ve sıfır hızda çalışır. Başlatma adımı 'Hold Step' bit'i kaldırılana kadar yürütülmez. Karışık olmayan hareketler için sürücü sıfır hız değerini ve/veya mevcut pozisyonunu tutacaktır. Bu sürücüyü durdurmayacaktır. Karışık hareketler için sürücü adım hızında çalışmaya devam edecektir. Eğer Hold Step bit'i kaldırılırsa, adımı tamamlamak için gerekli olan koşullar değerlendirilir.

Bit 9 "Vel Override" – tüm hareket hızlarının hareketi geçersiz kıl P1216 [ProfVel Override] parametresi tarafından yeniden ölçeklendirilmesi için kullanılabilir. Bu bit kapalı olduğunda, 1 değerinde ölçeklendirme faktörü kullanılır.

Bit 10 "Restart Step" – mevcut durumda çalışmakta olan bir profili devreden çıkarmak için kullanılabilir. Bu bit, mevcut adımı başlatma adım değerine sıfırlamaya zorlar.

Bit 11 "HomNotSetAlm" – "Ana konum ayarlanmadı" alarmını göstermek için koşulu ayarlar. Mutlak pozisyon tipi, bu bit kapalı olduğunda ana konum olmadan çalışacaktır. Varsayılan durum, Enabled durumudur.

Bit 12 "Prof Run Alm" – Sürücünün çalıştığı sırada sayma (profile) çalışma alarmını göstermek için koşulu belirler. Varsayılan durum, Enabled durumudur.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1217	755 **Prof DI Invert** Sayma (Profile) Dijital Giriş Ters Çevir		RW	32-bit Tam Sayı

Dijital girişlerin polaritesini ters çevirir. Her bit, bir hareket tablosu adımına atanmıştır. Dijital girişin artan kenarı (edge) bu bit kapalı olduğu zaman ve dijital girişin azalan kenarı (edge) bit açık olduğu zaman kullanılır.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Step 16	Step 15	Step 14	Step 13	Step 12	Step 11	Step 10	Step 9	Step 8	Step 7	Step 6	Step 5	Step 4	Step 3	Step 2	Step 1	StrStepSel4	StrStepSel3	StrStepSel2	StrStepSel1	StrStepSel0	Vel Override	AbortProfile	Abort Step	Hold Step
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Hold Step" – tutma adımı için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1218 [DI Hold Step].
Bit 1 "Abort Step" – iptal adımı için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1219 [DI Abort Step].
Bit 2 "AbortProfile" – iptal sayma (profile) için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1220 [DI Abort Profile].
Bit 3 "Vel Override" – hız geçersiz kılma için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1221 [DI Vel Override].
Bit 4 "StrStepSel0" – başlatma adımı 1 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1222 [DI StrtStep Sel0].
Bit 5 "StrStepSel1" – başlatma adımı 2 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1223 [DI StrtStep Sel1].
Bit 6 "StrStepSel2" – başlatma adımı 3 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1224 [DI StrtStep Sel2].
Bit 7 "StrStepSel3" – başlatma adımı 4 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1225 [DI StrtStep Sel3].
Bit 8 "StrStepSel4" – başlatma adımı 5 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1226 [DI StrtStep Sel4]
Bit 9 "Step 1" – hareket adımı 1 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1230 [Step 1 Type].
Bit 10 "Step 2" – hareket adımı 2 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1240 [Step 2 Type].
Bit 11 "Step 3" – hareket adımı 3 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1250 [Step 3 Type].
Bit 12 "Step 4" – hareket adımı 4 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1260 [Step 4 Type].
Bit 13 "Step 5" – hareket adımı 5 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1270 [Step 5 Type].
Bit 14 "Step 6" – hareket adımı 6 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1280 [Step 6 Type].
Bit 15 "Step 7" – hareket adımı 7 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1290 [Step 7 Type].
Bit 16 "Step 8" – hareket adımı 8 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1300 [Step 8 Type].
Bit 17 "Step 9" – hareket adımı 9 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1310 [Step 9 Type].
Bit 18 "Step 10" – hareket adımı 10 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1320 [Step 10 Type].
Bit 19 "Step 11" – hareket adımı 11 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1330 [Step 11 Type].
Bit 20 "Step 12" – hareket adımı 12 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1340 [Step 12 Type].
Bit 21 "Step 13" – hareket adımı 13 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1350 [Step 13 Type].
Bit 22 "Step 14" – hareket adımı 14 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1360 [Step 14 Type].
Bit 23 "Step 15" – hareket adımı 15 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1370 [Step 15 Type].
Bit 24 "Step 16" – hareket adımı 16 için dijital girişin polaritesini ayarlar, P1380 [Step 16 Type].

	1218	755 **DI Hold Step** Dijital Giriş Tutma Adımı Profile/indexer (sayıcı/adımlayıcı) kontrol mantığında tutma adımı için dijital bir giriş belirler. Bu parametre tarafından atanan dijital giriş P1213'e [Profile Command] Bit 8 "Hold Step"'e eşdeğerdir. Etkin durumun polaritesi P1217 [Prof DI Invert] Bit 0 "Hold Step" tarafından tanımlanır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
	1219	755 **DI Abort Step** Dijital Giriş İptal Adımı Profile/indexer (sayıcı/adımlayıcı) kontrol mantığında iptal adımı için dijital bir giriş belirler. Etkin durumun polaritesi P1217 [Prof DI Invert] Bit 1 "Abort Step" tarafından tanımlanır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1220	755 **DI Abort Profile** Dijital Giriş Sayma (Profile) İptal Profile/indexer (sayıcı/adımlayıcı) kontrol mantığında sayma (profile) iptali için dijital bir giriş belirler. Etkin durumun polaritesi P1217 [Prof DI Invert] Bit 2 "AbortProfile" tarafından tanımlanır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		1221	755 **DI Vel Override** Dijital Giriş Hız Sayıcı (Profile) Profile/indexer (sayıcı/adımlayıcı) kontrol mantığında hız geçersiz kılma için dijital bir giriş belirler. Bu parametre tarafından atanan dijital giriş P1213'e [Profile Command] Bit 9 "Vel Override"'ye eşdeğerdir. Etkin durumun polaritesi P1217 [Prof DI Invert] Bit 3 "Vel Override" tarafından tanımlanır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		1222 1223 1224 1225 1226	755 **DI StrtStep Sel0** 755 **DI StrtStep Sel1** 755 **DI StrtStep Sel2** 755 **DI StrtStep Sel3** 755 **DI StrtStep Sel4** Dijital Giriş Başlatma Adımı Seç *n* Profile/indexer (sayıcı/adımlayıcı) kontrol mantığında başlatma adımı için dijital giriş portlarını ayarlar. Bu parametreler tarafından atanan dijital girişler P1213 [Profile Command] Bit 4 "StrStepSel4"'e eşdeğerdir. Etkin durumun polariteleri P1217 [Prof DI Invert] Bit 4 "StrStepSel0" ile Bit 8 "StrStepSel4" arasındaki bit'ler ile tanımlanır	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		1230 1240 1250 1260 1270 1280 1290 1300 1310 1320 1330 1340 1350 1360 1370 1380	755 **Step 1 Type** 755 **Step 2 Type** 755 **Step 3 Type** 755 **Step 4 Type** 755 **Step 5 Type** 755 **Step 6 Type** 755 **Step 7 Type** 755 **Step 8 Type** 755 **Step 9 Type** 755 **Step 10 Type** 755 **Step 11 Type** 755 **Step 12 Type** 755 **Step 13 Type** 755 **Step 14 Type** 755 **Step 15 Type** 755 **Step 16 Type** Adım *n* Tip Belirli bir adım için hareket tipini ayarlar. Mümkün olan adım tipleri: "Speed" (0) = Hız Sayma (Profile) hız modunda hareket eder. "Position Abs" (1) = Mutlak Pozisyon, mutlak pozisyon modunda hareket eder. "PositionIncr" (2) = Artımlı Pozisyon, pozisyon artışı modunda hareket eder. Pozisyon regülatörünün düzgün bir şekilde çalışması için sürücünün yön modunun bipolar (çift kutuplu) olarak ayarlanmış olması gereklidir. Akım, tork ve rejen güç limitleri, programlanan hızlanma zamanını sınırlamamak üzere ayarlanmalıdır. Eğer sınırlama gerçekleşirse, pozisyon regülatörü pozisyon ayar noktasını geçebilir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Speed" 0 = "Speed" 1 = "Position Abs" 2 = "PositionIncr"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1231	755 **Step 1 Velocity**	Birimler:	Hz/RPM	RW	Reel
		1241	755 **Step 2 Velocity**	Varsayılan:	0.00		
		1251	755 **Step 3 Velocity**	Min/Maks:	-/+P27 [Motor NP Hertz] x 8		
		1261	755 **Step 4 Velocity**		-/+P28 [Motor NP RPM] x 8		
		1271	755 **Step 5 Velocity**				
		1281	755 **Step 6 Velocity**				
		1291	755 **Step 7 Velocity**				
		1301	755 **Step 8 Velocity**				
		1311	755 **Step 9 Velocity**				
		1321	755 **Step 10 Velocity**				
		1331	755 **Step 11 Velocity**				
		1341	755 **Step 12 Velocity**				
		1351	755 **Step 13 Velocity**				
		1361	755 **Step 14 Velocity**				
		1371	755 **Step 15 Velocity**				
		1381	755 **Step 16 Velocity** Adım *n* Hız Hareketin gerçekleşeceği hızı ayarlar. Adım hızı üç hareket tipi için de geçerlidir – mutlak pozisyon, artımlı pozisyon ve hız sayma. Motor her zaman adım hızına ulaşamayabilir. Kısa mesafedeki hareketler için adım hızına ulaşmadan önce yavaşlama başlayabilir. Eğer hareket yeterince uzunsa, motor hızı adım hızı ile sınırlanacaktır. Adım hızında bulunan işaret, motorun dönüş yönünü belirtmek için kullanılır. Mutlak Pozisyon tipinde ve Artımlı Pozisyon tipinde birçok karışık hareket için kullanılamaz.				
		1232	755 **Step 1 Accel**	Birimler:	Sn.	RW	Reel
		1242	755 **Step 2 Accel**	Varsayılan:	10.00		
		1252	755 **Step 3 Accel**	Min/Maks:	0.00/3600.00		
		1262	755 **Step 4 Accel**				
		1272	755 **Step 5 Accel**				
		1282	755 **Step 6 Accel**				
		1292	755 **Step 7 Accel**				
		1302	755 **Step 8 Accel**				
		1312	755 **Step 9 Accel**				
		1322	755 **Step 10 Accel**				
		1332	755 **Step 11 Accel**				
		1342	755 **Step 12 Accel**				
		1352	755 **Step 13 Accel**				
		1362	755 **Step 14 Accel**				
		1372	755 **Step 15 Accel**				
		1382	755 **Step 16 Accel** Adım *n* Hızlanma Sıfır ile sınıflandırma motor hızı arasındaki hızlanma süresini saniye olarak belirler. Motor, adım hızı parametresini kullanarak adım hızına doğru hızlanacaktır. Minimum hızlanma oranı sistem ataleti tarafından belirlenir. Mutlak Pozisyon tipinde ve Artımlı Pozisyon tipinde birçok karışık hareket için kullanılamaz.				

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1233	755 **Step 1 Decel**	Birimler:	Sn.	RW	Reel
		1243	755 **Step 2 Decel**	Varsayılan:	10.00		
		1253	755 **Step 3 Decel**	Min/Maks:	0.00/3600.00		
		1263	755 **Step 4 Decel**				
		1273	755 **Step 5 Decel**				
		1283	755 **Step 6 Decel**				
		1293	755 **Step 7 Decel**				
		1303	755 **Step 8 Decel**				
		1313	755 **Step 9 Decel**				
		1323	755 **Step 10 Decel**				
		1333	755 **Step 11 Decel**				
		1343	755 **Step 12 Decel**				
		1353	755 **Step 13 Decel**				
		1363	755 **Step 14 Decel**				
		1373	755 **Step 15 Decel**				
		1383	755 **Step 16 Decel** Adım *n* Yavaşlama Maksimum motor hızı ile sıfır hız arasındaki yavaşlama süresini saniye olarak belirler. Motor sıfır hız değerine doğru yavaşlayacaktır. Minimum yavaşlama oranı sistem ataleti tarafından belirlenir. Mutlak Pozisyon tipinde ve Artımlı Pozisyon tipinde birçok karışık hareket için kullanılamaz.				

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1234	755 **Step 1 Value**	Varsayılan:	0	RW	32-bit Tam Sayı
		1244	755 **Step 2 Value**	Min/Maks:	-2147483648/2147483647		
		1254	755 **Step 3 Value**				
		1264	755 **Step 4 Value**				
		1274	755 **Step 5 Value**				
		1284	755 **Step 6 Value**				
		1294	755 **Step 7 Value**				
		1304	755 **Step 8 Value**				
		1314	755 **Step 9 Value**				
		1324	755 **Step 10 Value**				
		1334	755 **Step 11 Value**				
		1344	755 **Step 12 Value**				
		1354	755 **Step 13 Value**				
		1364	755 **Step 14 Value**				
		1374	755 **Step 15 Value**				
		1384	755 **Step 16 Value** Adım *n* Değer Bu parametreler, hareket tipine ve işlemine bağlı olarak aşağıdaki anlamlardan birine sahip olabilir. Bu parametreler için mümkün olan anlamlar aşağıda verilmiştir. Diğer tüm tip/işlem kombinasyonları yok sayılacaktır. [Type] = Position Absolute (Mutlak Pozisyon) [Action] = Posit Blend (Karış. Poz), Wait Dig-in (Dij-Giriş Bekle) veya Step to Next (Sonr. Geç) [Value] Absolute Target Position (Mutlak Hedef Pozisyonu)'dur [Type] = Position Incremental (Artımlı Pozisyon) [Action] = Posit Blend (Karış. Poz), Wait Dig-in (Dij-Giriş Bekle) veya Step to Next (Sonr. Geç) [Value] Incremental Target Position (Artımlı Hedef Pozisyonu)'dur [Type] = Speed Profile (Hız Profili) [Action] = Posit Blend (Karış. Poz) [Value] Incremental Target Position (Artımlı Hedef Pozisyonu)'dur [Type] = Speed Profile (Hız Profili) [Action] = Time Blend (Karış Zam), Wait Dig-in (Dij-Gir Bekle) veya Step to Next (Sonr Geç) [Value] hareketi tamamlamak için gereken Toplam Zamandır. Zaman saniyenin 1/100'ü hassasiyetinde gösterilir (1000 = 10.00 saniye). Negatif değerler, zaman = 0 saniye (hareket yok) ile sonuçlanır [Type] = Speed Profile (Hız Profili) [Action] = Parameter Blend (Karış Parametre) [Value] bekleme parametresinde belirlenen parametre ayar noktası ile karşılaştırılacak parametre numarasıdır. Pozitif sayılar daha büyük kontrolü, negatif sayılar daha küçük kontrolü kullanacaktır.				

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1235	755 **Step 1 Dwell**	Birimler:	Sn.	RW	Reel
		1245	755 **Step 2 Dwell**	Varsayılan:	0.00		
		1255	755 **Step 3 Dwell**	Min/Maks:	-1.00/3600.00		
		1265	755 **Step 4 Dwell**				
		1275	755 **Step 5 Dwell**				
		1285	755 **Step 6 Dwell**				
		1295	755 **Step 7 Dwell**				
		1305	755 **Step 8 Dwell**				
		1315	755 **Step 9 Dwell**				
		1325	755 **Step 10 Dwell**				
		1335	755 **Step 11 Dwell**				
		1345	755 **Step 12 Dwell**				
		1355	755 **Step 13 Dwell**				
		1365	755 **Step 14 Dwell**				
		1375	755 **Step 15 Dwell**				
		1385	755 **Step 16 Dwell** Adım *n* Bekleme Hareketler arasındaki gecikmeyi ayarlar. P1210 [Profile Status] Bit 11 "Dwell", adım bekleme periyodunun etkin olduğunu ve zamanı tuttuğunu göstermek için ayarlanacaktır. Sıfır değeri beklemeyi devreden çıkartacaktır, negatif bir değer sonsuza kadar bekleyecektir. Tüm adımlarda bekleme kullanılamaz (örnek, birçok karışık hareket beklemeyi kullanamaz). Parametre karıştırma işlemi hareketine sahip bir hız tipi kullanıldığında, adım bekleme parametresi, değer parametresinde seçilen parametre ile karşılaştırmak üzere ayar noktası değerinin parametre numarasını içerecektir.				
		1236	755 **Step 1 Batch**	Varsayılan:	1	RW	32-bit Tam Sayı
		1246	755 **Step 2 Batch**	Min/Maks:	0/65535		
		1256	755 **Step 3 Batch**				
		1266	755 **Step 4 Batch**				
		1276	755 **Step 5 Batch**				
		1286	755 **Step 6 Batch**				
		1296	755 **Step 7 Batch**				
		1306	755 **Step 8 Batch**				
		1316	755 **Step 9 Batch**				
		1326	755 **Step 10 Batch**				
		1336	755 **Step 11 Batch**				
		1346	755 **Step 12 Batch**				
		1356	755 **Step 13 Batch**				
		1366	755 **Step 14 Batch**				
		1376	755 **Step 15 Batch**				
		1386	755 **Step 16 Batch** Adım *n* Grup Bir adımın ne kadar tekrarlanacağını ayarlar. Örneğin, iki değerindeki bir grup sayımı bir sonraki adıma başlamadan önce o adımın iki kez tekrarlanmasına neden olacaktır. Bu parametreler, aynı pozisyona sürekli olarak hareket etme anlamına geleceğinden dolayı mutlak pozisyon modları ile kullanılamaz. Bu parametreler birçok karışık hareket ile birlikte kullanılamaz (dig-in blend hariç), çünkü birçok karışık hareket için tekrar etmek yerine bir sonraki adıma geçiş gereklidir. Dig-in blend hareketleri bu parametreyi gereken dijital giriş geçişlerini belirlemek üzere kullanır. Sıfır adım grubu ayarı adımın sonsuza kadar tekrarlanmasına neden olacaktır.				

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1237 1247 1257 1267 1277 1287 1297 1307 1317 1327 1337 1347 1357 1367 1377 1387	755 **Step 1 Next** 755 **Step 2 Next** 755 **Step 3 Next** 755 **Step 4 Next** 755 **Step 5 Next** 755 **Step 6 Next** 755 **Step 7 Next** 755 **Step 8 Next** 755 **Step 9 Next** 755 **Step 10 Next** 755 **Step 11 Next** 755 **Step 12 Next** 755 **Step 13 Next** 755 **Step 14 Next** 755 **Step 15 Next** 755 **Step 16 Next** Adım *n* Sonraki Mevcut adım tamamlandıktan sonra gerçekleştirilecek olan adımı ayarlar. Herhangi bir grup tekrarlama çevrimi bittikten sonra mevcut adım tamamlanacaktır. Genel olarak, adımlar artan sıralama ile gerçekleştirilir, ancak bu bir gereksinim değildir. Bu parametreler Bitirme işlemine sahip bir adım için geçerli değildir, çünkü bu adım normalde adım hareketlerini sıralamasını sonlandırmak için kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	2 1/16	RW	32-bit Tam Sayı
		1238 1248 1258 1268 1278 1288 1298 1308 1318 1328 1338 1348 1358 1368 1378 1388	755 **Step 1 Action** 755 **Step 2 Action** 755 **Step 3 Action** 755 **Step 4 Action** 755 **Step 5 Action** 755 **Step 6 Action** 755 **Step 7 Action** 755 **Step 8 Action** 755 **Step 9 Action** 755 **Step 10 Action** 755 **Step 11 Action** 755 **Step 12 Action** 755 **Step 13 Action** 755 **Step 14 Action** 755 **Step 15 Action** 755 **Step 16 Action** Adım *n* İşlem Hareket tamamlandıktan sonra adım sonunda ne yapılacağını belirler. End (0) = End hareket sıralamasını durdurur. Step to Next (1) = Sonraki Adıma Geç belirlenen toplam süre içerisinde hızın yukarı/aşağı artışı tamamlandıktan sonra sonraki adıma geçer. Bekleme süresi ve gruplama uygulanır. Psn Blend (2) = Pozis Karıştır, mevcut pozisyon değer parametresinde belirlenmiş olan pozisyondan daha büyük olduğunda sonraki adıma geçer. Time Blend (3) = Süre Karıştır, toplam çalışma süresi değer parametresinde belirlenmiş olan süreden daha büyük olduğunda sonraki adıma geçer. Param Blend (4) = Param Karıştır iki parametrenin karşılaştırılması gerçekleştirildiğinde bir sonraki adıma geçer. Karşılaştırılacak olan parametreler değer ve bekleme parametrelerinde belirlenmiştir. DigIn Blend (5) = DigIn Blend, belirlenen sayıda artan (veya azalan) kenar (edge) uygulandıktan sonra bir sonraki adıma geçer. Grup parametresi dijital giriş kenar (edge) sayısını belirler. Wait DigIn (6) = DigIn Blend, dijital giriş yükselen (veya alçalan) kenar (edge) uygulandıktan sonra bir sonraki adıma geçer.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Step to Next" 0 = "End" 1 = "Step to Next" 2 = "Psn Blend" 3 = "Time Blend" 4 = "Param Blend" 5 = "DigIn Blend" 6 = "Wait DigIn"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1239	755 **Step 1 Dig In**	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		1249	755 **Step 2 Dig In**				
		1259	755 **Step 3 Dig In**				
		1269	755 **Step 4 Dig In**				
		1279	755 **Step 5 Dig In**				
		1289	755 **Step 6 Dig In**				
		1299	755 **Step 7 Dig In**				
		1309	755 **Step 8 Dig In**				
		1319	755 **Step 9 Dig In**				
		1329	755 **Step 10 Dig In**				
		1339	755 **Step 11 Dig In**				
		1349	755 **Step 12 Dig In**				
		1359	755 **Step 13 Dig In**				
		1369	755 **Step 14 Dig In**				
		1379	755 **Step 15 Dig In**				
		1389	755 **Step 16 Dig In**				
			Adım *n* Dijital Giriş Dijital giriş kaynaklarını ayarlar. Adım hareketi için adımların tamamı dijital giriş kullanmaz. Aşağıdaki tip ve işlem hareketleri, dijital giriş kaynaklarını kullanmak için dij-gir parametrelerini kullanır. Dijital girişin polaritesi (yükselen veya azalan kenar (edge)) P1217 [Prof DI Invert] tarafından ayarlanır. 1. [Type] Position Absolute (Mutlak Pozisyon) [Action] Wait DigIn (DijGir Bekle) 2. [Type] Position Incremental (Artımlı Pozisyon) [Action] Wait DigIn (DijGir Bekle) 3. [Type] Speed Profile (Hız Sayma) [Action] DigIn Blend (Dijital Giriş Karışım) 4. [Type] Speed Profile (Hız Sayma) [Action] Wait Blend (Dijital Giriş Bekle)				

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Kam (Camming)	**1390**	**755 PCAM Control** Pozisyon Kam (Camming) Kontrol Pozisyon CAM kontrol mantığını kontrol etmek için bit'leri ayarlar. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Cndtnl Hold, Unidirection, Reref Psn In, Offset En, Alt Slope, Aux Cam En, ReverseY Out, ReverseX In, Start Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Devrede Değil 1 = Devrede Bit 0 "Start" – Pozisyon CAM'ı başlatır Bit 1 "ReverseX In" – x-ekseni girişinin ters polaritesi (P1392 [PCAM Psn Select]) Bit 2 "ReverseY Out" – Bir sonraki çıkışın başlangıcındaki y-ekseninin ters polaritesi (P1473 [PCAM Psn Out]) Bit 3 "Aux Cam En" – Bir sonraki çevrimin başlangıcında yardımcı CAM profiline geçiş Bit 4 "Alt Slope" – Farklı bir eğim hesaplaması kullanır Bit 5 "Offset En" – Giriş ofset fonksiyonunu devreye alır (P1394 [PCAM Psn Ofst]) Bit 6 "Reref Psn In" – x-ekseninin yeniden referanslanmasına izin verir (P1392 PCAM Psn Select]) Bit 7 "Unidirection" – Tek yönlü çalışma kullanır Bit 8 "Cndtnl Hold" – Pozisyon referansı değişmişse hız regülatörünün entegratörünü dondurur. Bu bit'in noktadan noktaya hareket için ayarlanması önerilir.			RW	16-bit Tam Sayı
		1391	**755 PCAM Mode** Pozisyon Kam (Camming) Modu Bu parametre çalışma modunun tipini ayarlar. "Off" (0) – Pozisyon CAM fonksiyonunu devreden çıkarır "Single Step" (1) – Başlat (P1390 [PCAM Control]) parametresinin yükselen kenarında (edge), CAM profili 0 noktasından başlar ve x-ekseni tamamlandığı uç noktası tarafından belirlenen (P1405 [PCAM Main EndPnt] ve P1439 [PCAM Aux EndPnt]) son noktaya ulaşana kadar çalışır. Eğer x-ekseni sonrasında CAM aralığına geri gelirse, hiçbir işlem gerçekleşmez; profil mevcut durumda tamamlanmıştır ve Başlat (P1390 [PCAM Control]) kontrolü yeniden ayarlanana kadar yeniden başlatılmayacaktır. "Continuous" (2) – Başlat (P1390 [PCAM Control]) parametresinin yükselen kenarında (edge), CAM profili 0 noktasından başlar ve son noktaya (P1405 [PCAM Main EndPnt] ve P1439 [PCAM Aux EndPnt]) kadar çalışır ve sonrasında kontrol bit'i Başlat (P1390 [PCAM Control]) silinene kadar veya sonsuza kadar tekrarlamaya devam eder. "Persistent" (3) – Başlat (P1390 [PCAM Control]) parametresinin yükselen kenarında (edge), CAM profili 0 noktasından başlar ve son noktaya (P1405 [PCAM Main EndPnt] ve P1439 [PCAM Aux EndPnt]) kadar çalışır ve kontrol bit'i Başlat (P1390 [PCAM Control]) silinene kadar etkin durumda kalır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Off" 0 = "Off" 1 = "Single Step" 2 = "Continuous" 3 = "Persistent"	RW	32-bit Tam Sayı
		1392	**755 PCAM Psn Select** Pozisyon Kam (Camming) Pozisyon Seç Parametre x-ekseni için bir pozisyon kaynağı seçer.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1393 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1393	**755 PCAM Psn Stpt** Pozisyon Kam (Camming) Pozisyon Ayar Noktası Parametre pozisyon referansı seç (P1392 [PCAM Psn Select]) bu parametreyi seçtiğinde x-ekseni için pozisyon referansı sağlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		1394	**755 PCAM Psn Ofst** Pozisyon Kam (Camming) Pozisyon Ofset Parametre, ofset devreye alma kontrol bit'i (P1390 [PCAM Control]) ayarlandığında pozisyon ofset değerini x-eksenine sağlar. Ofset değeri x-ekseninde bir faz kayması veya pozisyon değişimi oluşturur ve anlık olarak CAM hızını değiştirir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Kam (Camming)	1395	755 **PCAM PsnOfst Eps** Pozisyon Kam (Camming) Pozisyon Ofset Eps (kenar/sn.) Parametre sanal enkoder fonksiyonu için saniyedeki kenar sayımını belirler. Değer, pozisyon ofset girişinin değişimine göre x-ekseni değişimini sınırlar.	Varsayılan: Min/Maks:	2000 0/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		1396	755 **PCAM Span X** Pozisyon Kam (Camming) Kapsamı X Ekseni Parametre, x-ekseninin kapsamına veya aralığına eşdeğer tam sayı sayımını verir.	Varsayılan: Min/Maks:	8192 0/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		1397	755 **PCAM Scale X** Pozisyon Kam (Camming) Ölçeği X Ekseni Parametre kapsam x'i (P1396 [PCAM Span X]), eğer bu parametre değeri 1'den daha büyükse genişletecek şekilde çarpar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.01/214748000.00	RW	Reel
		1398	755 **PCAM Span Y** Pozisyon Kam (Camming) Kapsamı Y Ekseni Parametre y-ekseninin kapsamında eşdeğer kenar sayısını verir. Değer, profilin maksimum dikey kapsamını temsil eden tam sayı sayımıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	8192 0/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		1399	755 **PCAM ScaleY Sel** Pozisyon Kam (Camming) Ölçeği Y Ekseni Seç Bu parametre, y-ekseni ölçeği için bir kaynak seçer.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1400 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1400	755 **PCAM ScaleYSetPt** Pozisyon Kam (Camming) Ölçeği Y Ekseni Ayar Noktası Parametre y ekseni seçimi (P1399 [PCAM ScaleY Sel]) bu parametreyi seçtiğinde y ekseni ölçeğini sağlar. y ölçeği, eğer y ölçek değeri 1'den büyükse y ekseni boyutunu büyütecek şekilde, y kapsamını çarpar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.00/214748000.00	RW	Reel
		1401	755 **PCAM VelScaleSel** Pozisyon Kam (Camming) Hız Ölçeği Seç Parametre hız ölçeği için bir kaynak seçer.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1402 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1402	755 **PCAM VelScaleSP** Pozisyon Kam (Camming) Hız Ölçeği Ayar Noktası Parametre hız ölçeği seçimi (P1401 [PCAM VelScaleSel]) bu parametreyi seçtiğinde hız ölçeğini verir. Hız ölçeği, hız ölçeği 1'den küçük olduğunda hız çıkışı (P1472) azalacak şekilde hız çıkışını (P1472 [PCAM Vel Out]) çarpar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	MPE 0.000100 0.000000/8.000000	RW	Reel
		1403	755 **PCAM Slope Begin** Pozisyon Kam (Camming) Eğim Başlangıç Parametre, CAM noktası 0'da başlangıç eğimini verir. Parametre sadece segment kübik tipte bir eğriyse kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+214748000.00	RW	Reel
		1404	755 **PCAM Slope End** Pozisyon Kam (Camming) Eğim Bitiş Parametre, CAM noktası 0'da bitiş eğimini verir. Parametre sadece segment hem ana hem de yardımcı CAM profiline kübik tipte bir eğriyse kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+214748000.00	RW	Reel
		1405	755 **PCAM Main EndPnt** Pozisyon Kam (Camming) Ana Bitiş Noktası Parametre, ana CAM profilinde kullanılan son CAM noktasının numarasını verir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 0/15	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Kam (Camming)	**1406**	**755 PCAM Main Types** Pozisyon Kam (Camming) Ana Tipler Her bit, ana CAM profilindeki her segment için eğri tipini ayarlar. Eğer bit silinirse, eğri ana CAM profilindeki segment noktasında doğrusaldır. Eğer bit ayarlanırsa, eğri ana CAM profilindeki segment noktasında kübiktir.			RW	32-bit Tam Sayı
		1407 **1409** **1411** **1413** **1415** **1417** **1419** **1421** **1423** **1425** **1427** **1429** **1431** **1433** **1435** **1437**	**755 PCAM Main Pt X 0** **755 PCAM Main Pt X 1** **755 PCAM Main Pt X 2** **755 PCAM Main Pt X 3** **755 PCAM Main Pt X 4** **755 PCAM Main Pt X 5** **755 PCAM Main Pt X 6** **755 PCAM Main Pt X 7** **755 PCAM Main Pt X 8** **755 PCAM Main Pt X 9** **755 PCAM Main PtX 10** **755 PCAM Main PtX 11** **755 PCAM Main PtX 12** **755 PCAM Main PtX 13** **755 PCAM Main PtX 14** **755 PCAM Main PtX 15** Pozisyon Kam (Camming) Ana Nokta X *n* Ana CAM profilindeki CAM noktası için x-koordinatı değerini verir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+220000000.00	RW	Reel
		1408 **1410** **1412** **1414** **1416** **1418** **1420** **1422** **1424** **1426** **1428** **1430** **1432** **1434** **1436** **1438**	**755 PCAM Main Pt Y 0** **755 PCAM Main Pt Y 1** **755 PCAM Main Pt Y 2** **755 PCAM Main Pt Y 3** **755 PCAM Main Pt Y 4** **755 PCAM Main Pt Y 5** **755 PCAM Main Pt Y 6** **755 PCAM Main Pt Y 7** **755 PCAM Main Pt Y 8** **755 PCAM Main Pt Y 9** **755 PCAM Main PtY 10** **755 PCAM Main PtY 11** **755 PCAM Main PtY 12** **755 PCAM Main PtY 13** **755 PCAM Main PtY 14** **755 PCAM Main PtY 15** Pozisyon Kam (Camming) Ana Nokta Y *n* Ana CAM profilindeki CAM noktası için y-koordinatı değerini verir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+220000000.00	RW	Reel

Opsiyonlar

	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	CubicCurve15	CubicCurve14	CubicCurve13	CubicCurve12	CubicCurve11	CubicCurve10	CubicCurve9	CubicCurve8	CubicCurve7	CubicCurve6	CubicCurve5	CubicCurve4	CubicCurve3	CubicCurve2	CubicCurve1	CubicCurve0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Kam (Camming)	1439	755 **PCAM Aux EndPnt** Pozisyon Kam (Camming) Yardımcı Bitiş Noktası Yardımcı CAM profilinde kullanılan son CAM noktasının numarasını verir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 1/15	RW	32-bit Tam Sayı
		1440	755 **PCAM Aux Types** Pozisyon Kam (Camming) Yardımcı Tipler			RW	32-bit Tam Sayı
		1441 1443 1445 1447 1449 1451 1453 1455 1457 1459 1461 1463 1465 1467 1469	755 **PCAM Aux Pt X 1** 755 **PCAM Aux Pt X 2** 755 **PCAM Aux Pt X 3** 755 **PCAM Aux Pt X 4** 755 **PCAM Aux Pt X 5** 755 **PCAM Aux Pt X 6** 755 **PCAM Aux Pt X 7** 755 **PCAM Aux Pt X 8** 755 **PCAM Aux Pt X 9** 755 **PCAM Aux PtX 10** 755 **PCAM Aux PtX 11** 755 **PCAM Aux PtX 12** 755 **PCAM Aux PtX 13** 755 **PCAM Aux PtX 14** 755 **PCAM Aux PtX 15** Pozisyon Kam (Camming) Yardımcı Nokta X *n* Yardımcı CAM profilindeki CAM noktası için x-koordinatı değerini verir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+220000000.00	RW	Reel
		1442 1444 1446 1448 1450 1452 1454 1456 1458 1460 1462 1464 1466 1468 1470	755 **PCAM Aux Pt Y 1** 755 **PCAM Aux Pt Y 2** 755 **PCAM Aux Pt Y 3** 755 **PCAM Aux Pt Y 4** 755 **PCAM Aux Pt Y 5** 755 **PCAM Aux Pt Y 6** 755 **PCAM Aux Pt Y 7** 755 **PCAM Aux Pt Y 8** 755 **PCAM Aux Pt Y 9** 755 **PCAM Aux PtY 10** 755 **PCAM Aux PtY 11** 755 **PCAM Aux PtY 12** 755 **PCAM Aux PtY 13** 755 **PCAM Aux PtY 14** 755 **PCAM Aux PtY 15** Pozisyon Kam (Camming) Yardımcı Nokta Y *n* Yardımcı CAM profilindeki CAM noktası için y-koordinatı değerini verir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+220000000.00	RW	Reel

Her bit, yardımcı CAM profilindeki her segment için eğri tipini ayarlar. Eğer bit silinirse, eğri yardımcı CAM profilindeki segment noktasında doğrusaldır. Eğer bit ayarlanırsa, eğri yardımcı CAM profilindeki segment noktasında kübiktir.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	CubicCurve15	CubicCurve14	CubicCurve13	CubicCurve12	CubicCurve11	CubicCurve10	CubicCurve9	CubicCurve8	CubicCurve7	CubicCurve6	CubicCurve5	CubicCurve4	CubicCurve3	CubicCurve2	CubicCurve1	Rezerve
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Kam (Camming)	1471	755 **PCAM Status** Pozisyon Kam (Camming) Durumu Pozisyon CAM mantığının durumunu gösterir.			Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		1472	755 **PCAM Vel Out** Pozisyon Kam (Camming) Hız Çıkışı Her ünite için çıkış hızını gösterir. Değer hız regülatörü ile bağlantı halindedir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 0.00/P27 [Motor NP Hertz] x 8 0.00/P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Okunur	Reel
		1473	755 **PCAM Poz Out** Pozisyon Kam (Camming) Pozisyon Çıkışı Çıkış pozisyonunu gösterir. Değer pozisyon regülatörü ile bağlantı halindedir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+220000000.00	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		1474	755 **DI PCAM Start** Dijital Giriş Pozisyon Kam (Camming) Başlat Pozisyon kam (camming) sıralamasını başlatmak için kullanılan dijital girişi seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar

	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Cndtnl Hold	Unidirection	Reref Psn In	Offset En	Alt Slope	Aux Cam En	ReverseY Out	ReverseX In	Start	In Cam	Persist Mode	Contins Mode	Single Mode
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Bit 0 "Single Mode" – Pozisyon CAM tek adım modundadır.
Bit 1 "Contins Mode" – Pozisyon CAM sürekli moddadır.
Bit 2 "Persist Mode" – Pozisyon CAM istikrarlı moddadır.
Bit 3 "In Cam" – X-ekseni tanımlanan profil içerisindedir.
Bit 4 "Start" – Pozisyon CAM başlatılmıştır.
Bit 5 "ReverseX In" – X-ekseni girişi ters çevrilmiştir.
Bit 6 "ReverseY Out" – Y-ekseni çıkışı ters çevrilmiştir.
Bit 7 "Aux Cam En" – Yardımcı CAM profili kullanılmaktadır.
Bit 8 "Alt Slope" – Değişimli eğim kullanılmaktadır.
Bit 9 "Offset En" – X-ekseni ofset devrededir.
Bit 10 "Reref Pos In" – X-pozisyon girişi yeniden referanslanmaktadır.
Bit 11 "Unidirection" – Pozisyon CAM tek yönlü moddadır.
Bit 12 "Cndtnl Hold" – Koşula bağlı entegratör tutma kullanılmaktadır.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sarma Pozisyonu	1500	755 **Roll Psn Config** Sarma Pozisyon Göstergesi Yapılandırması Sarma Pozisyon Gösterge fonksiyonu yapılandırması. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, EGR Seç, Rereference, Preset, Enable Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Devrede Değil 1 = Devrede Bit 0 "Enable" – Sarma Pozisyon Gösterge fonksiyonunu devreye alır. Bit 1 "Preset" – Bu bit için yükselen kenarda, P1504 [Roll Psn Preset] P1505 [Roll Psn Offset] içerisine yüklenir. Bit 2 "Rereference" – Mevcut pozisyonu etkilemeden P1511 [Roll Psn Offset] ofset değerinin değiştirilmesine izin verir. Bit 3 "EGR Select" – 0 = EGR pay olarak dişli oranı girişi ve payda olarak dişli oranı çıkışı ile. 1 = EGR pay olarak dişli oranı çıkışı ve payda olarak dişli oranı girişi ile.		RW	16-bit Tam Sayı
		1501	755 **Roll Psn Status** Sarma Pozisyon Göstergesi Durumu Sarma Pozisyon Gösterge fonksiyonu durumu. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rereference, Enable Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Devrede Değil 1 = Devrede Bit 0 "Enable" – Sarma Pozisyon Gösterge fonksiyonunun devreye alındığını onaylar. Bit 1 "Rereference" – P1511 [Roll Psn Offset] referansının aktif olduğunu onaylar.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		1502	755 **RP Psn Fdbk Stpt** Sarma Pozisyon Göstergesi Geri Besleme Ayar Noktası Toplam enkoder sayımı şeklinde pozisyon geri besleme değeri için bir nokta seti sağlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		1503	755 **RP Psn Fdbk Sel** Sarma Pozisyon Göstergesi Geri Besleme Seçimi Pozisyon geri beslemesi için kaynak veriyi seçer. Fonksiyon seçilen pozisyon geri besleme kaynağını baz alarak P1511 [RP Position Out] oluşturur.	Varsayılan: Min/Maks:	1502 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1504	755 **Roll Psn Preset** Sarma Pozisyon Göstergesi Ön Ayar Bir ön ayar pozisyon değeri sağlar. P1500 [Roll Psn Config] içerisinde Bit 1 "Preset" için yükselen kenarda, bu parametre değeri P1511 [RP Psn Out] içerisine yüklenir. Not: P1511 [RP Psn Out], P1509 [RP Unwind] ile sınırlanmıştır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		1505	755 **Roll Psn Offset** Sarma Pozisyon Göstergesi Ofset EPR sonrasında toplanan ve pozisyon geri beslemesinin fazının kesilmesinde kullanılan pozisyon ofset değerini sağlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		1506	755 **RP EPR Input** Sarma Pozisyonu Göstergesi Kenar (Edge)/Devir Girişi Motor enkoderi gibi fiziksel giriş cihazı için kenar (edge)/devir değerini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	4096 1/67108864	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sarma Pozisyonu	1507	755 **RP Rvls Input** Sarma Pozisyon Göstergesi Devir Girişi Giriş enkoderinin devrini ayarlar. Bu parametre, giriş devri ile çıkış (sanal) devri arasındaki dişli oranını çözümlemek için çıkış enkoderinin P1508 [RP Rvls Output] devri ile koordine edilmelidir. Giriş ile çıkış devri arasındaki oran her zaman tam sayı değerlere getirilebilir ve en düşük ortak çarpanlarına indirilmelidir.	Varsayılan: Min/Maks:	1 -/+1000000	RW	32-bit Tam Sayı
		1508	755 **RP Rvls Output** Sarma Pozisyon Göstergesi Devir Çıkışı Çıkış enkoderinin devrini ayarlar. Bu parametre, giriş devri ile çıkış (sanal) devri arasındaki dişli oranını çözümlemek için giriş enkoderinin P1507 [RP Rvls Input] devri ile koordine edilmelidir. Giriş ile çıkış devri arasındaki oran her zaman tam sayı değerlere getirilebilir ve en düşük ortak çarpanlarına indirilmelidir.	Varsayılan: Min/Maks:	1 1/4294967295	RW	32-bit Tam Sayı
		1509	755 **RP Unwind** Sarma Pozisyon Göstergesi Boşaltma Sayımı Bir sarma devri için sayma sayısını ayarlar. P1511 [RP Psn Output] bu sayım eksi 1'de sayar.	Varsayılan: Min/Maks:	4194304 1024/536870912	RW	32-bit Tam Sayı
		1510	755 **RP Unit Scale** Sarma Pozisyon Göstergesi Birim Ölçek P1511'in [RP Psn Output] gezer nokta çıkışı olan P1512 [RP Unit Out] için çarpanı sağlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00000 -/+220000000.00000	RW	Reel
		1511	755 **RP Psn Output** Sarma Pozisyon Göstergesi Pozisyon Çıkışı P1509 [RP Unwind] tarafından sınırlanan uzunlukta sarma pozisyonu çıkışı.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/4294967295	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		1512	755 **RP Unit Out** Sarma Pozisyon Göstergesi Birim Çıkışı P1511 [RP Psn Output] ile P1510 [RP Unit Scale] çarpılması ile sonuçlanan gezer nokta çıkışı	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+220000000.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Tork Arttırma	1515	755 **PsnTrqBst Ctrl** Pozisyon Yönlendirmeli Tork Kontrolü Pozisyon Yönlendirmeli Tork Yükseltme fonksiyonu için yapılandırma.		RW	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Boost Enable
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Bit 0 "Boost Enable" – Pozisyon Yönlendirmeli Tork Yükseltme fonksiyonunu devreye alır.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Tork Arttırma	1516	755 **PsnTrqBst Sts** Pozisyon Yönlendirmeli Tork Durumu Pozisyon Yönlendirmeli Tork Arttırma fonksiyonu için durum. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, In Position, Enabled Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Devrede Değil 1 = Devrede Bit 0 "Enabled" – Pozisyon Yönlendirmeli Tork Arttırmanın devreye alındığını onaylar. Bit 1 "In Position" – Seçilen pozisyon referansının hedef aralık içerisinde olduğunu gösterir (X1 ve X5 gibi).			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		1517	755 **PsnTrqBst RefSel** Pozisyon Yönlendirmeli Tork Arttırma Referans Seçimi Pozisyon referansı için bir kaynak veri seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	1511 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1518	755 **PsnTrqBstPsnOfst** Pozisyon Yönlendirmeli Tork Arttırma Pozisyon Ofseti Pozisyon referansı için toplanan ve fazının kesilmesinde kullanılan pozisyon ofsetini sağlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		1519	755 **PsnTrqBst UNWCnt** Pozisyon Yönlendirmeli Tork Arttırma Boşaltma Sayımı Bir sarma devri için sayma sayısını ayarlar. Seçilen pozisyon referansı dahili olarak bu eksi 1 değerde sarım yapar.	Varsayılan: Min/Maks:	4194304 1024/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		1520 1521 1522 1523 1524	755 **PsnTrqBst Ps X1** 755 **PsnTrqBst Ps X2** 755 **PsnTrqBst Ps X3** 755 **PsnTrqBst Ps X4** 755 **PsnTrqBst Ps X5** Pozisyon Yönlendirmeli Tork Arttırma Pozisyon X*n* Tork/pozisyon profili X1, X2, X3, X4 ve X5 için uç noktası pozisyon sayımının ve Y2, Y3 ve Y4 için karşılık gelen birim tork değerlerinin belirlenmesi ile oluşturulur. X1 ve X5 noktalarına karşılık gelen tork değerleri sıfırdır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		1525 1526 1527	755 **PsnTrqBst Trq Y2** 755 **PsnTrqBst Trq Y3** 755 **PsnTrqBst Trq Y4** Pozisyon Yönlendirmeli Tork Arttırma Tork Y*n* X1 ile X5 arasından gelen pozisyon profili artan sıralamaya sahip olmalıdır. Y2 ile Y4 arasından gelen tork profili sınırlama olmaksızın serbest forma sahiptir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+2.00	RW	Reel
		1528	755 **PsnTrqBst TrqOut** Pozisyon Yönlendirmeli Tork Arttırma Tork Çıkışı Pozisyon hedefindeki profilden alınan tork Pozisyon Yönlendirmeli Tork arttırma çıkışı.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+2.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Değişken Arttırma	1535	**VB Config** Değişken Arttırma Yapılandırması Değişken arttırma fonksiyonunu kontrol eder.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		1536	**VB Status** Değişken Arttırma Durumu Değişken arttırma fonksiyonu için durum bit'leri.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		1537	**VB Voltage** Değişken arttırma Voltajı V/Hz eğrisinin voltaj-ekseni kesişiminin çıkış değerini görüntüler. Değişken yükseltme fonksiyonu devreye alındığında, [VB Voltage] değeri, sürücü çalışırken değişken yükseltme fonksiyonunun ayarlarına göre arttırılır/azaltılır. Bu parametre, sürücü durmuş olduğunda ya da P1535 [VB Config] Bit 0 "VB Enable" = 0 olduğunda P60 [Start Acc Boost] ve P61 [Run Boost] parametresine eşittir.	Birimler: VAC Varsayılan: 0.0 Min/Maks: 0.0/460.0	Sadece Okunur	Reel

Opsiyonlar

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Minimum Freq	Flux Level	Rising Edge	Current Rate	VB Enable
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Bit 0 "VB Enable" – Değişken arttırma voltaj fonksiyonunu devreye alır.

Bit 1 "Current Rate" – Akım oranı tetikleme koşulu, P1549 [VB Current Hyst] parametresinin bir histerezis bandı ile P1550 [VB Cur Thresh] parametresinde ayarlanmış seviye tarafından tanımlanır. P1548 [VB Current Rate] parametresinin eğrisi, Bit 2 "Rising Edge" tarafından ya varsayılan azalan kenar ya da artan kenara ayarlanmıştır. Bu tetikleme koşulları karşılanırsa, P1536 [VB Status] Bit 3 "Current Trig" ayarlanır.

Bit 2 "Rising Edge" – Akım oranı tetikleme koşulu, 1549 [VB Current Hyst] parametresinin bir histerezis bandı ile P1550 [VB Cur Thresh] parametresinde ayarlanmış seviye tarafından tanımlanır. P1548 [VB Current Rate] parametresinin eğrisi, Bit 2 "Rising Edge" tarafından ya varsayılan azalan kenar ya da artan kenara ayarlanmıştır. Bu tetikleme koşulları karşılanırsa, P1536 [VB Status] Bit 3 "Current Trig" ayarlanır.

Bit 3 "Flux Level" – P1545 [VB Flux Thresh] parametresinin seviyesi tarafından tanımlanan akı tetikleme koşulunu ayarlar. P1547 [VB Filt Flux Cur] parametresi, P1545 [VB Flux Thresh] parametresinden daha büyük ya da eşit olursa, P1536 [VB Status] Bit 4 "Flux Trigger" ayarlanır.

Bit 4 "Minimum Freq" – P1 [Output Frequency] parametresinden türetilen minimum frekans tetikleme kaynağını ayarlar ve P1535 [VB Config] Bit 4 "Minimum Freq" ayarı tarafından devreye alınır. P1 [Output Frequency] parametresi, P1544 [VB Min Freq] parametresinden daha az ya da eşit olursa, P1536 [VB Status] Bit 5 "Freq Trigger" ayarlanır.

Opsiyonlar

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Hold Freq	Max Boost	Freq Trigger	Flux Trigger	Current Trig	Triggered	VB Timer	VB Enabled
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "VB Enabled" – Değişken arttırma voltaj fonksiyonu devreye alınmıştır.

Bit 1 "VB Timer" – P1538 [VB Time] parametresinin süresi dolmuştur.

Bit 2 "Triggered" – 1535 [VB Config] tarafından bir tetikleme fonksiyonunun devreye alındığını gösterir.

Bit 3 "Current Trig" – Bu tetikleme koşulu, P1549 [VB Current Hyst] parametresinin bir histerezis bandı ile P1550 [VB Cur Thresh] parametresi tarafından tanımlanır. P1548 [VB Current Rate] parametresinin eğrisi, P1535 [VB Config] Bit 2 "Rising Edge" tarafından ya varsayılan azalan kenar ya da artan kenara ayarlanmıştır. Bu tetikleme koşulları karşılanırsa, bu bit ayarlanır.

Bit 4 "Flux Trigger" – Bu tetikleme event'i, P1535 [VB Config] Bit 3 "Flux Level" tarafından devreye alınır. Tetikleme koşulu, P1550 [VB Flux Thresh] seviyesi tarafından tanımlanır. P1547 [VB Filt Flux Cur] parametresi, P1550 [VB Flux Thresh] parametresinden daha büyük ya da eşit olursa, P1536 [VB Status] Bit 4 "Flux Trigger" ayarlanır.

Bit 5 "Freq Trigger" – P1 [Output Frequency] parametresi, P1544 [VB Min Freq] parametresinden daha az ya da eşit olursa, bu tetikleme event'i devreye alınır.

Bit 6 "Max Boost" – Bu tetikleme event'i, P1537 [VB Voltage] parametresi, diğer tetikleme event'lerinden herhangi birisi P1537 [VB Voltage] parametresinin düşmesine neden olmadan önce P1540 [VB Maximum] parametresine ulaştığında devreye alınır.

Bit 7 "Hold Freq" – Çıkış frekansı, P1543 [VB Frequency] parametresinde tutulur.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Değişken Arttırma	1538	**VB Time** Değişken Arttırma Zaman Değişken voltaj Arttırma tetiklemesinin, bir sürücü başlatmasının ardından aktif hale geleceği zaman gecikmesini ayarlar. Bu parametre, sürücü çalışma durumuna girdiğinde geri saymaya başlar. Geçerli tetikleme koşulları sadece [VB Time] parametresinin bir tetikleme event'ine neden olma süresinin bitimini takip eden zaman içinde karşılanabilir. Bu zaman gecikmesi, P1540 [VB Maximum] ile bağlantılı tetikleme koşulunu etkilemez.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 1.0 0.0/100.0	RW	Reel
		1539	**VB Minimum** Değişken Artırma Minimum Değişken Arttırma voltaj fonksiyonu için minimum Arttırma voltajı seviyesini ayarlar. P1537 [VB Voltage] parametresi P1540 [VB Maximum] voltajına ulaşırsa ya da değişken Arttırma voltaj tetikleme event'lerinden biri meydana gelirse, P1537 [VB Voltage] parametresi, P1542 [VB Decel Rate] parametresine karşılık gelen bir oranda yavaşlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 2.0 0.0/200.0	RW	Reel
		1540	**VB Maximum** Değişken Arttırma Maximum Değişken arttırma voltaj fonksiyonu için maksimum Arttırma voltajı seviyesini ayarlar. P1537 [VB Voltage] parametresi [VB Maximum] voltajına ulaşırsa, [VB Voltage] parametresi, P1542 [VB Decel Rate] parametresine karşılık gelen bir oranda yavaşlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 10.0 0.0/200.0	RW	Reel
		1541	**VB Accel Rate** Değişken Arttırma Hızlanma Oranı Değişken arttırma voltaj fonksiyonu için P1537 [VB Voltage] parametresinin hızlanma oranını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	V/s 0.75 0.01/537.67	RW	Reel
		1542	**VB Decel Rate** Değişken Arttırma Yavaşlama Oranı Bir tetikleme event'inin ardından, değişken arttırma voltaj fonksiyonu için P1537 [VB Voltage] parametresinin yavaşlama oranını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	V/s 6.00 0.01/537.67	RW	Reel
		1543	**VB Frequency** Değişken Arttırma Frekans Değişken Arttırma voltaj fonksiyonu için ilk frekans referansını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 0.8 0.0/110.0	RW	Reel
		1544	**VB Min Freq** Değişken Arttırma Minimum Frekans Değişken Arttırma voltaj fonksiyonu için frekans referansı tetikleme seviyesini ayarlar. P1 [Output Frequency] parametresi [VB Min Freq] değerinin altına düştüğünde, P1536 [VB Status] Bit 5 "Freq Trigger" parametresi 1 olarak ayarlanır. Bu eşiği ve tetikleme event'ini devreye almak için: P1535 [VB Config] Bit 0 "VB Enable" parametresini 1 değerine ve Bit 4 "Minimum Freq" değerini 1'e ayarlayın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 0.5 0.0/110.0	RW	Reel
		1545	**VB Flux Thresh** Değişken Arttırma Akı Eşiği Değişken Arttırma voltaj fonksiyonu için akış akımı tetikleme seviyesini ayarlar. P1546 [VB Filt Flux Cur] parametresi [VB Flux Thresh] değerini aştığında, P1536 [VB Status] Bit 4 "Flux Trigger" parametresi 1 olarak ayarlanır. Bu eşiği ve tetikleme event'ini devreye almak için: P1535 [VB Config] Bit 0 "VB Enable" parametresini 1 değerine ve Bit 3 "Flux Level" değerini 1'e ayarlayın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 272.5 0.0/1420.0	RW	Reel
		1546	**VB Flux Lag Freq** Değişken Arttırma Gerileme Frekansı P6 [Flux Cur Fdbk] düşük geçişli filtrenin gerileme (kesme) frekansını ayarlar. Bu filtrenin çıkışı, P1547 [VB Filt Flux Cur] parametresinde görüntülenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 0.60 0.01/100.00	RW	Reel
		1547	**VB Filt Flux Cur** Değişken Arttırma Filtre Akı Akımı P6 [Flux Cur Fdbk] parametresinin filtrelenmiş versiyonu. P1546 [VB Flux Lag Freq] parametresi, düşük geçişli filtrenin kesme frekansını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 0.0/3000.0	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Değişken Arttırma	1548	**VB Current Rate** Değişken Arttırma Akım Oranı Çıkış akımı değişme oranı.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 -/+1000.0	Sadece Okunur	Reel
		1549	**VB Current Hyst** Değişken Arttırma Akım Histerezisi Değişken Arttırma voltaj fonksiyonu için histerezis seviyesini P1550 [VB Cur Thresh] civarında ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 -/+100.0	RW	Reel
		1550	**VB Cur Thresh** Değişken Arttırma Akım Eşiği Değişken arttırma voltaj fonksiyonu için P1548 [VB Current Rate] tetikleme seviyesini ayarlar. Bir sürücü başlatmasının ardından P1538 [VB Time] süresi sona erene dek tetikleme aktif değildir. P1535 [VB Config] Bit 2 "Rising Edge" = 0: Bir Arttırma voltajı tetikleme event'ine neden olabilmesi için, [VB Current Rate] değerinin önce [VB Cur Thresh] + P1549 [VB Current Hyst] parametresinden, sonra [VB Cur Thresh] değerinden geçmesi gereklidir. P1535 [VB Config] Bit 2 "Rising Edge" = 1: Bir Arttırma voltajı tetikleme event'ine neden olabilmesi için, P1548 [VB Current Rate] değerinin önce [VB Cur Thresh] – P1549 [VB Current Hyst] parametresinden, sonra [VB Cur Thresh] değerinden geçmesi gereklidir.	Varsayılan: Min/Maks:	-25.0 -/+1000.0	RW	Reel
		1551	**VB Rate Lag Freq** Değişken Arttırma Oran Gerileme Frekansı Akım büyüklüğü düşük geçişli filtresinin gerileme (kesme) frekansını ayarlar. Bu filtrenin çıkışı, P1548 [VB Current Rate] parametresinde görüntülenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 2.60 0.01/100.00	RW	Reel

		1560	Bkz. sayfa 126.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Mil Yönlendirme		**Önemli:** Mil Yönlendirme grubu bir uygulama için ayarlandığında, parametre ayarlarından sonraki herhangi bir değişiklik, değişikliklerin etkin olması için sürücü sıfırlamasını gerektirecektir.			
		1580	755 **SO Config** Mil Yönlendirme Yapılandırması		RW	16-bit Tam Sayı

Mil Yönlendirme fonksiyonu için seçenekleri yapılandırır.

İşlev, P35 [Motor Ctrl Mode]'un seçenek 3'e "Induction FV," 6 "PM FV," ya da 10 "IPM FV." P125 [Pri Vel Fdbk Sel] ayarlanmasını gerektirir ve P135 [Psn Fdbk Sel] de buna göre ayarlanmalıdır.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Ölçek Dönüştürme	ShortestPath	Recap Hm Psn	Home DI Inv	Home DI
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

Bit 0 "Home DI" – Ana Konum sinyalinin tipini seçer (İşaretçi Pals – Dijital Giriş Switch'i). 1 = Ana konum sinyali 0 = Z Kanalı.

Bit 1 "Home DI Inv" – Ana Konum Girişi için Yükselen/Azalan Kenar.

Bit 2 "Recap Hm Psnv" – Ana Konum pozisyonu yeniden yakalama. Güç ya da sürücü sıfırlamasından sonra sürücünün ana konumu bulmasına izin verir. Genellikle 1 "Enabled"a ayarlanır.

Bit 3 "ShortestPath" – Kat edilen en düşük mesafenin elde edilmesi için yönün çevrilmesine izin verir.

Bit 4 "Scale Invert" – Kullanıcı tanımlı birim değeri için hesaplamayı çevirir. P1587 [SO Cnts per Rvls] değeri yükseldikçe bu, çözünülürlüğü arttırır.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Mil Yönlendirme	1581	755 **S0 Status** Mil Yönlendirme Durumu Mil yönlendirme mantığının durumunu gösterir. Opsiyonlar: Rezerve (15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3), Orient Cplt (2), Mod (1), At S0 Speed (0) Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Devrede Değil 1 = Devrede Bit 0 "At S0 Speed" – Mil Yönlendirme hızında çalışan sürücü. Bit 1 "Mode" – Sürücü Mil Yönlendirme modunda. Bit 2 "Orient Cplt" – Seçilen Mil Yönlendirme pozisyonu.			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		1582	755 **S0 Setpoint** Mil Yönlendirme Ayar Noktası Kullanıcı tarafından belirlenen birimlerde istenen Mil Yönlendirme Pozisyonunu ayarlar. Eğer sıfırdan farklı bir değer gerekliyse P1590 [S0 Unit Out] değeri kullanılabilir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/536870912.00	RW	Reel
		1583	755 **S0 Offset** Mil Yönlendirme Ofset Ana Konum pozisyonu için ofset enkoder sayımını ayarlar. Bu değer, Ana Konum fonksiyonu çalıştırıldığında otomatik olarak yüklenir (genel olarak enerji verme sonrasında).	Varsayılan: Min/Maks:	0 -/+536870912	RW	32-bit Tam Sayı
		1584	755 **S0 EPR Input** Mil Yönlendirme Kenar (Edge)/Devir Girişi Enkoder için kenar (edge)/devir değerini gösterir. Örneğin dörtlü bir 1024 enkoder 4096 (4 x 1024)'e eşittir.	Varsayılan: Min/Maks:	4096 1/67108864	RW	32-bit Tam Sayı
		1585	755 **S0 Rvls Input** Mil Yönlendirme Devir Girişi Giriş dişli devirlerini çıkış dişli devirlerine göre ayarlar (**14**:1).	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 -/+1000000.00	RW	Reel
		1586	755 **S0 Rvls Output** Mil Yönlendirme Devir Çıkışı Çıkış dişli devirlerini giriş dişli devirlerine göre ayarlar (14:**1**).	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 1.00/2000000.00	RW	Reel
		1587	755 **S0 Cnts per Rvls** Mil Yönlendirme Sayım/Devir Çıkış dişlisinin sayım/devir değerini ayarlar. Genellikle P1584 [S0 EPR Input] x Dişli Oranı	Varsayılan: Min/Maks:	4096 1024/536870912	RW	32-bit Tam Sayı
		1588	755 **S0 Unit Scale** Mil Yönlendirme Birim Ölçeği P1589'u [S0 Position Out] kullanıcı tarafından belirlenen birimlere ölçekler. Genellikle İstenilen Birimler/P1587 [S0 Cnts per Rvls]'a ayarlanır.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00000 -/+220000000.00000	RW	Reel
		1589	755 **S0 Position Out** Mil Yönlendirme Pozisyon Çıkışı Çıkış dişlisinin mevcut pozisyonunu enkoder sayımı olarak görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/4294967295	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		1590	755 **S0 Unit Out** Mil Yönlendirme Birim Çıkışı Çıkış dişlisinin mevcut pozisyonunu kullanıcı tarafından ölçeklendirilen birimlerde görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 -/+220000000.00	Sadece Okunur	Reel
		1591	755 **S0 Accel Time** Mil Yönlendirme Hızlanma Süresi Pozisyonlama sırasında kullanılan hızlanma oranını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.00/3600.00	RW	Reel
		1592	755 **S0 Decel Time** Mil Yönlendirme Yavaşlama Süresi Pozisyonlama sırasında kullanılan yavaşlama oranını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.00/3600.00	RW	Reel
		1593	755 **S0 Fwd Vel Lmt** Mil Yönlendirme İleri Hız Limiti Pozisyonlama sırasında kullanılan ileri hızı ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz/RPM 30.00 0.00/40000.00	RW	Reel
		1594	755 **S0 Rev Vel Lmt** Mil Yönlendirme Geri Hız Limiti Pozisyonlama sırasında kullanılan geri hızı ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz/RPM -30.00 -40000.00/0.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Id Kompanzasyonu	**1600**	755 **Id Comp Enbl** Id Kompanzasyonu Devreye Al Id kompanzasyon hesaplamasını devreye alır veya devreden çıkarır. Bu seçim sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disable" 0 = "Disable" 1 = "Enable"	RW	32-bit Tam Sayı
		1601	755 **Id Comp Mtrng 1** Id Kompanzasyonu Motor Çalışması 1 Motor çalışması için Id kompanzasyon değerini (p.u. olarak) Iq = P1602 [IdCompMtrng 1 Iq] (p.u. olarak) ayarlar. Id kompanzasyonu = [Id Comp Mtrng 1] x IqCmd (p.u. olarak), IqCmd = 0 ve P1602 [IdCompMtrng 1 Iq] arasında için. 1.0 p.u. motor nominal akımına getirir. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 -/+1.0000	RW	Reel
		1602	755 **IdCompMtrng 1 Iq** Id Kompanzasyonu Motor Çalışması 1 Iq P1601'in [Id Comp Mtrng 1] (p.u. olarak) belirlendiği Iq değerini (p.u. olarak) ayarlar. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.2500 0.0000/5.0000	RW	Reel
		1603	755 **Id Comp Mtrng 2** Id Kompanzasyonu Motor Çalışması 2 Motor çalışması için Id kompanzasyon değerini (p.u. olarak) Iq = P1604 [IdCompMtrng 2 Iq] (p.u. olarak) ayarlar. Id kompanzasyonu = P1601 [Id Comp Mtrng 1] + (Id Comp Mtrng 2 – Id Comp Mtrng 1) x (IqCmd – IdCompMtrng 1 Iq) x 1/(IdCompMtrng 2 Iq – IdCompMtrng 1 Iq); IqCmd = IdCompMtrng 1 Iq ve IdCompMtrng 2 Iq arasında için. 1.0 p.u. motor nominal akımına ölçeklendirilir. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 -/+1.0000	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Id Kompanzasyonu	1604	755 **IdCompMtrng 2 Iq** Id Kompanzasyonu Motor Çalışması 2 Iq P1603'in [Id Comp Mtrng 2] (p.u. olarak) belirlendiği Iq değerini (p.u. olarak) ayarlar. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.5000 0.0000/5.0000	RW	Reel
		1605	755 **Id Comp Mtrng 3** Id Kompanzasyonu Motor Çalışması 3 Motor çalışması için Id kompanzasyon değerini (p.u. olarak) Iq = P1606 [IdCompMtrng 3 Iq] (p.u. olarak) ayarlar. Id kompanzasyonu = Id Comp Mtrng 2 + (Id Comp Mtrng 3 – Id Comp Mtrng 2) x (IqCmd – IdCompMtrng 2 Iq) x 1/(IdCompMtrng 3 Iq – IdCompMtrng 2 Iq); IqCmd = IdCompMtrng 2 Iq ve IdCompMtrng 3 Iq arasında için. 1.0 p.u. motor nominal akımına getirir. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 -/+1.0000	RW	Reel
		1606	755 **IdCompMtrng 3 Iq** Id Kompanzasyonu Motor Çalışması 3 Iq P1605'in [Id Comp Mtrng 3] (p.u. olarak) belirlendiği Iq değerini (p.u. olarak) ayarlar. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.7500 0.0000/5.0000	RW	Reel
		1607	755 **Id Comp Mtrng 4** Id Kompanzasyonu Motor Çalışması 4 Motor çalışması için Id kompanzasyon değerini (p.u. olarak) Iq = P1608 [IdCompMtrng 4 Iq] (p.u. olarak) ayarlar. Id kompanzasyonu = Id Comp Mtrng 3 + (Id Comp Mtrng 4 – Id Comp Mtrng 3) x (IqCmd – IdCompMtrng 3 Iq) x 1/(IdCompMtrng 4 Iq – IdCompMtrng 3 Iq); IqCmd = IdCompMtrng 3 Iq ve IdCompMtrng 4 Iq arasında için. 1.0 p.u. motor nominal akımına getirir. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 -/+1.0000	RW	Reel
		1608	755 **IdCompMtrng 4 Iq** Id Kompanzasyonu Motor Çalışması 4 Iq P1607'nin [Id Comp Mtrng 4] (p.u. olarak) belirlendiği Iq değerini (p.u. olarak) ayarlar. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	1.0000 0.0000/5.0000	RW	Reel
		1609	755 **Id Comp Mtrng 5** Id Kompanzasyonu Motor Çalışması 5 Motor çalışması için Id kompanzasyon değerini (p.u. olarak) Iq = P1610 [IdCompMtrng 5 Iq] (p.u. olarak) ayarlar. Id kompanzasyonu = Id Comp Mtrng 4 + (Id Comp Mtrng 5 – Id Comp Mtrng 4) x (IqCmd – IdCompMtrng 4 Iq) x 1/(IdCompMtrng 5 Iq – IdCompMtrng 4 Iq); IqCmd = IdCompMtrng 4 Iq ve IdCompMtrng 5 Iq arasında için. 1.0 p.u. motor nominal akımına ölçeklendirilir. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 -/+1.0000	RW	Reel
		1610	755 **IdCompMtrng 5 Iq** Id Kompanzasyonu Motor Çalışması 5 Iq P1609'un [Id Comp Mtrng 5] (p.u. olarak) belirlendiği Iq değerini (p.u. olarak) ayarlar. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	1.2500 0.0000/5.0000	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Id Kompanzasyonu	1611	755 **Id Comp Mtrng 6** Id Kompanzasyonu Motor Çalışması 6 Motor çalışması için Id kompanzasyon değerini (p.u. olarak) Iq = P1612 [IdCompMtrng 6 Iq] (p.u. olarak) ayarlar. Id kompanzasyonu = Id Comp Mtrng 5 + (Id Comp Mtrng 6 – Id Comp Mtrng 5) x (IqCmd – IdCompMtrng 5 Iq) x 1/(IdCompMtrng 6 Iq – IdCompMtrng 5 Iq); IqCmd = IdCompMtrng 5 Iq ve IdCompMtrng 6 Iq arasında için. 1.0 p.u. motor nominal akımına getirir. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 -/+1.0000	RW	Reel
		1612	755 **IdCompMtrng 6 Iq** Id Kompanzasyonu Motor Çalışması 6 Iq P1611'in [Id Comp Mtrng 6] (p.u. olarak) belirlendiği Iq değerini (p.u. olarak) ayarlar. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	1.5000 0.0000/5.0000	RW	Reel
		1613	755 **Id Comp Regen 1** Id Kompanzasyonu Rejen 1 Rejeneratif çalışma için P1614 Iq = IdCompRegen 1 Iq (p.u. olarak) değerinde Id kompanzasyon değerini (p.u. olarak) ayarlar. Id kompanzasyonu = Id Comp Regen 1 x IqCmd (p.u. olarak); IqCmd = 0 ve IdCompRegen 1 Iq arasında için. 1.0 p.u. motor nominal akımına getirir. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 -/+1.0000	RW	Reel
		1614	755 **IdCompRegen 1 Iq** Id Kompanzasyonu Rejen 1 Iq P1613'ün [Id Comp Regen 1] (p.u. olarak) belirlendiği Iq değerini (p.u. olarak) ayarlar. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.2500 0.0000/5.0000	RW	Reel
		1615	755 **Id Comp Regen 2** Id Kompanzasyonu Rejen 2 Rejeneratif çalışma için P1616 Iq = IdCompRegen 2 Iq (p.u. olarak) değerinde Id kompanzasyon değerini (p.u. olarak) ayarlar. Id kompanzasyonu = Id Comp Regen 1 + (Id Comp Regen 2 – Id Comp Regen 1) x (IqCmd – IdCompRegen 1 Iq) x 1/ (IdCompRegen 2 Iq – IdCompRegen 1 Iq); IqCmd = IdCompRegen 1 Iq ve IdCompRegen 2 Iq arasında için. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 -/+1.0000	RW	Reel
		1616	755 **IdCompRegen 2 Iq** Id Kompanzasyonu Rejen 2 Iq P1615'in [Id Comp Regen 2] (p.u. olarak) belirlendiği Iq değerini (p.u. olarak) ayarlar. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.5000 0.0000/5.0000	RW	Reel
		1617	755 **Id Comp Regen 3** Id Kompanzasyonu Rejen 3 Rejeneratif çalışma için P1618 Iq = IdCompRegen 3 Iq (p.u. olarak) değerinde Id kompanzasyon değerini (p.u. olarak) ayarlar. Id kompanzasyonu = Id Comp Regen 2 + (Id Comp Regen 3 – Id Comp Regen 2) x (IqCmd – IdCompRegen 2 Iq) x 1/ (IdCompRegen 3 Iq – IdCompRegen 2 Iq); IqCmd = IdCompRegen 2 Iq ve IdCompRegen 3 Iq arasında için. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 -/+1.0000	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Id Kompanzasyonu	1618	755 **IdCompRegen 3 Iq** Id Kompanzasyonu Rejen 3 Iq P1617'nin [Id Comp Regen 3] (p.u. olarak) belirlendiği Iq değerini (p.u. olarak) ayarlar. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Cntrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.7500 0.0000/5.0000	RW	Reel
		1619	755 **Id Comp Regen 4** Id Kompanzasyonu Rejen 4 Rejeneratif çalışma için P1620 Iq = IdCompRegen 4 Iq (p.u. olarak) değerinde Id kompanzasyon değerini (p.u. olarak) ayarlar. Id kompanzasyonu = Id Comp Regen 3 + (Id Comp Regen 4 – Id Comp Regen 3) x (IqCmd – IdCompRegen 3 Iq) x 1/ (IdCompRegen 4 Iq – IdCompRegen 3 Iq); IqCmd = IdCompRegen 3 Iq ve IdCompRegen 4 Iq arasında için. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 -/+1.0000	RW	Reel
		1620	755 **IdCompRegen 4 Iq** Id Kompanzasyonu Rejen 4 Iq P1619'un [Id Comp Regen 4] (p.u. olarak) belirlendiği Iq değerini (p.u. olarak) ayarlar. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	1.0000 0.0000/5.0000	RW	Reel
		1621	755 **Id Comp Regen 5** Id Kompanzasyonu Rejen 5 Rejeneratif çalışma için P1622 Iq = IdCompRegen 5 Iq (p.u. olarak) değerinde Id kompanzasyon değerini (p.u. olarak) ayarlar. Id kompanzasyonu = Id Comp Regen 4 + (Id Comp Regen 5 – Id Comp Regen 4) x (IqCmd – IdCompRegen 4 Iq) x 1/ (IdCompRegen 5 Iq – IdCompRegen 4 Iq); IqCmd = IdCompRegen 4 Iq ve IdCompRegen 5 Iq arasında için. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 -/+1.0000	RW	Reel
		1622	755 **IdCompRegen 5 Iq** Id Kompanzasyonu Rejen 5 Iq P1621'in [Id Comp Regen 5] (p.u. olarak) belirlendiği Iq değerini (p.u. olarak) ayarlar. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	1.2500 0.0000/5.0000	RW	Reel
		1623	755 **Id Comp Regen 6** Id Kompanzasyonu Rejen 6 Rejeneratif çalışma için P1624 Iq = IdCompRegen 6 Iq (p.u. olarak) değerinde Id kompanzasyon değerini (p.u. olarak) ayarlar. Id kompanzasyonu = Id Comp Regen 5 + (Id Comp Regen 6 – Id Comp Regen 5) x (IqCmd – IdCompRegen 5 Iq) x 1/ (IdCompRegen 6 Iq – IdCompRegen 5 Iq); IqCmd = IdCompRegen 5 Iq ve IdCompRegen 6 Iq arasında için. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 -/+1.0000	RW	Reel
		1624	755 **IdCompRegen 6 Iq** Id Kompanzasyonu Rejen 6 Iq P1623'ün [Id Comp Regen 6] (p.u. olarak) belirlendiği Iq değerini (p.u. olarak) ayarlar. Bu parametre sadece motor kontrol modu flux vector induction (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 "Induction FV") için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	1.5000 0.0000/5.0000	RW	Reel

		1629	Parametre no. 1629 ve 1637…1645 için sayfa 63'a bakın.
		1630	Parametre no. 1630…1636, 1646 ve 1647 için sayfa 60'ye bakın.
		1648	Parametre no. 1648…1661 için sayfa 55'ye bakın.

Port 10 ve Port 11 Parametreleri

Bu bölüm PowerFlex 750-Serisi Port 10 ve 11 sürücü parametrelerini listeler ve açıklar. Parametreler bir Operatör Arayüzü (HIM) kullanılarak programlanabilir (görüntüleme/düzenleme). Parametreleri görüntülemek ve düzenlemek amacıyla Operatör Arayüzünün kullanılması hakkında daha fazla bilgi için Gelişmiş PowerFlex 7-Sınıfı Operatör Arayüzü (HIM) Kullanım Kılavuzu, yayın 20HIM-UM001'e bakın. Alternatif olarak, programlama DriveTools™ yazılım ve kişisel bir bilgisayar kullanılarak da gerçekleştirilebilir.

Konu	Sayfa
İnvertör Genel (Port 10) Parametreleri	204
İnvertör n (Port 10) Parametreleri	206
Konvertör (Port 11) Genel Parametreleri	209
Konvertör n (Port 11) Parametreleri	211
Ön Şarj (Port 11) Genel Parametreleri	215
Ön Şarj n (Port 11) Parametreleri	217

İnvertör Genel (Port 10) Parametreleri

İnvertör Genel parametreleri, sadece PowerFlex 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler için geçerlidir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
İNVERTÖR GENEL	Sistem Değerleri	1	755 (8+) **Sys Rated Amps** Sistem Amperi Sürücünün sürekli akım değerini görüntüler. Bu parametre Port 0'da sürücü için P21 [Rated Amps] içerisinde görüntülenen değer ile aynıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.00 0.00/5000.00	Sadece Okunur	Reel
		2	755 (8+) **Sys Rated Volts** Sistem Voltajı Sürücünün giriş voltajı sınıfı (400, 480, 600, 690, vb). Bu parametre Port 0'da sürücü için P20 [Rated Volts] içerisinde görüntülenen değer ile aynıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 0.00 0.00/690.00	Sadece Okunur	Reel
		3 4 5	755 (8+) **I1 Rated Amps** 755 (8+) **I2 Rated Amps** 755 (8+) **I3 Rated Amps** İnvertör *n* Amperi İnvertör *n*'nin sürekli akım değeri. Sürekli akım değeri, Port 0'daki sürücü için P305 [Voltage Class] ve P306 [Duty Rating] parametresinin değerine bağlı olarak değişir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.00 0.00/1000.00	Sadece Okunur	Reel
		21	755 (8+) **Effctv I Rating** Etkin İnvertör Akım Değeri Etkin invertör akım değerini ayarlar. N-1 işletimi sırasında, etkin invertör akım sınıflandırması P21 [Rated Amps] parametresinden azaltılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 0.0/5000.0	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
İNVERTÖR GENEL	Durum	10	755 (8+) **Online Status** Online (çevrimiçi) Durum İnvertörün ana kontrol kartı ile başarılı bir şekilde fiber optik haberleşme kurup kurmadığını gösterir.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		12	755 (8+) **Fault Status** Hata Durumu İnvertörde bir hata durumu olup olmadığını gösterir. İnvertör 1 için mevcut durumda hangi hata koşullarının bulunduğunu görüntülemek için P105'e [I1 Fault Status] bakınız. Hata ve alarm kodları ile ilgili daha fazla bilgi için, bkz. Bölüm 6.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		13	755 (8+) **Alarm Durumu** Alarm Durumu İnvertörde bir alarm durumu olup olmadığını gösterir. İnvertör 1 için mevcut durumda hangi alarm koşullarının bulunduğunu görüntülemek için P107'ye [I1 Alarm Status] bakınız. Hata ve alarm kodları ile ilgili daha fazla bilgi için bakınız Bölüm 6.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar (Bit 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0): Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve İnvertör 2 İnvertör 1

Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0

0 = Aktif Değil
1 = Aktif

Opsiyonlar (Bit 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0): Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve İnvertör 2 İnvertör 1

Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0

0 = Hata Yok
1 = Hatalı

Opsiyonlar (Bit 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0): Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve Rezerve İnvertör 2 İnvertör 1

Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0

0 = Alarm Yok
1 = Alarm Var

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
İNVERTÖR GENEL	Ölçüm	18	755 (8+) **Ground Current** Toprak Akımı Motor AC çıkışı için toprak akımı. Bu değer toplam çıkış akımı baz alınarak hesaplanır (sürücünün U, V ve W fazları). Üç faz dengelendiğinde, ideal durumda toprak akımı sıfıra yakındır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 0.0/5000.0	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
İNVERTÖR GENEL	Yapılandırma	20	755 (8+) **Recfg Acknowledg** Yeniden Yapılandırma Onayı N-1 işletimi ya da sürücü sınıflandırma değişikliği için sürücü yeniden yapılandırmasını onaylar. 1 "Acknowledge" (1) ayarlandığında – Hata F361 "N-1 See Manual" ve hata F362 "Rerate See Manual" silinir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ready" 0 = "Ready" 1 = "Acknowledge"	RW	32-bit Tam Sayı

		21	Bkz. sayfa 204.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
İNVERTÖR GENEL	Test noktaları	30 32	755 (8+) **Testpoint Sel 1** 755 (8+) **Testpoint Sel 2** Test noktası 1, 2 Seçimi [Testpoint Val *n*] için bir kaynak seçer. Fabrika tarafından genel olarak teşhis amaçlı kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/65535	RW	32-bit Tam Sayı
		31 33	755 (8+) **Testpoint Val 1** 755 (8+) **Testpoint Val 2** Test noktası 1, 2 Değeri [Testpoint Sel *n*] tarafından seçilen verileri görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0.000000 -/+220000000.000000	Sadece Okunur	Reel

İnvertör *n* (Port 10) Parametreleri

İnvertör n parametreleri sadece PowerFlex 755 Pano 8 ve daha büyük sürücüler için geçerlidir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
İNVERTÖR N	Durum	105 205 305	755 (8+) **I1 Fault Status** 755 (8+) **I2 Fault Status** 755 (8+) **I3 Fault Status** İnvertör *n* Hata Durumu		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

İnvertör *n* için o anda hangi hata durumlarının mevcut olduğunu gösterir. Bu hata kodları hakkında bilgi için bkz. Bölüm 6 – İnvertör (Port 10) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük).

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	WBrd Fault	VBrd Fault	UBrd Fault	Incompat PS	DC Bus Imbal	Incomp Brdn	Incomp WBrd	Incomp VBrd	Incomp UBrd	NTC Open	PSBrdOvrTemp	PLI OvrTemp	CT Harness	SysPSOverCur	Sys PS Low	IPwrIF PSLow	Main PS Low	HS OvrTemp	IGBT OvrTemp	Topraklama Arızası	Bus Overvolt	Overcur WNeg	Overcur WPos	Overcur VNeg	Overcur VPos	Overcur UNeg	Overcur UPos	ThermalConst	Comm Loss	Fault Q Full
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Hata Yok
1 = Hata

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
İNVERTÖR N	Durum	107 207 307	755 (8+) **I1 Alarm Status** 755 (8+) **I2 Alarm Status** 755 (8+) **I3 Alarm Status** İnvertör *n* Alarm Durumu		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

İnvertör *n* için o anda hangi alarm durumlarının mevcut olduğunu gösterir. Bu alarm kodları hakkında bilgi için bkz. Bölüm 6 – İnvertör (Port 10) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük)

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	HSFan Slow	HSFan PS Low	Cur Offset W	Cur Offset V	Cur Offset U	Rezerve	HS OvrTemp	IGBT OvrTemp	DC Bus Imbal	InFan2 Slow	InFan1 Slow	Sys PS Low	Rezerve
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Alarm Yok
1 = Alarm Var

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
İNVERTÖR N	Ölçüm	115 215 315	755 (8+) **I1 U Phase Curr** 755 (8+) **I2 U Phase Curr** 755 (8+) **I3 U Phase Curr** İnvertör *n* U Faz Akımı İnvertör *n* terminal T1'de (U fazı) çıkış akımı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 -/+3000.0	Sadece Okunur	Reel
		116 216 316	755 (8+) **I1 V Phase Curr** 755 (8+) **I2 V Phase Curr** 755 (8+) **I3 V Phase Curr** İnvertör *n* V Faz Akımı İnvertör *n* terminal T2'de (V fazı) çıkış akımı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 -/+3000.0	Sadece Okunur	Reel
		117 217 317	755 (8+) **I1 W Phase Curr** 755 (8+) **I2 W Phase Curr** 755 (8+) **I3 W Phase Curr** İnvertör *n* W Faz Akımı İnvertör *n* terminal T3'te (W fazı) çıkış akımı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 -/+3000.0	Sadece Okunur	Reel
		118 218 318	755 (8+) **I1 Gnd Current** 755 (8+) **I2 Gnd Current** 755 (8+) **I3 Gnd Current** İnvertör *n* Topraklama Akımı Motora olan AC çıkışı için toprak akımı. Değer, invertör *n* için çıkış akımlarına (U, V ve W fazları) bağlı olarak hesaplanır. Üç faz dengelendiğinde, ideal durumda topraklama akımı sıfıra yakındır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 -/+3000.0	Sadece Okunur	Reel
		119 219 319	755 (8+) **I1 DC Bus Volt** 755 (8+) **I2 DC Bus Volt** 755 (8+) **I3 DC Bus Volt** İnvertör *n* DC Bara Voltajı İnvertör *n* tarafından ölçülen DC bara voltajı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VDC 0.00 0.00/1200.00	Sadece Okunur	Reel
		120 220 320	755 (8+) **I1 Heatsink Temp** 755 (8+) **I2 Heatsink Temp** 755 (8+) **I3 Heatsink Temp** İnvertör *n* Heatsink (soğutucu) Sıcaklığı İnvertör *n* için heatsink (soğutucu) sıcaklığı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 0.0 -/+200.0	Sadece Okunur	Reel
		121 221 321	755 (8+) **I1 IGBT Temp** 755 (8+) **I2 IGBT Temp** 755 (8+) **I3 IGBT Temp** İnvertör *n* IGBT Sıcaklığı İnvertör *n*'nin IGBT yüzey sıcaklığı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 0.0 -/+200.0	Sadece Okunur	Reel
		124 224 324	755 (8+) **I1 HSFan Speed** 755 (8+) **I2 HSFan Speed** 755 (8+) **I3 HSFan Speed** İnvertör *n* Heatsink (soğutucu) Fan Hızı İnvertör *n* için heatsink (soğutucu) fanının ölçülen hızı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 0.0 0.0/7200.0	Sadece Okunur	Reel
		125 225 325	755 (8+) **I1 InFan 1 Speed** 755 (8+) **I2 InFan 1 Speed** 755 (8+) **I3 InFan 1 Speed** İnvertör *n* 1 Dahili Fan 1 Hızı İnvertör *n* için dahili karıştırma fanı 1'in ölçülen hızı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 0.0 0.0/7200.0	Sadece Okunur	Reel
		126 226 326	755 (8+) **I1 InFan 2 Speed** 755 (8+) **I2 InFan 2 Speed** 755 (8+) **I3 InFan 2 Speed** İnvertör *n* Dahili Fan 2 Hızı İnvertör *n* için dahili karıştırma fanı 2'nin ölçülen hızı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 0.0 0.0/7200.0	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
İNVERTÖR N	Önleyici Bakım	127 227 327	755 (8+) **I1 PredMainReset** 755 (8+) **I2 PredMainReset** 755 (8+) **I3 PredMainReset** İnvertör *n* Önleyici Bakım Sıfırlama İnvertör *n*'nin heatsink (soğutucu) fanı ya da dahili karıştırma fanları için geçen çalışma süresinin sıfırlanmasına izin verir. Süre sıfırlandıktan sonra, bu parametrenin değeri 0 "Ready" değerine döner. "Hs Fan Life" (1) – İnvertör *n* üzerindeki heatsink (soğutucu) fanı için ([I*n* HSFanElpsdLif] parametresinde gösterilen) geçen çalışma süresini sıfırlar. "In Fan Life" (2) – İnvertör *n* üzerindeki dahili karıştırma fanları için ([I*n* InFanElpsdLif] parametresinde gösterilen) geçen çalışma süresini sıfırlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ready" 0 = "Ready" 1 = "HS Fan Life" 2 = "In Fan Life"	RW	32-bit Tam Sayı
		128 228 328	755 (8+) **I1 HSFanElpsdLif** 755 (8+) **I2 HSFanElpsdLif** 755 (8+) **I3 HSFanElpsdLif** İnvertör *n* Heatsink (soğutucu) Fan Geçen Ömür İnvertör *n* üzerindeki heatsink (soğutucu) fanının çalışmış olduğu süre. Bu değer, [I*n* PredMainReset] kullanılarak sıfırlanabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/220000000.00	Sadece Okunur	Reel
		129 229 329	755 (8+) **I1 InFanElpsdLif** 755 (8+) **I2 InFanElpsdLif** 755 (8+) **I3 InFanElpsdLif** İnvertör *n* Dahili Fan Geçen Ömür İnvertör *n* üzerindeki invertör karıştırma fanlarının çalışmış olduğu süre. Bu değer, [I*n* PredMainReset] kullanılarak sıfırlanabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/220000000.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
İNVERTÖR N	Test noktaları	140 142 240 242 340 342	755 (8+) **I1 Testpt Sel 1** 755 (8+) **I1 Testpt Sel 2** 755 (8+) **I2 Testpt Sel 1** 755 (8+) **I2 Testpt Sel 2** 755 (8+) **I3 Testpt Sel 1** 755 (8+) **I3 Testpt Sel 2** İnvertör *n* Test noktası Seçimi 1, 2 [I*n* Testpt Val *n*] için bir kaynak seçer. Fabrika tarafından genel olarak teşhis amaçlı kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/65535	RW	32-bit Tam Sayı
		141 143 241 243 341 343	755 (8+) **I1 Testpt Val 1** 755 (8+) **I1 Testpt Val 2** 755 (8+) **I2 Testpt Val 1** 755 (8+) **I2 Testpt Val 2** 755 (8+) **I3 Testpt Val 1** 755 (8+) **I3 Testpt Val 2** İnvertör *n* Test noktası Değeri 1, 2 [I*n* Testpt Sel *n*] tarafından seçilen verileri görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0.000000 -/+220000000.000000	Sadece Okunur	Reel

Konvertör (Port 11) Genel Parametreleri

Konvertör Genel parametreleri, sadece PowerFlex 755 AC Girişli Pano 8 ve daha büyük sürücüler için geçerlidir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KONVERTÖR GENEL	Sistem Değerleri	1	755 (8+) **Sys Rated Amps** Sistem Amperi Konvertör sisteminin sürekli akım değerini görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.00 0.00/5000.00	Sadece Okunur	Reel
		2	755 (8+) **Sys Rated Volts** Sistem Volt Konvertör sisteminin giriş voltajı değeri (400, 480, 600, 690, vb).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 0.00 0.00/690.00	Sadece Okunur	Reel
		3 4 5	755 (8+) **C1 Rated Amps** 755 (8+) **C2 Rated Amps** 755 (8+) **C3 Rated Amps** Konvertör *n* Amperi Konvertör *n*'nin sürekli akım değeri. AC Girişli sürücüler ile kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.00 0.00/3000.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
KONVERTÖR GENEL	Durum	10	755 (8+) **Online Status** Online (çevrimiçi) Durum Konvertörün ana kontrol kartı ile başarılı bir şekilde fiber optik haberleşme kurup kurmadığını gösterir.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		12	755 (8+) **Fault Status** Hata Durumu Konvertörde bir hata durumu olup olmadığını gösterir. Konvertör *n* için o anda hangi hata durumlarının mevcut olduğunu görüntülemek için [C*n* Fault Status*n*] parametresine bakın.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		13	755 (8+) **Alarm Status** Alarm Durumu Konvertörde bir alarm durumu olup olmadığını gösterir. Konvertör *n* için o anda hangi alarmların mevcut olduğunu görüntülemek için [C*n* Alarm Status*n*] parametresine bakın.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Konvertör 2	Konvertör 1
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Aktif Değil
1 = Aktif

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Konvertör 2	Konvertör 1
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Hata Yok
1 = Hata

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Konvertör 2	Konvertör 1
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Alarm Yok
1 = Alarm Var

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KONVERTÖR GENEL	Yapılandırma	16	755 (8+) **Gnd Cur Flt Lvl** Toprak Akımı Hata Seviyesi Konvertör sistemi toprak akımı hata eşik tepe değeri. Eğer giriş topraklama akımı tepe değeri herhangi bir konvertör üzerinde bu eşik değeri beş çevrim boyunca geçerse konvertör hata verecektir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 600.0 0.0/3000.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KONVERTÖR GENEL	Ölçüm	20	755 (8+) **L1 Phase Curr** Faz 1 Akımı Konvertör sistemi AC hattı 1 (R) RMS giriş akımı. Tüm online konvertörlerden gelen tüm hat 1 (R) faz akımlarının toplamıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 0.0/15000.0	Sadece Okunur	Reel
		21	755 (8+) **L2 Phase Curr** Faz 2 Akımı Konvertör sistemi AC hattı 2 (S) RMS giriş akımı. Tüm online konvertörlerden gelen tüm hat 2 (S) faz akımlarının toplamıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 0.0/15000.0	Sadece Okunur	Reel
		22	755 (8+) **L3 Phase Curr** Faz 3 Akımı Konvertör sistemi AC hattı 3 (T) RMS giriş akımı. Tüm online konvertörlerden gelen tüm hat 3 (T) faz akımlarının toplamıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 0.0/15000.0	Sadece Okunur	Reel
		23	755 (8+) **Heatsink Temp** Heatsink (soğutucu) Sıcaklığı Konvertör sistemi heatsink (soğutucu) sıcaklığı. Bu tüm online konvertörlerden gelen maksimum heatsink (soğutucu) sıcaklığıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 0.0 -/+200.0	Sadece Okunur	Reel
		24	755 (8+) **SCR Temp** SCR Sıcaklığı Konvertör sistemi SCR sıcaklığı. Bu tüm online konvertörlerden gelen maksimum SCR sıcaklığıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 0.0 -/+200.0	Sadece Okunur	Reel
		25	755 (8+) **Gate Board Temp** Ateşleme Kartı Sıcaklığı Konvertör sistemi ateşleme kartı sıcaklığı. Bu tüm online konvertörlerden gelen maksimum ateşleme kartı sıcaklığıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 0.0 -/+200.0	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KONVERTÖR GENEL	Test noktaları	30 32	755 (8+) **Testpoint Sel 1** 755 (8+) **Testpoint Sel 2** Test noktası 1, 2 Seçimi [Testpoint Val *n*] için bir kaynak seçer. Fabrika tarafından genel olarak teşhis amaçlı kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/65535	RW	32-bit Tam Sayı
		31 33	755 (8+) **Testpoint Val 1** 755 (8+) **Testpoint Val 2** Test noktası 1, 2 Değeri [Testpoint Sel *n*] tarafından seçilen verileri görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0.000000 -/+220000000.000000	Sadece Okunur	Reel

Konvertör *n* (Port 11) Parametreleri

Konvertör *n* parametreleri, sadece PowerFlex 755 AC Girişli Pano 8 ve daha büyük sürücüler için geçerlidir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
KONVERTÖR N	Durum	105 205 305	755 (8+) **C1 Fault Status1** 755 (8+) **C2 Fault Status1** 755 (8+) **C3 Fault Status1** Konvertör *n* Hata Durumu 1		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Konvertör *n* için o anda hangi hata durumlarının mevcut olduğunu gösterir. Bu hata kodları hakkında bilgi için bkz. Bölüm 6 – Konvertör (Port 11) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük).

Opsiyonlar	Rezerve	BFuseHarness	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Line Fuse L3	Line Fuse L2	Line Fuse L1	LFuseHarness	CT Harness	DC Bus Short	DC Bus Open	Firmware Flt	Comm Loss	Güç Kaynağı	Brd NTCShort	Brd NTC Open	Brd OvrTemp	HS NTC Short	HS NTC Open	Topraklama Arızası	Overcurrent	Single Phase	Line Freq	Line Dip	HS OvrTemp	SCR OvrTemp	Precharge	Fault Q Full
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

KONVERTÖR N	Durum	106 206 306	755 (8+) **C1 Fault Status2** 755 (8+) **C2 Fault Status2** 755 (8+) **C3 Fault Status2** Konvertör *n* Hata Durumu 2		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Konvertör *n* için o anda hangi hata durumlarının mevcut olduğunu gösterir. Bu hata kodları hakkında bilgi için bkz. Bölüm 6 – Konvertör (Port 11) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük).

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Line Loss	AC Line High	Command Stop	BFuse Neg	BFuse Pos
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

KONVERTÖR N	Durum	107 207 307	755 (8+) **C1 Alarm Status1** 755 (8+) **C2 Alarm Status1** 755 (8+) **C3 Alarm Status1** Konvertör *n* Alarm Durumu 1		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Konvertör *n* için o anda hangi alarm durumlarının mevcut olduğunu gösterir. Bu alarm kodları hakkında bilgi için bkz. Bölüm 6 – Konvertör (Port 11) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük)

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Single Phase	Line Freq	Minimum Line	Line Dip	Rezerve	TVSS Blown	HS OvrTemp	SCR OvrTemp	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Phase LossL3	Phase LossL2	Phase LossL1	Precharge
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KONVERTÖR N	Ölçüm	115 215 315	755 (8+) **C1 L1 Phase Curr** 755 (8+) **C2 L1 Phase Curr** 755 (8+) **C3 L1 Phase Curr** Konvertör *n* Faz 1 Akımı Konvertör *n* terminal L1 (R fazı) üzerinde mevcut olan giriş akımı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 -/+9000.0	Sadece Okunur	Reel
		116 216 316	755 (8+) **C1 L2 Phase Curr** 755 (8+) **C2 L2 Phase Curr** 755 (8+) **C3 L2 Phase Curr** Konvertör *n* Faz 2 Akımı Konvertör *n* terminal L2 (S fazı) üzerinde mevcut olan giriş akımı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 -/+9000.0	Sadece Okunur	Reel
		117 217 317	755 (8+) **C1 L3 Phase Curr** 755 (8+) **C2 L3 Phase Curr** 755 (8+) **C3 L3 Phase Curr** Konvertör *n* Faz 3 Akımı Konvertör *n* terminal L3 (T fazı) üzerinde mevcut olan giriş akımı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 -/+9000.0	Sadece Okunur	Reel
		118 218 318	755 (8+) **C1 Gnd Current** 755 (8+) **C2 Gnd Current** 755 (8+) **C3 Gnd Current** Konvertör *n* Toprak Akımı AC girişin konvertör *n*'ye RMS toprak akımı. Gösterilen değer, konvertör *n* sürücü giriş akımlarının (L1, L2 ve L3) toplamına bağlıdır. Üç faz dengelendiğinde, ideal durumda toprak akımı sıfıra yakındır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.0 -/+9000.0	Sadece Okunur	Reel
		119 219 319	755 (8+) **C1 DC Bus Volt** 755 (8+) **C2 DC Bus Volt** 755 (8+) **C3 DC Bus Volt** Konvertör *n* DC Bara Voltajı Konvertör *n* tarafından ölçülen DC bara voltajı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VDC 0.0 0.0/1200.0	Sadece Okunur	Reel
		120 220 320	755 (8+) **C1 Heatsink Temp** 755 (8+) **C2 Heatsink Temp** 755 (8+) **C3 Heatsink Temp** Konvertör *n* Heatsink (soğutucu) Sıcaklığı Konvertör *n* Heatsink (soğutucu) Sıcaklığı	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 0.0 -/+200.0	Sadece Okunur	Reel
		121 221 321	755 (8+) **C1 SCR Temp** 755 (8+) **C2 SCR Temp** 755 (8+) **C3 SCR Temp** Konvertör *n* SCR Frekansı Konvertör *n* için tüm SCR'lerin maksimum sıcaklığı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 0.0 -/+200.0	Sadece Okunur	Reel
		122 222 322	755 (8+) **C1 GateBoardTemp** 755 (8+) **C2 GateBoardTemp** 755 (8+) **C3 GateBoardTemp** Konvertör *n* Ateşleme Kartı Sıcaklığı Konvertör *n* için ateşleme kartı sıcaklığı	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 0.0 -/+200.0	Sadece Okunur	Reel
		123 223 323	755 (8+) **C1 AC Line Freq** 755 (8+) **C2 AC Line Freq** 755 (8+) **C3 AC Line Freq** Konvertör *n* AC giriş Frekansı Konvertör *n*'nin AC giriş frekansı	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 0.0 0.0/100.0	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KONVERTÖR N	Ölçüm	125 225 325	755 (8+) **C1 L12 Line Volt** 755 (8+) **C2 L12 Line Volt** 755 (8+) **C3 L12 Line Volt** Konvertör *n* Faz 1 ile 2 arası Voltajı Konvertör *n* için L1 ile L2 arası fazdan faza RMS voltajı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 0.0 0.0/850.0	Sadece Okunur	Reel
		126 226 326	755 (8+) **C1 L23 Line Volt** 755 (8+) **C2 L23 Line Volt** 755 (8+) **C3 L23 Line Volt** Konvertör *n* Faz 2 ile faz 3arası Voltajı Konvertör *n* için L2 ile L3 arası fazdan faza RMS voltajı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 0.0 0.0/850.0	Sadece Okunur	Reel
		127 227 327	755 (8+) **C1 L31 Line Volt** 755 (8+) **C2 L31 Line Volt** 755 (8+) **C3 L31 Line Volt** Konvertör *n* Faz 3 ile faz 1 arası Voltajı Konvertör *n* için L3 ile L1 arası fazdan faza RMS voltajı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 0.0 0.0/850.0	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KONVERTÖR N	Önleyici Bakım	137 237 337	755 (8+) **C1 PredMainReset** 755 (8+) **C2 PredMainReset** 755 (8+) **C3 PredMainReset** Konvertör *n* Önleyici Bakım Sıfırlama Konvertör *n* kabin fanı için geçen çalışma süresinin sıfırlanmasına izin verir. Süre sıfırlandıktan sonra, bu parametrenin değeri 0 "Ready" değerine döner.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ready" 0 = "Ready" 1 = "Cb Fan Life"	RW	Reel
		138 238 338	755 (8+) **C1 CbFanElpsdLif** 755 (8+) **C2 CbFanElpsdLif** 755 (8+) **C3 CbFanElpsdLif** Konvertör *n* Kabin Fanı Geçen Ömür Konvertör *n* için kabin fanının çalışmış olduğu süre. Bu değer, [C*n* PredMainReset] kullanılarak sıfırlanabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.000 0.000/2200000.000	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KONVERTÖR N	Test noktaları	140 142 240 242 340 342	755 (8+) **C1 Testpt Sel 1** 755 (8+) **C1 Testpt Sel 2** 755 (8+) **C2 Testpt Sel 1** 755 (8+) **C2 Testpt Sel 2** 755 (8+) **C3 Testpt Sel 1** 755 (8+) **C3 Testpt Sel 2** Konvertör *n* Test noktası Seçimi 1, 2 [C*n* Testpt Val *n*] için bir kaynak seçer. Fabrika tarafından genel olarak teşhis amaçlı kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/65535	RW	32-bit Tam Sayı
		141 143 241 243 341 343	755 (8+) **C1 Testpt Val 1** 755 (8+) **C1 Testpt Val 2** 755 (8+) **C2 Testpt Val 1** 755 (8+) **C2 Testpt Val 2** 755 (8+) **C3 Testpt Val 1** 755 (8+) **C3 Testpt Val 2** Konvertör *n* Test noktası Verisi 1, 2 [C*n* Testpt Sel *n*] tarafından seçilen verileri görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0.000000 -/+220.000000	Sadece Okunur	Reel

Ön Şarj (Port 11) Genel Parametreleri

Ön Şarj Genel parametreleri, sadece PowerFlex 755 Ortak DC Girişli Pano 8 ve daha büyük sürücüler için geçerlidir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ÖN ŞARJ GENEL	Sistem Değerleri	1	755 (8+) **Sys Rated Amps** Sistem Amperi Ön şarj sisteminin sürekli akım değerini görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.00 0.00/5000.00	Sadece Okunur	Reel
		2	755 (8+) **Sys Rated Volts** Sistem Volt Ön şarj sisteminin giriş voltajı (400, 480, 600, 690, vb).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 0.00 0.00/690.00	Sadece Okunur	Reel
		3 4 5	755 (8+) **P1 Rated Amps** 755 (8+) **P2 Rated Amps** 755 (8+) **P3 Rated Amps** Ön Şarj *n* Amperi Ön şarj birimi *n*'nin sürekli akım değeri. Ortak DC Girişli sürücüler ile kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 0.00 0.00/3000.00	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
ÖN ŞARJ GENEL	Durum	10	755 (8+) **Online Status** Online (çevrimiçi) Durum Ön şarj biriminin ana kontrol kartı ile başarılı bir şekilde fiber optik haberleşme kurup kurmadığını gösterir.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		12	755 (8+) **Fault Status** Hata Durumu Ön şarj biriminde bir hata durumu olup olmadığını gösterir. Ön şarj *n* için o anda hangi hata durumlarının mevcut olduğunu görüntülemek için [P*n* Fault Status*n*] parametresine bakın.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		13	755 (8+) **Alarm Status** Alarm Durumu Ön şarj biriminde bir alarm durumu olup olmadığını gösterir. Ön şarj *n* için o anda hangi alarmların mevcut olduğunu görüntülemek için [P*n* Alarm Status*n*] parametresine bakın.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Precharge 2	Precharge 1
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Aktif Değil
1 = Aktif

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Precharge 2	Precharge 1
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Hata Yok
1 = Hata

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Precharge 2	Precharge 1
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Alarm Yok
1 = Alarm Var

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ÖN ŞARJ GENEL	Ölçüm	18	755 (8+) **Main DC Bus Volt** Ana DC Bara Voltajı Ana DC bara voltajını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VDC 0.00 0.oo/1200.00	RW	Reel
		25	755 (8+) **Gate Board Temp** Ateşleme Kartı Sıcaklığı Ön şarj sistemi ateşleme kartı sıcaklığı. Bu, tüm online (çevrimiçi) ön şarj birimlerinden gelen maksimum ateşleme kartı sıcaklığıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 0.0 -/+200.0	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ÖN ŞARJ GENEL	Test noktaları	30 32	755 (8+) **Testpoint Sel 1** 755 (8+) **Testpoint Sel 2** Test noktası 1, 2 Seçimi [Testpoint Val *n*] için bir kaynak seçer. Fabrika tarafından genel olarak teşhis amaçlı kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/65535	RW	32-bit Tam Sayı
		31 33	755 (8+) **Testpoint Val 1** 755 (8+) **Testpoint Val 2** Test noktası 1, 2 Değeri [Testpoint Sel *n*] tarafından seçilen verileri görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0.000000 -/+220000000.000000	Sadece Okunur	Reel

Ön Şarj *n* (Port 11) Parametreleri

Ön Şarj *n* parametreleri, sadece PowerFlex 755 Ortak DC Girişli Pano 8 ve daha büyük sürücüler için geçerlidir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
ÖN ŞARJ N	Durum	104 204 304	755 (8+) **P1 Board Status** 755 (8+) **P2 Board Status** 755 (8+) **P3 Board Status** Ön Şarj *n* Kart Durumu Ön şarj kartı için durum bit'leri.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	ReadyToReset	Flash Update	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Flash Failed	MCS AuxInput	MCS UVDlyOut	MCSSprgChgOt	MCSShntRelOt	MCSClsCilOut	Ext FaultRst	Ext Inhibit	Ext Opn/Cls	Fan Out	DoorLock Out	DoorLock In	BusNegFuseIn	BusPosFuseIn	Discnnct Out	Discnnct In	DC Bus OK	240VACPresnt	Rezerve	Alarm	Faulted	MCS Opening	Prechrg Done	MCS Closing	Ready
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

Bit 0 "Ready" – CB kontrol cihazı, ön şarj sekansına başlamaya hazırdır. Durdurma girişi aktif değildir, 240 VAC mevcuttur, yük ayırıcı kompakt şalter (MCS) yardımcı kontağı açıktır, ayırma kapalıdır ve herhangi bir hata mevcut değildir.
Bit 1 "MCS Closing" – Ön şarj sekansı devam ediyor ancak tamamlanmadı.
Bit 2 "Prechrg Done" – Ön şarj tamamlandı ve MCS kapandı.
Bit 3 "MCS Opening" – MCS, açılma sürecinde.
Bit 4 "Faulted" – Bir hata meydana geldi ve hata sözcüğünde numaralandı.
Bit 5 "Alarm" – Bir alarm meydana geldi ve alarm sözcüğünde numaralandı.
Bit 7 "240VACPresnt" – 240/VAC güç kaynağı mevcut. Eşik %85 ya da 204/VAC'dir.
Bit 8 "DC Bus OK" – 0 = DC bara voltajı tolerans dışında. 1 = DC bara voltajı tolerans içinde.
Bit 9 "Discnnct In" – 0 = Yardımcı switch kapalı. 1 = Yardımcı switch açık.
Bit 10 "Discnnct Out" – 0 = Röle kapalı. 1 = Röle açık.
Bit 11 "BusPosFuseIn" – 0 = Sigorta yanmış. 1 = Sigorta sağlam.
Bit 12 "BusNegFuseIn" – 0 = Sigorta yanmış. 1 = Sigorta sağlam.
Bit 13 "DoorLock In" – 0 = Kapı açık. 1 = Kapı kapalı.
Bit 14 "DoorLock Out" – 0 = Kapı solenoid rölesi kapalı. 1 = Kapı solenoid rölesi açık.
Bit 15 "Fan Out" – 0 = Fan açık. 1 = Fan kapalı.
Bit 16 "Ext Opn/Cls" – 0 = Aktif değil (ortağa bağlı ya da açık). 1 = Aktif (24/VDC uygulanmış).
Bit 17 "Ext Inhibit" – 0 = Durmuş (ortağa bağlı ya da açık). 1 = Durmamış (24/VDC uygulanmış). Seviye duyarlı. Fiber optik haberleşme online (çevrimiçi) olduğunda yol sayılır.
Bit 18 "Ext FaultRst" – 0 = Aktif değil (ortağa bağlı ya da açık). 1 = Aktif (24/VDC uygulanmış).
Bit 19 "MCSClsCilOut" – 0 = Röle kapalı. 1 = Röle açık.
Bit 20 "MCSShntRelOt" – 0 = Röle kapalı. 1 = Röle açık.
Bit 21 "MCSSprgChgOt" – 0 = Röle kapalı. 1 = Röle açık.
Bit 22 "MCS UVDlyOut" – 0 = Röle kapalı. 1 = Röle açık.
Bit 23 "MCS AuxInput" – 0 = MCS yardımcı kontağı açık. 1 = MCS yardımcı kontağı kapalı.
Bit 24 "Flash Failed" – Flash güncelleme prosesi sırasında bir hata meydana geldi.
Bit 30 "Flash Update" – Ön şarj kontrol cihazı, flash güncelleme modunda.
Bit 31 "ReadyToReset" – Flash güncelleme prosesi sona erdi ve ön şarj kontrol cihazı bir sıfırlama komutu için bekliyor.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
ÖN ŞARJ N	Durum	105 205 305	755 (8+) **P1 Fault Status1** 755 (8+) **P2 Fault Status1** 755 (8+) **P3 Fault Status1** Ön Şarj *n* Hata Durumu 1 Ön şarj *n* için o anda hangi hata durumlarının mevcut olduğunu gösterir. Bu hata kodları hakkında bilgi için bkz. Bölüm 6 – Konvertör (Port 11) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük).		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	MCSAuxCntact	MCSCloseFail	MCSShuntTrip	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	BusUnderVolt	DiscnnectErr	240VAC Loss	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Precharge
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		

0 = Yanlış
1 = Doğru

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
		106 206 306	755 (8+) **P1 Fault Status2** 755 (8+) **P2 Fault Status2** 755 (8+) **P3 Fault Status2** Ön Şarj *n* Hata Durumu 2 Ön şarj *n* için o anda hangi hata durumlarının mevcut olduğunu gösterir. Bu hata kodları hakkında bilgi için bkz. Bölüm 6 – Konvertör (Port 11) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük).		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Fault Q Full	Rezerve	Rezerve	Rezerve	BusNgFuseFlt	BusPsFuseFlt	BusFuseHrnss	Bus Shorted	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Firmware Flt	Comm Loss	Pwr Supp Flt	Brd NTCShort	Brd NTC Open	Brd OvrTemp	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	MCS Closed
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		

0 = Yanlış
1 = Doğru

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
		107 207 307	755 (8+) **P1 Alarm Status1** 755 (8+) **P2 Alarm Status1** 755 (8+) **P3 Alarm Status1** Ön Şarj *n* Alarm Durumu 1 Ön şarj *n* için o anda hangi alarm durumlarının mevcut olduğunu gösterir. Bu alarm kodları hakkında bilgi için bkz. Bölüm 6 – Konvertör (Port 11) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük)		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Door Open	Bus Overvolt	BusUnderVolt	DiscnnctOpen	240VAC Loss	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Bus Dip	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Precharge
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		

0 = Yanlış
1 = Doğru

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ÖN ŞARJ N	Ölçüm	**110** **210** **310**	755 (8+) **P1 DC Bus Volts** 755 (8+) **P2 DC Bus Volts** 755 (8+) **P3 DC Bus Volts** Ön Şarj *n* DC Bara Voltajı İnvertör kapasitör sırasındaki DC voltajı gösterir. Bu voltaj, ön şarj rezistörleri ve kontaktöründen sonraki bir noktada ölçülür.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VDC 0.0 0.0/1200.0	Sadece Okunur	Reel
		111 **211** **311**	755 (8+) **P1 Main DC Volts** 755 (8+) **P2 Main DC Volts** 755 (8+) **P3 Main DC Volts** Ön Şarj *n* Ana DC Voltajı Sürücüye giden giriş DC voltajını gösterir. Bu voltaj, ön şarj rezistörleri ve kontaktöründen önce, sürücüye girişte ölçülür.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VDC 0.0 0.0/1200.0	Sadece Okunur	Reel
		112 **212** **312**	755 (8+) **P1 240VSplyVolts** 755 (8+) **P2 240VSplyVolts** 755 (8+) **P3 240VSplyVolts** Ön Şarj *n* 240 V Kaynak Voltajı 240/VAC kontrol transformatörünün RMS çıkış voltajını gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 0.0 0.0/500.0	Sadece Okunur	Reel
		122 **222** **322**	755 (8+) **P1 GateBoardTemp** 755 (8+) **P2 GateBoardTemp** 755 (8+) **P3 GateBoardTemp** Ön Şarj *n* Ateşleme Kartı Sıcaklığı Ön şarj *n* için ateşleme kartı sıcaklığı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	DereceC 0.0 -/+200.0	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ÖN ŞARJ N	Önleyici Bakım	**137** **237** **337**	755 (8+) **P1 PredMainReset** 755 (8+) **P2 PredMainReset** 755 (8+) **P3 PredMainReset** Ön Şarj *n* Önleyici Bakım Sıfırlama Ön şarj *n* kabin fanı için geçen çalışma süresinin sıfırlanmasına izin verir. Süre sıfırlandıktan sonra, bu parametrenin değeri 0 "Ready" değerine döner.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ready" 0 = "Ready" 1 = "Cb Fan Life"	RW	Reel
		138 **238** **338**	755 (8+) **P1 CbFanElpsdLif** 755 (8+) **P2 CbFanElpsdLif** 755 (8+) **P3 CbFanElpsdLif** Ön Şarj *n* Kabin Fanı Geçen Ömür Ön şarj *n* için kabin fanının çalışmış olduğu süre. Bu değer, [P*n* PredMainReset] kullanılarak sıfırlanabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.000 0.000/2200000.000	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ÖN ŞARJ N	Test noktaları	140 142 240 242 340 342	755 (8+) **P1 Testpt Sel 1** 755 (8+) **P1 Testpt Sel 2** 755 (8+) **P2 Testpt Sel 1** 755 (8+) **P2 Testpt Sel 2** 755 (8+) **P3 Testpt Sel 1** 755 (8+) **P3 Testpt Sel 2** Ön Şarj *n* Test noktası Seçimi 1, 2 [P*n* Testpt Val *n*] için bir kaynak seçer. Fabrika tarafından genel olarak teşhis amaçlı kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/65535	RW	32-bit Tam Sayı
		141 143 241 243 341 343	755 (8+) **P1 Testpt Val 1** 755 (8+) **P1 Testpt Val 2** 755 (8+) **P2 Testpt Val 1** 755 (8+) **P2 Testpt Val 2** 755 (8+) **P3 Testpt Val 1** 755 (8+) **P3 Testpt Val 2** Ön Şarj *n* Test noktası Verisi 1, 2 [P*n* Testpt Sel *n*] tarafından seçilen verileri görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0.000000 -/+220.000000	Sadece Okunur	Reel

Entegre Özellik ve Seçenek Modüllü Parametreleri

Bu bölüm PowerFlex 750-Serisi sürücüsü entegre özellik ve seçenek modülü parametrelerini listeler ve açıklar. Parametreler bir Operatör Arayüzü (HIM) kullanılarak programlanabilir (görüntüleme/düzenleme). Parametreleri görüntülemek ve düzenlemek amacıyla Operatör Arayüzünün kullanılması hakkında daha fazla bilgi için Gelişmiş PowerFlex 7-Sınıfı Operatör Arayüzü (HIM) Kullanım Kılavuzu, yayın 20HIM-UM001'e bakın. Alternatif olarak, programlama DriveTools™ yazılım ve kişisel bir bilgisayar kullanılarak da gerçekleştirilebilir.

Konu	Sayfa
Entegre EtherNet/IP (Port 13) Parametreleri	222
Haberleşme Yapılandırmaları	228
Entegre DeviceLogix (Port 14) Parametreleri	231
I/O Modülü Parametreleri	234
11-Serisi Giriş/Çıkış Modül Parametreleri	245
Tek Artımlı Enkoder Modülü Parametreleri	254
İkili Artımlı Enkoder Modülü Parametreleri	256
Üniversal Geri Besleme Modülü Parametreleri	261
Güvenli Hız Monitörü Modülü Parametreleri	279

Entegre EtherNet/IP (Port 13) Parametreleri

Entegre EtherNet/IP özelliği hakkında tam bilgi için, PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü kullanıcı kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakın.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Entegre EtherNet/IP		1 İla 16	755 **DL From Net 01** 755 **DL From Net 16** Ağ 01…16'dan Veri Bağlantıları Seçilen veri bağlantılarının bağlanması gereken port numarasını ve parametre numarasını belirler. Seçilen her port/parametreye ağdan alınan veriler yazılacaktır. Bu parametreler kontrol cihazı tarafından yazılır (kontrol cihazından gelen çıkışlar). Eğer değer manuel olarak ayarlanıyorsa, parametre değeri = (10000 x port numarası) + (hedef parametre numarası). Örneğin, sürücünün 5 numaralı Portuna bağlanmış olan opsiyonel enkoder modülündeki Parametre 1 üzerine yazmak için P1'i [DL From Net 01] kullanmak istediğinizi varsayalım. P1 [DL From Net 01] için değer 50001 [(10000 x 5) + 1] olacaktır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		17 İla 32	755 **DL To Net 01** 755 **DL To Net 16** Ağ 01…16'ya Veri Bağlantıları Seçilen veri bağlantılarının bağlanması gereken port numarasını ve parametre numarasını belirler. Seçilen her port/parametre okunacaktır ve değerleri ağ üzerinden kontrol cihazına iletilecektir. Bunlar kontrol cihazı tarafından okunan parametrelerdir (kontrol cihazına girişler). Eğer değer manuel olarak ayarlanıyorsa, parametre değeri = (10000 x port numarası) + (kaynak parametre numarası). Örneğin, sürücünün 4 numaralı Portuna bağlanmış olan opsiyonel I/O modülündeki Parametre 01'i okumak için P17'yi [DL To Net 01] kullanmak istediğinizi varsayalım. P17 [DL To Net 01] için değer 40001 [(10000 x 4) + 1] olacaktır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		33	755 **Port Number** Port numarası Entegre EtherNet/IP adaptörünün bağlanmış olduğu sürücü portunu görüntüler. Bu her zaman Port 13'dür.	Varsayılan: Değer:	13 13/15	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		34	755 **DLs From Net Act** Mevcut Ağdan Gelen Veri Bağlantıları Kontrol cihazı tarafından açılmış olan I/O bağlantısı baz alınarak sürücünün kullanmakta olduğu mevcut kontrol cihazından sürücüye Veri Bağlantılarının sayısını görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/16	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		35	755 **DLs To Net Act** Mevcut Ağa Gelen Veri Bağlantıları Kontrol cihazı tarafından açılmış olan I/O bağlantısı baz alınarak kontrol cihazının kullanmakta olduğu mevcut sürücüden kontrol cihazına Veri Bağlantılarının sayısını görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/16	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		36	755 **BOOTP** BOOTP Adaptörü BOOTP kullanmak üzere yapılandırır, böylece bir BOOTP sunucusu ile IP adresini, alt ağ maskesini ve gateway (ağ geçidi) adresini ayarlayabilirsiniz. Bu parametre devreden çıkarıldığında, bu adresleme fonksiyonlarını ayarlamak için adaptör parametrelerini kullanmalısınız. Bu parametre sadece IP adres switch'leri 001…254'e ya da 888'e ayarlanmış olduğunda fonksiyoneldir. Değişikliğin geçerli olması için güç çevrimi ya da sıfırlama yapılması gereklidir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Enabled" 0 = "Disabled" 1 = "Enabled"	RW	32-bit Tam Sayı
		37	755 **Net Addr Src** Ağ Adres Kaynağı Adaptör nod adresi, alt ağ maskesi ve ağ geçidinin alındığı kaynağı belirler. Bunlar switch'ler, Parametreler 40…43 [IP Addr Cfg n] ya da BOOTP olacaktır. Adaptör üzerindeki oktet (sekizli) switch'lerin ayarları tarafından belirlenir. Detaylar için bkz. EtherNet/IP ile bir Bağlantının Kurulması sayfa 19.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Switches" 0 = "Switches" 1 = "Parameters" 2 = "BOOTP"	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Entegre EtherNet/IP		**38** **39** **40** **41**	755 **IP Addr Cfg 1** 755 **IP Addr Cfg 2** 755 **IP Addr Cfg 3** 755 **IP Addr Cfg 4** IP Adresi Yapılandır 1…4 IP adresindeki baytları ayarlar. 255 . 255 . 255 . 255 [IP Addr Cfg 1] [IP Addr Cfg 2] [IP Addr Cfg 3] Ana Kontrol Kartındaki Oktet (Octet) Switch ile Ayarla **Önemli:** Bu parametreleri kullanarak IP adresini ayarlamak için, P36 [BOOTP] parametresi "0" (Disabled) değerine ve switch'ler ise 001…254 ya da 888 haricinde bir değere ayarlanmış olmalıdır. Sürücü parametre değerlerini kabul etmezse, sürücü ana kontrol kartı üzerindeki Oktet (sekizli) switch'i kontrol edin. 999'a ayarlayın ve sürücüye güç çevrimi uygulayın.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/255	RW	32-bit Tam Sayı
		42 **43** **44** **45**	755 **Subnet Cfg 1** 755 **Subnet Cfg 2** 755 **Subnet Cfg 3** 755 **Subnet Cfg 4** Alt Ağ Yapılandır 1…4 Alt ağ maskesi baytlarını ayarlar. 255 . 255 . 255 . 255 [Subnet Cfg 1] [Subnet Cfg 2] [Subnet Cfg 3] [Subnet Cfg 4] **Önemli:** Bu parametreleri kullanarak alt ağ maskesini ayarlamak için, P36 [BOOTP] parametresi "0" (Disabled) değerine ve switch'ler ise 001…254 ya da 888 haricinde bir değere ayarlanmış olmalıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/255	RW	32-bit Tam Sayı
		46 **47** **48** **49**	755 **Gateway Cfg 1** 755 **Gateway Cfg 2** 755 **Gateway Cfg 3** 755 **Gateway Cfg 4** Ağ Geçidi Yapılandır 1…4 Ağ geçidinin baytlarını ayarlar. 255 . 255 . 255 . 255 [Gateway Cfg 1] [Gateway Cfg 2] [Gateway Cfg 3] [Gateway Cfg 4] **Önemli:** Bu parametreleri kullanarak ağ geçidini ayarlamak için, P36 [BOOTP] parametresi "0" (Disabled) değerine ve switch'ler ise 001…254 ya da 888 haricinde bir değere ayarlanmış olmalıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/255	RW	32-bit Tam Sayı
		50	755 **Net Rate Cfg** Ağ Hızı Yapılandır Adaptörün haberleşme gerçekleştirdiği ağ veri hızını ayarlar. (Sıfırlama sonrası P51'i [Net Rate Act] günceller.)	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Autodetect" 0 = "Autodetect" 1 = "10Mbps Full" 2 = "10Mbps Half" 3 = "100Mbps Full" 4 = "100Mbps Half"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Entegre EtherNet/IP		51	755 **Net Rate Act** Ağ Hızı Mevcut Adaptör tarafından kullanılmakta olan mevcut ağ veri hızını görüntüler.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "No Link" 0 = "No Link" 1 = "10Mbps Full" 2 = "10Mbps Half" 3 = "100Mbps Full" 4 = "100Mbps Half" 5 = "Dup IP Addr"	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		52	755 **Web Enable** Web Devrede Adaptör web sayfası özelliklerini devreye alır/devreden çıkarır. Web Devrede özelliği hakkında ayrıntılı bilgi için, PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakın.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disabled" 0 = "Disabled" 1 = "Enabled"	RW	32-bit Tam Sayı
		53	755 **Web Features** Web Özellikleri Web ile yapılandırılabilir eposta bilgilendirme özelliğini devreye alır/devreden çıkarır. Web devrede özelliği hakkında ayrıntılı bilgi için, PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakın.			RW	16-bit Tam Sayı
		54	755 **Comm Flt Action** Haberleşme Hatası İşlemi Adaptör I/O haberleşmesinin bozulmuş olduğunu tespit ederse adaptörün ve sürücünün yapacağı işlemi ayarlar. Bu ayar sadece sürücüyü kontrol eden I/O'nun adaptör üzerinden iletimi gerçekleştiriliyorsa etkindir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Fault" 0 = "Fault" 1 = "Stop" 2 = "Zero Data" 3 = "Hold Last" 4 = "Send Flt Cfg"	RW	32-bit Tam Sayı
		55	755 **Idle Flt Action** Boş Hata İşlemi Adaptör kontrol cihazının program modunda veya hatalı olduğunu algılarsa, adaptör ve sürücünün yapacağı işlemi ayarlar. Bu ayar sadece sürücüyü kontrol eden I/O'nun adaptör üzerinden iletimi gerçekleştiriliyorsa etkindir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Fault" 0 = "Fault" 1 = "Stop" 2 = "Zero Data" 3 = "Hold Last" 4 = "Send Flt Cfg"	RW	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar

	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Email Config
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Devrede Değil
1 = Devrede

DİKKAT: Yaralanma veya ekipmanın hasar görmesi riski bulunmaktadır. Eğer I/O haberleşmesinde bir kesinti meydana gelirse P54 [Comm Flt Action] adaptörün ve bağlı olan sürücünün ne işlem yapacağını belirlemenize imkan tanır. Varsayılan durumda, bu parametre sürücünün hata vermesini sağlar. Bu parametreyi sürücü çalışmaya devam edecek şekilde ayarlayabilirsiniz. Bu parametrenin ayarlanmasının bir yaralanma veya ekipmanda hasar riski oluşturmasını engellemek için gereken önlemler alınmalıdır. Sürücüyü devreye alırken, sisteminizin çeşitli durumlara karşı doğru tepkiler verdiğini doğrulayınız (örneğin, bir kablonun bağlantısının kesilmesi).

DİKKAT: Yaralanma veya ekipmanın hasar görmesi riski bulunmaktadır. Kontrol cihazı boşta olduğunda P55 [Idle Flt Action] adaptörün ve bağlı olan sürücünün ne işlem yapacağını belirlemenize imkan tanır. Varsayılan durumda, bu parametre sürücünün hata vermesini sağlar. Bu parametreyi sürücü çalışmaya devam edecek şekilde ayarlayabilirsiniz. Bu parametrenin ayarlanmasının bir yaralanma veya ekipmanda hasar riski oluşturmasını engellemek için gereken önlemler alınmalıdır. Sürücüyü devreye alırken, sisteminizin çeşitli durumlara karşı doğru tepkiler verdiğini doğrulayınız (örneğin, kontrol cihazının boş durumda olması).

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Entegre EtherNet/IP		56	755 **Peer Flt Action** Eşdüzey Hata İşlemi Adaptör Eş I/O haberleşmesinin bozulmuş olduğunu tespit ederse adaptörün ve sürücünün yapacağı işlemi ayarlar. Bu ayar sadece I/O adaptör üzerinden iletiliyorsa etkindir. Eşdüzey haberleşmesi hakkında ayrıntılı bilgi için, PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakın.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Fault" 0 = "Fault" 1 = "Stop" 2 = "Zero Data" 3 = "Hold Last" 4 = "Send Flt Cfg"	RW	32-bit Tam Sayı
			DİKKAT: Yaralanma veya ekipmanın hasar görmesi riski bulunmaktadır. Eğer adaptör tanımlandığı eşdüzey (peer) ile haberleşme gerçekleştiremiyorsa P56 [Peer Flt Action] adaptörün ve bağlı olan sürücünün ne işlem yapacağını belirlemenize imkan tanır. Varsayılan durumda, bu parametre sürücünün hata vermesini sağlar. Bu parametreyi sürücü çalışmaya devam edecek şekilde ayarlayabilirsiniz. Bu parametrenin ayarlanmasının bir yaralanma veya ekipmanda hasar riski oluşturmasını engellemek için gereken önlemler alınmalıdır. Sürücüyü devreye alırken, sisteminizin çeşitli durumlara karşı doğru tepkiler verdiğini doğrulayınız (örneğin, bir kablonun bağlantısının kesilmesi).				
		57	755 **Msg Flt Action** Mesaj Hatası İşlemi Adaptör açık şekilde mesaj gönderiminin bozulduğunu, sadece PCCC ve CIP Kayıt Nesnesi aracılığıyla sürücü kontrolü için kullanılıyorsa, adaptörün ve sürücünün yapacağı işlemi ayarlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Fault" 0 = "Fault" 1 = "Stop" 2 = "Zero Data" 3 = "Hold Last" 4 = "Send Flt Cfg"	RW	32-bit Tam Sayı
			DİKKAT: Yaralanma veya ekipmanın hasar görmesi riski bulunmaktadır. Eğer sürücü kontrolü için açık bir mesaj gönderim bozukluğu bulunuyorsa P57 [Msg Flt Action] adaptörün ve bağlı olan sürücünün ne işlem yapacağını belirlemenize imkan tanır. Varsayılan durumda, bu parametre sürücünün hata vermesini sağlar. Bu parametreyi sürücü çalışmaya devam edecek şekilde ayarlayabilirsiniz. Bu parametrenin ayarlanmasının bir yaralanma veya ekipmanda hasar riski oluşturmasını engellemek için gereken önlemler alınmalıdır. Sürücüyü devreye alırken, sisteminizin çeşitli durumlara karşı doğru tepkiler verdiğini doğrulayınız (örneğin, bir kablonun bağlantısının kesilmesi).				
		58	755 **Flt Cfg Logic** Hata Yapılandırma Mantığı Aşağıdakilerden biri doğruysa sürücüye gönderilen Mantık Komutu verisini ayarlar: • P54 [Comm Flt Action], 4 "Send Flt Cfg" olarak ayarlanmışsa ve I/O haberleşmesi bozulmuşsa. • P55 [Idle Flt Action], 4 "Send Flt Cfg" olarak ayarlanmışsa ve kontrol cihazı boştaysa. • P56 [Peer Flt Action], 4 "Send Flt Cfg" olarak ayarlanmışsa ve Eşdüzey I/O haberleşmesi bozulmuşsa. • P57 [Msg Flt Action], 4 "Send Flt Cfg" olarak ayarlanmışsa ve sürücü kontrolü için açık mesaj gönderimi bozulmuşsa. PowerFlex 750-Serisi sürücüler için Mantık Komutu sözcüklerindeki bit açıklamaları sayfa 229'te gösterilmiştir.	Varsayılan: Min/Maks:	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111	RW	32-bit Tam Sayı
		59	755 **Flt Cfg Ref** Hata Yapılandırma Referans Aşağıdakilerden biri doğruysa sürücüye gönderilen Referans verisini ayarlar: • P54 [Comm Flt Action], 4 "Send Flt Cfg" olarak ayarlanmışsa ve I/O haberleşmesi bozulmuşsa. • P55 [Idle Flt Action], 4 "Send Flt Cfg" olarak ayarlanmışsa ve kontrol cihazı boştaysa. • P56 [Peer Flt Action], 4 "Send Flt Cfg" olarak ayarlanmışsa ve Eşdüzey I/O haberleşmesi bozulmuşsa. • P57 [Msg Flt Action], 4 "Send Flt Cfg" olarak ayarlanmışsa ve sürücü kontrolü için açık mesaj gönderimi bozulmuşsa.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -/+3.40282 x 10^{38}	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Entegre EtherNet/IP		**60** İla **75**	**755 Flt Cfg DL 01** **755 Flt Cfg DL 16** Hata Yapılandırma DeviceLogix Aşağıdakilerden biri doğruysa sürücüdeki Veri Bağlantısına gönderilen veriyi ayarlar: • P54 [Comm Flt Action], 4 "Send Flt Cfg" olarak ayarlanmışsa ve I/O haberleşmesi bozulmuşsa. • P55 [Idle Flt Action], 4 "Send Flt Cfg" olarak ayarlanmışsa ve kontrol cihazı boştaysa. • P56 [Peer Flt Action], 4 "Send Flt Cfg" olarak ayarlanmışsa ve Eşdüzey I/O haberleşmesi bozulmuşsa. • P57 [Msg Flt Action], 4 "Send Flt Cfg" olarak ayarlanmışsa ve sürücü kontrolü için açık mesaj gönderimi bozulmuşsa.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/4294967295	RW	32-bit Tam Sayı
		76	**755 DLs Fr Peer Cfg** Eşdüzeyden Gelen Veri Bağlantıları Yapılandır Eşdüzey I/O için kullanılan ağdan sürücüye Veri Bağlantılarının (parametreler) sayısını ayarlar. Kullanılmakta olan Veri Bağlantıları listenin sonundan yerleştirilir. Örneğin, eğer bu parametrenin değeri 3 olarak ayarlanmışsa, Veri Bağlantıları 14…16 seçilen üç Veri Bağlantısı için yerleştirilir. Eşdüzey I/O için yerleştirilen Veri Bağlantıları atanan diğer DL From Net 01…16 parametreleri ile çakışamaz. Eşdüzey haberleşmesi hakkında ayrıntılı bilgi için, PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakın.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/16	RW	32-bit Tam Sayı
		77	**755 DLs Fr Peer Act** Eşdüzeyden Gelen Veri Bağlantıları İşlem Sürücünün sıfırlandığı andaki P76 [DLs Fr Peer Cfg] değerini gösterir. Bu sürücünün beklediği gerçek eşdüzey (peer)-sürücü Veri Bağlantılarının sayısıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/16	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		78	**755 Logic Src Cfg** Mantık Kaynağı Yapılandır Hangi eşdüzey-sürücü Veri bağlantısının sürücü için Mantık Komutu'nu içerdiğini kontrol eder. Eşdüzey haberleşmesi hakkında ayrıntılı bilgi için, PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakın.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/16	RW	32-bit Tam Sayı
		79	**755 Ref Src Cfg** Referans Kaynağı Yapılandır Hangi eşdüzey-sürücü Veri bağlantısının sürücü için Referans'ı içerdiğini kontrol eder. Eşdüzey haberleşmesi hakkında ayrıntılı bilgi için, PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakın.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/16	RW	32-bit Tam Sayı
		80	**755 Fr Peer Timeout** Eşdüzey Süre Aşımı Eşdüzey I/O bağlantısı için süre aşımını ayarlar. Eğer süreye adaptör bir mesajı almadan (tüketmeden) önce ulaşılırsa, adaptör P56 [Peer Flt Action] içerisinde belirlenen işlem ile cevap verecektir. Eşdüzey I/O alan (tüketen) bir adaptör içerisinde, bu parametrenin değeri, Eşdüzey I/O ileten (üreten) adaptör içerisindeki P89 [To Peer Period] değerinin Eşdüzey I/O ileten (üreten) adaptör içerisindeki P90 [To Peer Skip] değeri ile çarpımından büyük olmalıdır. Eşdüzey haberleşmesi hakkında ayrıntılı bilgi için, PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.00/200.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Entegre EtherNet/IP		**81** **82** **83** **84**	755 **Fr Peer Addr 1** 755 **Fr Peer Addr 2** 755 **Fr Peer Addr 3** 755 **Fr Peer Addr 4** Eşdüzey Adres 1…4 Adaptörün Eşdüzey I/O verisini aldığı (tükettiği) cihazı belirleyen IP adresindeki baytları ayarlar. 255 . 255 . 255 . 255 [Peer Inp Addr 1] [Peer Inp Addr 2] [Peer Inp Addr 3] [Peer Inp Addr 4] **Önemli:** Peer Inp Addr, entegre EtherNet/IP adaptörü ile aynı subnet (alt ağ) içerisinde olmalıdır. P85 [Fr Peer Enable] "1" (Açık) durumda olduğunda bu parametrede yapılan değişiklikler yoksayılır. Eşdüzey haberleşmesi hakkında ayrıntılı bilgi için, PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakın.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/255	RW	32-bit Tam Sayı
		85	755 **Fr Peer Enable** Eşdüzey Devreye Al Eşdüzey I/O girişinin çalışır durumda olduğunu kontrol eder. 0 "Off" değeri Eşdüzey I/O girişini kapatır. 1 "Cmd/Ref" değeri, P76 [DLs Fr Peer Cfg], P78 [Logic Src Cfg] ve P79 [Ref Src Cfg] parametrelerindeki ayarları geçersiz kılar ve otomatik olarak eşdüzey Veri Bağlantısı (peer Datalink) 01'i sürücünün mevcut Mantık Komutu olarak ve eşdüzey Veri Bağlantısı (peer Datalink) 02'yi sürücünün Referansı olarak kullanır. 2 "Custom" değeri, Veri Bağlantısı sayımı ve kullanıcı tarafından sağlanan ayarlar kullanılarak eşdüzey I/O girişini devreye alır. Eşdüzey haberleşmesi hakkında ayrıntılı bilgi için, PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakın.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Off" 0 = "Off" 1 = "Cmd/Ref" 2 = "Custom"	RW	32-bit Tam Sayı
		86	755 **Fr Peer Status** Eşdüzey Durumu Tüketilen Eşdüzey I/O giriş bağlantısını görüntüler. Eşdüzey haberleşmesi hakkında ayrıntılı bilgi için, PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakın.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Off" 0 = "Off" 1 = "Waiting" 2 = "Running" 3 = "Faulted"	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		87	755 **DLs To Peer Cfg** Eşdüzeye Giden Veri Bağlantıları Yapılandır Eşdüzey I/O için kullanılan sürücüden ağa Veri Bağlantılarının (parametreler) sayısını ayarlar. Kullanılmakta olan Veri Bağlantıları listenin sonundan yerleştirilir. Örneğin, eğer bu parametrenin değeri 3 olarak ayarlanmışsa, Veri Bağlantıları 14…16 seçilen üç Veri Bağlantısı için yerleştirilir. Bunun için yerleştirilen Veri Bağlantıları atanan diğer DL To Net 01…16 parametreleri ile çakışamaz. Eşdüzey haberleşmesi hakkında ayrıntılı bilgi için, PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakın.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/16	RW	32-bit Tam Sayı
		88	755 **DLs To Peer Act** Eşdüzeye Giden Veri Bağlantıları İşlem Sürücünün sıfırlandığı andaki P87 [DLs To Peer Cfg] değerini gösterir. Bu sürücünün beklediği gerçek sürücü-eşdüzey (peer) Veri Bağlantılarının sayısıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/16	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Entegre EtherNet/IP		89	755 **To Peer Period** Eşdüzeye Süresi Adaptörün bir eşdüzeye veri iletimi yaparken bekleyeceği maksimum zamanı ayarlar. **Önemli:** P91 [To Peer Enable] 0 "Off" durumunda olduğunda bu parametrede yapılan değişiklikler yok sayılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.01/10.00	RW	Reel
		90	755 **To Peer Skip** Eşdüzeye Geçme Adaptörün bir eşdüzeye veri iletimi yaparken bekleyeceği minimum zamanı ayarlar. P89 [To Peer Period] değeri zamanı belirlemek için bu parametrenin değeri ile çarpılır. Önemli: P91 [To Peer Enable] 0 "Off" durumunda olduğunda bu parametrede yapılan değişiklikler yok sayılır.	Varsayılan: Min/Maks:	1 1/16	RW	32-bit Tam Sayı
		91	755 **To Peer Enable** Eşdüzeye Devrede Eşdüzey I/O çıkışının çalışır durumda olduğunu kontrol eder. 0 "Off" değeri Eşdüzey I/O çıkışını kapatır. 1 "Cmd/Ref" değeri P31 [DL To Net 15], P32 [DL To Net 16], P76 [DLs Fr Peer Cfg] ve P77 [DLs Fr Peer Act] parametrelerindeki ayarları geçersiz kılar ve otomatik olarak sürücünün mevcut Mantık Komutunu (Veri Bağlantısı 01 olarak) ve Referansı (Veri Bağlantısı 02 olarak) gönderir. 2 "Custom" değeri, Veri Bağlantısı sayımı ve kullanıcı tarafından sağlanan ayarlar kullanılarak eşdüzey I/O çıkışını devreye alır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Off" 0 = "Off" 1 = "Cmd/Ref" 2 = "Custom"	RW	32-bit Tam Sayı

Haberleşme Yapılandırmaları

20-COMM-* Ağ Adaptörü Uygunluğu

Bazı 20-COMM adaptörleri PowerFlex 750-Serisi sürücülerle kullanılabilir. Daha fazla bilgi için Kurulum Talimatlarındaki "20-COMM Carrier" (20-COMM Taşıyıcı) bölümüne, yayın 750-IN001, bakınız.

ÖNEMLİ Bir 20-COMM adaptörü 750-Serisi bir sürücüye monte etmek bir 20-COMM Taşıyıcı (20-750-20COMM) kullanıldığında, Mantık Komutu Kelimesinin ve Mantık Durumu Kelimesinin üst kelimesi (Bit 16…31) erişilemez durumdadır. Üst kelime, sadece 750-Serisi haberleşme modüllerinde (20-750-*) ve PowerFlex 755 sürücülerde entegre EtherNet/IP'de kullanılabilir ve erişilebilir.

Genel Programlanabilir Kontrol Cihazı Yapılandırmaları

ÖNEMLİ Eğer blok transferleri sürücüye sürekli bilgileri yazmak üzere programlanmışsa, blok transferinin uygun bir şekilde formatlanmasına özen gösterilmelidir. Eğer blok transferi için özellik 10 seçilmişse, değerler sadece RAM üzerine yazılacaktır ve sürücü tarafından kaydedilmeyecektir. Bu sürekli transferler için tercih edilen özelliktir. Eğer özellik 9 seçilmişse, her program taraması, sürücünün kalıcı belleğine (EEprom) yazmayı tamamlayacaktır. EEprom için izin verilen yazma sayısı sabit olduğu için sürekli blok transferleri hızlı bir şekilde EEprom'a hasar verecektir. Sürekli blok transferleri için özellik 9 ataması yapmayın. Daha fazla detay için ilgili haberleşme adaptörünün Kullanıcı Kılavuzu'na bakınız.

Mantık Komutu/Durumu Sözcükleri

Tablo 4 – Mantık Komutu Sözcüğü

Mantık Bit'leri																															Komut	Açıklama
31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
																															X	Normal Duruş	0 = Normal Duruş Değil 1 = Normal Duruş
																														X		Başlatma [1]	0 = Başlatma Yok 1 = Başlar
																													X			Jog 1 [2]	0 = Jog 1 değil (Par. 556) 1 = Jog 1
																												X				Hata Silme [3]	0 = Hata Silme Yok 1 = Hata Silme
																										X	X					Eş Kutuplu Yön	00 = Komut Yok 01 = İleri Komutu 10 = Geri Komutu 11 = Yön Tutma Kontrolü
																									X							Manuel	0 = Manuel Değil 1 = Manuel
																								X								Rezerve	
																						X	X									Hızlanma Süresi	00 = Komut Yok 01 = Accel Time 1'i kullan (Par. 535) 10 = Accel Time 2'yi kullan (Par. 536) 11 = Mevcut Süreyi Kullan
																				X	X											Yavaşlama Süresi	00 = Komut Yok 01 = Decel Time 1'i kullan (Par. 537) 10 = Decel Time 2'yi kullan (Par. 538) 11 = Mevcut Süreyi Kullan
																			X													Ref Seçimi 1	000 = Komut Yok 001 = Ref A Seç (Par. 545) 010 = Ref B Seç (Par. 550) 011 = Ön Ayar 3 (Par. 573) 100 = Ön Ayar 4 (Par. 574) 101 = Ön Ayar 5 (Par. 575) 110 = Ön Ayar 6 (Par. 576) 111 = Ön Ayar 7 (Par. 577)
																		X														Ref Seçimi 2	
																	X															Ref Seçimi 3	
																X																Rezerve	
															X																	Serbest Duruş	0 = Serbest Duruş Yok 1 = Serbest Duruş Var
														X																		Akım Limiti Durdurma	0 = Akım Limiti Durdurma Yok 1 = Akım Limiti Durdurma
													X																			Çalıştır [4]	0 = Çalıştırma Yok 1 = Çalıştır
												X																				Jog 2 [2]	0 = Jog 2 değil (Par. 557) 1 = Jog 2
											X																					Rezerve	
										X																						Rezerve	
									X																							Rezerve	
								X																								Rezerve	
							X																									Rezerve	
						X																										Rezerve	
					X																											Rezerve	
				X																												Rezerve	
			X																													Rezerve	
		X																														Rezerve	
	X																															Rezerve	
X																																Rezerve	

(1) Bir Duruş Yok durumu (mantık bit'i 0 = 0), bir 1 = Başlat durumu sürücüyü başlatmadan önce mevcut olmalıdır.

(2) Bir Duruş Yok durumu (mantık bit'i 0 = 0), bir 1 = Jog 1/Jog 2 durumu sürücüyü yavaş hareket (jog) ettirmeden önce mevcut olmalıdır. Bir "0" değerine geçiş sürücüyü durduracaktır.

(3) Bu komutu gerçekleştirmek için değer "0" değerinden "1" değerine geçmelidir.

(4) Bir Duruş Yok durumu (mantık bit'i 0 = 0), bir 1 = Çalıştır durumu sürücüyü çalıştırmadan önce mevcut olmalıdır. Bir "0" değerine geçiş sürücüyü durduracaktır.

Tablo 5 – Mantık Durumu Sözcüğü

Mantık Bit'leri																													
31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	**Komut**	**Açıklama**
																															x	Çalıştırma Hazır	0 = Çalıştırma Hazır Değil 1 = Çalıştırma Hazır
																														x		Aktif	0 = Aktif Değil 1 = Aktif
																													x			Komut Yönü	0 = Geri 1 = İleri
																												x				Gerçek Yön	0 = Geri 1 = İleri
																											x					Hızlanma	0 = Hızlanma Yok 1 = Hızlanma Var
																										x						Yavaşlama	0 = Yavaşlama Yok 1 = Yavaşlama Var
																									x							Alarm	0 = Alarm Yok (Par. 959 & 960) 1 = Alarm Var
																								x								Hata	0 = Hata Yok (Par. 952 & 953) 1 = Hata
																							x									Ayar Noktası Hızında	0 = Ayar Noktası Hızında Değil 1 = Ayar Noktası Hızında
																						x										Manuel	0 = Manuel Mod Aktif Değil 1 = Manuel Mod Aktif
																					x											Hız Ref ID 0	00000 = Rezerve 00001 = Oto Ref A (par. 545) 00010 = Oto Ref B (Par. 550) 00011 = Oto Ön Ayar Hız 3 (Par. 573) 00100 = Oto Ön Ayar Hız 4 (Par. 574) 00101 = Oto Ön Ayar Hız 5 (Par. 575) 00110 = Oto Ön Ayar Hız 6 (Par. 576) 00111 = Oto Ön Ayar Hız 7 (Par. 577) 01000 = Rezerve 01001 = Rezerve 01010 = Rezerve 01011 = Rezerve 01100 = Rezerve 01101 = Rezerve 01110 = Rezerve 01111 = Rezerve 10000 = Man Port 0 10001 = Man Port 1 10010 = Man Port 2 10011 = Man Port 3 10100 = Man Port 4 10101 = Man Port 5 10110 = Man Port 6 10111 = Rezerve 11000 = Rezerve 11001 = Rezerve 11010 = Rezerve 11011 = Rezerve 11100 = Rezerve 11101 = Man Port 13 (Enteg. ENET) 11110 = Man Port 14 (Drive Logix) 11111 = Alternate Man Ref Sel
																			x													Spd Ref ID 1	
																		x														Spd Ref ID 2	
																																Spd Ref ID 3	
																	x															Spd Ref ID 4	
																x																Rezerve	
															x																	Çalıştırma	0 = Çalışmıyor 1 = Çalışıyor
														x																		Jogging	0 = Jogging değil (Par. 556 & 557) 1 = Jog
													x																			Durdurma	0 = Durmuyor 1 = Duruyor
												x																				DC Fren	0 = DC Fren Yok 1 = DC Fren
											x																					DB Aktif	0 = Dinamik Frenleme Modülü Aktif Değil 1 = Dinamik Frenleme Modülü Aktif
										x																						Hız Modu	0 = Hız Modu Değil (Par. 309) 1 = Hız Modu
									x																							Pozisyon Modu	0 = Pozisyon Modu Değil (Par. 309) 1 = Pozisyon Modu
								x																								Tork Modu	0 = Tork Modu Değil (Par. 309) 1 = Tork Modu
							x																									Sıfır Hızda	0 = Sıfır Hızda Değil 1 = Sıfır Hızda
						x																										Ana Konumda	0 = Ana Konumda Değil 1 = Ana Konumda
					x																											Limitte	0 = Limitte Değil 1 = Limitte
				x																												Akım Limiti	0 = Akım Limitinde Değil 1 = Akım Limitinde
			x																													Bara Frek Reg	0 = Bara Frek Reg Değil 1 = Bara Frek Reg
		x																														Devreye Alma Açık	0 = Devreye Alma Açık Değil 1 = Devreye Alma Açık
	x																															Motor Aşırı Yük	0 = Motor Aşırı Yük Değil 1 = Motor Aşırı Yük
x																																Rejen	0 = Rejen Değil 1= Rejen

Entegre DeviceLogix (Port 14) Parametreleri

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Entegre DeviceLogix	Analog Çıkışlar	1 İla 14	**DLX Out 01** **DLX Out 14** DeviceLogix programı tarafından kontrol edilebilen ondört gezer nokta çıkışı. Bunlar genel olarak değerini yazmak için bir parametre ile eşleştirilir. Aynı zamanda bir Referans Komutuna da eşleştirilebilir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		15 16	**DLX Out 15** **DLX Out 16** DeviceLogix programı tarafından kontrol edilebilen iki adet işaretsiz 32 bit tam sayı çıkışı. Bunlar genel olarak değerini yazmak için bir parametre ile eşleştirilir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
	Analog Girişler	17 İla 30	**DLX In 01** **DLX In 14** DeviceLogix programı tarafından okunabilen ondört gezer nokta girişi. Bunlar genel olarak değerini okumak için bir parametre ile eşleştirilir. Aynı zamanda Ortak Geri Besleme ile de eşleştirilebilir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		31 32	**DLX In 15** **DLX In 16** DeviceLogix programı tarafından okunabilen iki adet işaretsiz 32 bit tam sayı girişi. Bunlar genel olarak değerini okumak için bir parametre ile eşleştirilir. Aynı zamanda Gerçek Zamanlı Saat değerleri ile eşleştirilebilir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
	Dijital Girişler	33 İla 48	**DLX DIP 01** **DLX DIP 16** DeviceLogix programı tarafından okunabilen onaltı dijital giriş. Bunlar genel olarak bir I/O opsiyon modülü içerisindeki bir giriş noktası veya Mantık Durum bit'leri ile eşleştirilir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
	Durum ve Kntl	49	**DLX DigIn Sts** 16 DLX DIP'in ayrı ayrı açık/kapalı durumunu verir.			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		50	**DLX DigOut Sts** DLX Mantık Komutu sözcük bit'lerinin ayrı ayrı açık/kapalı durumunu verir.			Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

49 — DLX DigIn Sts

Opsiyonlar	DLX DIPVal16	DLX DIPVal15	DLX DIPVal14	DLX DIPVal13	DLX DIPVal12	DLX DIPVal11	DLX DIPVal10	DLX DIPVal9	DLX DIPVal8	DLX DIPVal7	DLX DIPVal6	DLX DIPVal5	DLX DIPVal4	DLX DIPVal3	DLX DIPVal2	DLX DIPVal1
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Kapalı Durum
1 = Açık Durum

50 — DLX DigOut Sts

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	DLX CmdSts16	DLX CmdSts15	DLX CmdSts14	DLX CmdSts13	DLX CmdSts12	DLX CmdSts11	DLX CmdSts10	DLX CmdSts9	DLX CmdSts8	DLX CmdSts7	DLX CmdSts6	DLX CmdSts5	DLX CmdSts4	DLX CmdSts3	DLX CmdSts2	DLX CmdSts1
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Kapalı Durum
1 = Açık Durum

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Entegre DeviceLogix	Durum ve Kntl	51	**DLX DigOut Sts2** 16 DLX DOP'un ayrı ayrı açık/kapalı durumunu verir.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
Entegre DeviceLogix	Durum ve Kntl	52	**DLX Prog Cond** DLX mantığı devreden çıkarıldığında yapılacak olan işlemi tanımlar. "Fault" (0) – Sürücüde arıza var ve durduruldu. "Stop" (1) – Sürücü durduruldu, ancak arıza yok. "Zero Data" (2) – Sürücüye DLX'den gönderilen çıkış verisi sıfırlandı (bir durdur komutu vermez). "Hold Last" (3) – Sürücü mevcut durumunda çalışmaya devam eder.	Varsayılan: 0 = "Fault" Opsiyonlar: 0 = "Fault" 1 = "Stop" 2 = "Zero Data" 3 = "Hold Last"	RW	32-bit Tam Sayı
Entegre DeviceLogix	Durum ve Kntl	53	**DLX Operation** Çalışma komutları ile birlikte durum bilgilerini de içerir.	Varsayılan: 5 = "Logic Disabled" Opsiyonlar: 0 = "Enable Logic" 1 = "Disable Logic" 2 = "Reset Program" 3 = "Save Program" 4 = "Load Program" 5 = "Logic Disabled" 6 = "Logic Enabled"	RW	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar

	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	DLX DOPSts16	DLX DOPSts15	DLX DOPSts14	DLX DOPSts13	DLX DOPSts12	DLX DOPSts11	DLX DOPSts10	DLX DOPSts9	DLX DOPSts8	DLX DOPSts7	DLX DOPSts6	DLX DOPSts5	DLX DOPSts4	DLX DOPSts3	DLX DOPSts2	DLX DOPSts1
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Kapalı Durum
1 = Açık Durum

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Entegre DeviceLogix	Dahili Kayıtlar	**54** İla **69**	**DLX Real SP1** **DLX Real SP16** DLX program kullanımı için onaltı 32-bit Reel bilgisayar hafızası kaydı.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -/+220000000	RW	Reel
		70 İla **77**	**DLX DINT SP1** **DLX DINT SP8** DLX program kullanımı için sekiz 32-bit Tam Sayı bilgisayar hafızası kaydı.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		78 İla **81**	**DLX Bool SP1** **DLX Bool SP4** DLX program kullanımı için dört 32-bit Boolean bilgisayar hafızası kaydı (toplam 128 bit).			RW	32-bit Tam Sayı
		82 İla **89**	**DLX Real In SP1** **DLX Real In SP8** DLX programı giriş kullanımı için sekiz 32-bit Reel bilgisayar hafızası kaydı.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -/+220000000	RW	Reel
		90 İla **97**	**DLX Real OutSP1** **DLX Real OutSP8** DLX programı çıkış kullanımı için sekiz 32-bit Reel bilgisayar hafızası kaydı.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -/+220000000	RW	Reel
		98 İla **101**	**DLX DINT InSP1** **DLX DINT InSP4** DLX programı giriş kullanımı için dört 32-bit Tam Sayı bilgisayar hafızası kaydı.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		102 İla **105**	**DLX DINT OutSP1** **DLX DINT OutSP4** DLX programı çıkış kullanımı için dört 32-bit Tam Sayı bilgisayar hafızası kaydı.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Bit 31	Bit 30	Bit 29	Bit 28	Bit 27	Bit 26	Bit 25	Bit 24	Bit 23	Bit 22	Bit 21	Bit 20	Bit 19	Bit 18	Bit 17	Bit 16	Bit 15	Bit 14	Bit 13	Bit 12	Bit 11	Bit 10	Bit 9	Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Kapalı Durum
1 = Açık Durum

I/O Modülü Parametreleri

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
I/O	Dijital Girişler	1	**Dig In Sts** Dijital Giriş Durumu Dijital girişlerin durumu. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Input 5, Input 4, Input 3, Giriş 2, Giriş 1, Input 0 Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0	0 = Giriş Etkinleştirilmedi 1 = Giriş Etkinleştirildi	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		2	**Dig In Filt Mask** Dijital Giriş Filtresi Maske Seçilen dijital girişi filtreler. **Önemli:** Sadece I/O Modülü modelleri 20-750-2263C-1R2T ve 20-750-2262C-2R tarafından kullanılır. (24 VDC girişlere sahip modüller.) Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Input 5, Input 4, Input 3, Giriş 2, Giriş 1, Input 0 Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 1 1 1 1 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0	0 = Giriş Filtrelenmedi 1 = Giriş Filtrelendi	RW	16-bit Tam Sayı
		3	**Dig In Filt** Dijital Giriş Filtresi Dijital girişlerdeki filtreleme miktarını ayarlar. **Önemli:** Sadece I/O Modülü modelleri 20-750-2263C-1R2T ve 20-750-2262C-2R tarafından kullanılır. (24 VDC girişlere sahip modüller.)	Birimler: mS Varsayılan: 4 Min/Maks: 2/10	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
I/O	Dijital Çıkışlar	5	**Dig Out Sts** Dijital Çıkış Durumu Dijital çıkışların durumu. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Trans Out 1 (2), Trans Out 0 (1), Relay Out 0 Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 (1) I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T için Bit 1 = "Trans Out 0" I/O Modülü modeller 20-750-2262C-2R ve 20-750-2262D-2R için = "Relay Out 1" (2) Bit 2 sadece I/O Modülü 20-750-2263C-1R2T tarafından kullanılır	0 = Çıkışa Enerji Verilmemektedir 1 = Çıkışa Enerji Verilmektedir	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
I/O	Dijital Çıkışlar	6	**Dig Out Invert** Dijital Çıkış Ters Çevir Seçilen dijital çıkışı ters çevirir. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Trans Out 1 (2), Trans Out 0 (1), Relay Out 0 Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 (1) I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T için Bit 1 = "Trans Out 0" I/O Modülü modeller 20-750-2262C-2R ve 20-750-2262D-2R için = "Relay Out 1" (2) Bit 2 sadece I/O Modülü 20-750-2263C-1R2T tarafından kullanılır	0 = Çıkış Ters Çevrilmemiştir 1 = Çıkış Ters Çevrilmiştir	RW	16-bit Tam Sayı
		7	**Dig Out Setpoint** Dijital Çıkış Ayar Noktası Kaynak olarak seçildiğinde Röle veya Transistör Çıkışlarını kontrol eder. Veri Bağlantılarını kullanarak bir haberleşme cihazından çıkışları kontrol etmek için kullanılabilir. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Trans Out 1 (2), Trans Out 0 (1), Relay Out 0 Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 (1) I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T için Bit 1 = "Trans Out 0" I/O Modülü modeller 20-750-2262C-2R ve 20-750-2262D-2R için = "Relay Out 1" (2) Bit 2 sadece I/O Modülü 20-750-2263C-1R2T tarafından kullanılır	0 = Çıkışa Enerji Verilmemektedir 1 = Çıkışa Enerji Verilmektedir	RW	16-bit Tam Sayı
		10	**RO0 Sel** Röle Çıkışı 0 Seç Röle çıkışına enerji verecek olan kaynağı seçer. Herhangi bir durum parametre biti çıkış kaynağı olarak kullanılabilir. Örneğin P935 [Drive Status 1] Bit 7 "Faulted" (Hatalı). Tork Onayı içini Port 0, parametre 1103 Bit 4'e ayarlayın. Güvenlik için N.O. kullanın.	Varsayılan: 0.00 (Disabled) Min/Maks: 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		11	**RO0 Level Sel** Röle Çıkışı 0 Seviye Seç Karşılaştırma yapılacak olan seviye kaynağını seçer.	Varsayılan: 0 (Disabled) Min/Maks: 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		12	**RO0 Level** Röle Çıkışı 0 Seviye Seviye karşılaştırma değerini ayarlar.	Varsayılan: 0.0 Min/Maks: -/+1000000.0	RW	Reel
		13	**RO0 Level CmpSts** Röle Çıkışı 0 Seviye Karşılaştırma Durumu Seviye karşılaştırma durumu ve bir röle veya transistör çıkışı için olası kaynak. Çıkışa enerji vermek için, Röle Çıkışı *n* Seç ya da Transistör Çıkışı *n* Seç için bunun seçilmiş olması gereklidir. Sadece durum bilgisi olarak bir fiziksel çıkış olmadan da kullanılabilir. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, AbsGrtThanEq, Abs Less Than, Grt Than Equ, Less Than Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 Bit 0 "Less Than" – Seviye kaynağı, seviye değerinden daha düşüktür. Bit 1 "Grt Than Equ" – Seviye kaynağı, seviye değerine eşittir veya daha büyüktür. Bit 2 "Abs Less Than" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden düşüktür. Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden büyüktür ya da eşittir.	0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
I/O	Dijital Çıkışlar	14	**RO0 On Time** Röle Çıkışı 0 Açık Zamanı Dijital çıkışlar için "ON Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun oluşması ile rölenin aktivasyonu arasında geçen zamandır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel
		15	**RO0 Off Time** Röle Çıkışı 0 Kapalı Zamanı Dijital çıkışlar için "OFF Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun kaybolması ile rölenin yeniden aktivasyonu arasında geçen zamandır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel
		20	**RO1 Sel** Röle Çıkışı 1 Seç – I/O Modülü model 20-750-2262C-2R veya 20-750-2262D-2R kuruludur. **TO0 Sel** Transistör Çıkışı 0 Seç – I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T kuruludur. Röle veya transistör çıkışına enerji verecek olan kaynağı seçer. Herhangi bir durum parametre biti çıkış kaynağı olarak kullanılabilir. Örneğin P935 [Drive Status 1] Bit 7 "Faulted" (Hatalı).	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 (Disabled) 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		21	**RO1 Level Sel** Röle Çıkışı 1 Seviye Seç – I/O Modülü model 20-750-2262C-2R veya 20-750-2262D-2R kuruludur. **TO0 Level Sel** Transistör Çıkışı 0 Seviye Seç – I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T kuruludur. Karşılaştırma yapılacak olan seviye kaynağını seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	0 (Disabled) 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		22	**RO1 Level** Röle Çıkışı 1 Seviye – I/O Modülü model 20-750-2262C-2R veya 20-750-2262D-2R kuruludur. **TO0 Level** Transistör Çıkışı 0 Seviye – I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T kuruludur. Seviye karşılaştırma değerini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 -/+1000000.0	RW	Reel
		23	**RO1 Level CmpSts** Röle Çıkışı 1 Seviye Karşılaştırma Durumu – I/O Modülü model 20-750-2262C-2R veya 20-750-2262D-2R kuruludur. **TO0 Level CmpSts** Transistör Çıkışı 0 Seviye Karşılaştırma Durumu – I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T kuruludur. Seviye karşılaştırma durumu ve bir röle veya transistör çıkışı için olası kaynak. Çıkışa enerji vermek için, Röle Çıkışı *n* Seç ya da Transistör Çıkışı *n* Seç için bunun seçilmiş olması gereklidir. Sadece durum bilgisi olarak bir fiziksel çıkış olmadan da kullanılabilir.			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		24	**RO1 On Time** Röle Çıkışı 1 Açık Zamanı – I/O Modülü model 20-750-2262C-2R veya 20-750-2262D-2R kuruludur. **TO0 On Time** Transistör Çıkışı 0 Açık Zamanı – I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T kuruludur. Dijital çıkışlar için "ON Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun oluşması ile rölenin veya transistörün aktivasyonu arasında geçen zamandır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	AbsGrtThanEq	Abs Less Than	Grt Than Equ	Less Than
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Less Than" – Seviye kaynağı, seviye değerinden daha düşüktür.
Bit 1 "Grt Than Equ" – Seviye kaynağı, seviye değerine eşittir veya daha büyüktür.
Bit 2 "Abs Less Than" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden düşüktür.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden büyüktür ya da eşittir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
I/O	Dijital Çıkışlar	25	**RO1 Off Time** Röle Çıkışı 1 Kapalı Zamanı – I/O Modülü model 20-750-2262C-2R veya 20-750-2262D-2R kuruludur. **TO0 Off Time** Transistör Çıkışı 0 Kapalı Zamanı – I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T kuruludur. Dijital çıkışlar için "OFF Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun kaybolması ile rölenin veya transistörün yeniden aktivasyonu arasında geçen zamandır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel
		30	**TO1 Sel** Transistör Çıkışı 1 Seç Transistör çıkışına enerji verecek olan kaynağı seçer. Herhangi bir durum parametre biti çıkış kaynağı olarak kullanılabilir. Örneğin P935 [Drive Status 1] Bit 7 "Faulted" (Hatalı). **Önemli:** Sadece I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T tarafından kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 (Disabled) 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		31	**TO1 Level Sel** Transistör Çıkışı 1 Seviye Seç Karşılaştırma yapılacak olan seviye kaynağını seçer. **Önemli:** Sadece I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T tarafından kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 (Disabled) 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		32	**TO1 Level** Transistör Çıkışı 1 Seviye Seviye karşılaştırma değerini ayarlar. **Önemli:** Sadece I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T tarafından kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 -/+1000000.0	RW	Reel
		33	**TO1 Level CmpSts** Transistör Çıkışı 1 Seviye Karşılaştırma Durumu			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Seviye karşılaştırma durumu ve transistör çıkışı için olası kaynak. Çıkışa enerji vermek amacıyla, Transistör Çıkışı *n* Seç için bunun seçili olması gereklidir. Sadece durum bilgisi olarak bir fiziksel çıkış olmadan da kullanılabilir.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	AbsGrtThanEq	Abs Less Than	Grt Than Equ	Less Than
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Less Than" – Seviye kaynağı, seviye değerinden daha düşüktür.
Bit 1 "Grt Than Equ" – Seviye kaynağı, seviye değerine eşittir veya daha büyüktür.
Bit 2 "Abs Less Than" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden düşüktür.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden büyüktür ya da eşittir.
Önemli: Sadece I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T tarafından kullanılır.

		34	**TO1 On Time** Transistör Çıkışı 1 Açık Zamanı Dijital çıkışlar için "ON Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun oluşması ile transistörün aktivasyonu arasında geçen zamandır. **Önemli:** Sadece I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel
		35	**TO1 Off Time** Transistör Çıkışı 1 Kapalı Zamanı Dijital çıkışlar için "OFF Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun kaybolması ile transistörün yeniden aktivasyonu arasında geçen zamandır. **Önemli:** Sadece I/O Modülü model 20-750-2263C-1R2T tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
I/O	Motor PTC	40	**PTC Cfg** Pozitif Sıcaklık Katsayısı Yapılandırma PTC'nin uygun olmadığı durumlarda yapılacak işlemi ayarlar. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		41	**PTC Sts** Pozitif Sıcaklık Katsayısı Durumu PTC Durumu. Bit 0 "PTC Ok" – PTC Uygundur Bit 1 "PTC Short" – PTC Kısa Devre Bit 2 "Over Temp" – PTC aşırı sıcaklık göstermektedir	0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		42	**PTC Raw Value** Pozitif Sıcaklık Katsayısı Ham Değer PTC değerini görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt 0 0/10	Sadece Okunur	Reel

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Over Temp	PTC Short	PTC Ok
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
I/O	Analog Girişler	45	**AnIg In Type** Analog Giriş Tipi Opsiyon bağlantı telleri tarafından ayarlanan analog giriş durumu.	0 = Voltaj Modu 1 = Akım Modu		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		46	**AnIg In Sqrt** Analog Giriş Kare Kök Her giriş için kare kök fonksiyonunu devreye alır/devreden çıkarır.	0 = Kare Kök Devrede Değil 1 = Kare Kök Devrede		RW	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Analog 1	Analog 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
I/O	Analog Girişler	47	**Anlg In Loss Sts** Analog Giriş Kayıp Durumu Analog giriş kaybı durumu. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Kayıp 1, Kayıp 0, Kayıp Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Kayıp Yok 1 = Kayıp Tespit Edildi Bit 0 "Loss" – Girişlerden birinin veya her ikisinin kayıp olduğunu gösterir.			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		50	**Anlg In0 Value** Analog Giriş 0 Değeri Filtre, karekök ve kayıp işlemleri sonrasındaki analog giriş değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	Sadece Okunur	Reel
		51	**Anlg In0 Hi** Analog Giriş 0 Üst Analog giriş ölçekleme bloğu için en yüksek giriş değerini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		52	**Anlg In0 Lo** Analog Giriş 0 Alt Analog giriş ölçekleme bloğu için en düşük giriş değerini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		53	**Anlg In0 LssActn** Analog Giriş 0 Kayıp İşlemi Analog bir sinyal kaybı tespit edildiğinde yapılacak olan sürücü işlemini seçer. Sinyal kaybı 1 V veya 2 mA altında bir analog sinyal olarak tanımlanır. Giriş sinyali seviyesi 1.5 V veya 3 mA üzerindeyse veya eşitse sinyal kaybı durumu sona erer ve normal çalışma devam eder. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma. "Hold Input" (6) – Girişi son değerde tutar. "Set Input Lo" (7) – Girişi P52 [Anlg In0 Lo] olarak ayarlar. "Set Input Hi" (8) – Girişi P51 [Anlg In0 Hi] olarak ayarlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop" 6 = "Hold Input" 7 = "Set Input Lo" 8 = "Set Input Hi"	RW	32-bit Tam Sayı
		54	**Anlg In0 Raw Val** Analog Giriş 0 Ham Değer Analog girişin ham değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	Sadece Okunur	Reel
		55	**Anlg In0 Filt Gn** Analog Giriş 0 Filtre Kazancı Analog giriş filtresi kazancını ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 -/+5.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
I/O	Analog Girişler	56	**Anlg In0 Filt BW** Analog Giriş 0 Filtre Bant Genişliği Analog giriş filtresi bant genişliğini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 0.0/500.0	RW	Reel
		60	**Anlg In1 Value** Analog Giriş 1 Değeri Filtre, karekök ve kayıp işlemleri sonrasındaki analog giriş değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	Sadece Okunur	Reel
		61	**Anlg In1 Hi** Analog Giriş 1 Üst Analog giriş ölçekleme bloğu için en yüksek giriş değerini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		62	**Anlg In1 Lo** Analog Giriş 1 Alt Analog giriş ölçekleme bloğu için en düşük giriş değerini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		63	**Anlg In1 LssActn** Analog Giriş 1 Kayıp İşlemi Analog bir sinyal kaybı tespit edildiğinde yapılacak olan sürücü işlemini seçer. Sinyal kaybı 1 V veya 2 mA altında bir analog sinyal olarak tanımlanır. Giriş sinyali seviyesi 1.5 V veya 3 mA üzerindeyse veya eşitse sinyal kaybı durumu sona erer ve normal çalışma devam eder. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma. "Hold Input" (6) – Girişi son değerde tutar. "Set Input Lo" (7) – Girişi P62 [Anlg In1 Lo] olarak ayarlar. "Set Input Hi" (8) – Girişi P61 [Anlg In1 Hi] olarak ayarlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop" 6 = "Hold Input" 7 = "Set Input Lo" 8 = "Set Input Hi"	RW	32-bit Tam Sayı
		64	**Anlg In1 Raw Val** Analog Giriş 1 Ham Değer Analog girişin ham değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	Sadece Okunur	Reel
		65	**Anlg In1 Filt Gn** Analog Giriş 1 Filtre Kazancı Analog giriş filtresi kazancını ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 -/+5.00	RW	Reel
		66	**Anlg In1 Filt BW** Analog Giriş 1 Filtre Bant Genişliği Analog giriş filtresi bant genişliğini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 0.0/500.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
I/O	Analog Çıkışlar	70	**Anlg Out Type** Analog Çıkış Tipi Her analog çıkış için analog çıkış modunu seçer. 0 = Voltaj Modu 1 = Akım Modu			RW	16-bit Tam Sayı
		71	**Anlg Out Abs** Analog Çıkış Mutlak Analog çıkışı çalıştırmadan için ölçekleme yapmadan önce parametrenin işaretli değerinin mi mutlak değerinin mi kullanılacağını seçer. 0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru			RW	16-bit Tam Sayı
		75	**Anlg Out0 Sel** Analog Çıkış 0 Seç Analog çıkış için kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	3 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		76	**Anlg Out0 Stpt** Analog Çıkış 0 Ayar Noktası Analog çıkış için olası bir kaynak. Veri Bağlantılarını kullanarak bir haberleşme cihazından bir analog çıkışı kontrol etmek için kullanılabilir. Analog çıkış ölçeklendirmesinden etkilenmez.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 10.000 Volt 20.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		77	**Anlg Out0 Data** Analog Çıkış 0 Veri P75 [Anlg Out0 Sel] tarafından seçilen kaynağın değerini görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -/+40000.000	Sadece Okunur	Reel
		78	**Anlg Out0 DataHi** Analog Çıkış 0 Veri Üst Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için üst değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	pu 1 -/+40000.000	RW	Reel
		79	**Anlg Out0 DataLo** Analog Çıkış 0 Veri Alt Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için alt değeri ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1 -/+40000.000	RW	Reel
		80	**Anlg Out0 Hi** Analog Çıkış 0 Üst Veri değeri maksimumda olduğunda analog çıkış değeri için üst değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 10.000 Volt 20.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		81	**Anlg Out0 Lo** Analog Çıkış 0 Alt Veri değeri minimumda olduğunda analog çıkış değeri için alt değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel

Opsiyonlar

	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Analog 1	Analog 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Opsiyonlar

	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Analog 1	Analog 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
I/O	Analog Çıkışlar	82	**Anlg Out0 Val** Analog Çıkış 0 Değer Analog çıkış değerini görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 10.000 Volt 20.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	Sadece Okunur	Reel
		85	**Anlg Out1 Sel** Analog Çıkış 1 Seç Analog çıkış için kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	7 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		86	**Anlg Out1 Stpt** Analog Çıkış 1 Ayar Noktası Analog çıkış için olası bir kaynak. Veri Bağlantılarını kullanarak bir haberleşme cihazından bir analog çıkışı kontrol etmek için kullanılabilir. Analog çıkış ölçeklendirmesinden etkilenmez.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 10.000 Volt 20.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		87	**Anlg Out1 Data** Analog Çıkış 1 Veri P85 [Anlg Out1Sel] tarafından seçilen kaynağın değerini görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0.000 0.000/3200.00	Sadece Okunur	Reel
		88	**Anlg Out1 DataHi** Analog Çıkış 1 Veri Üst Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için üst değeri ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.000 0.000/3200.00	RW	Reel
		89	**Anlg Out1 DataLo** Analog Çıkış 1 Veri Alt Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için alt değeri ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.000 0.000/3200.00	RW	Reel
		90	**Anlg Out1 Hi** Analog Çıkış 1 Üst Veri değeri maksimumda olduğunda analog çıkış değeri için üst değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 10.000 Volt 20.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		91	**Anlg Out1 Lo** Analog Çıkış 1 Alt Veri değeri minimumda olduğunda analog çıkış değeri için alt değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		92	**Anlg Out1 Val** Analog Çıkış 1 Değer Analog çıkış değerini görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 10.000 Volt 20.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	Sadece Okunur	Reel

<table>
<tr><th>Dosya</th><th>Grup</th><th>No.</th><th>Görüntülenen Ad
Tam Ad
Açıklama</th><th>Değerler</th><th></th><th>Okuma-Yazma</th><th>Veri Tipi</th></tr>
<tr><td rowspan="7">I/O</td><td rowspan="7">Önleyici Bakım</td><td>99</td><td>PredMaint Sts
Önleyici Bakım Durumu

Rölenin önleyici bakım durumu.

Opsiyonlar: Master | Rezerve | Rezerve | Rezerve | Rezerve | Rezerve | Rezerve | Rezerve | Rezerve | Rezerve | Rezerve | Rezerve | Rezerve | Rezerve | Relay Out 0 (1) | Relay Out 0
Varsayılan: 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0
Bit: 15 | 14 | 13 | 12 | 11 | 10 | 9 | 8 | 7 | 6 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

(1) I/O Modülü modelleri 20-750-2262C-2R ve 20-750-2262D-2R için Bit 1= "Relay Out 0"</td><td></td><td>Sadece Okunur</td><td>16-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>100</td><td>R00 Load Type
Röle Çıkışı 0 Yük Tipi
Röleye uygulanacak olan yük tipini seçer. Röle ömrünü hesaplamak için Önleyici Bakım fonksiyonu için düzgün bir şekilde ayarlanmalıdır.</td><td>Varsayılan:
Opsiyonlar:</td><td>1 = "DC Inductive"
0 = "DC Resistive"
1 = "DC Inductive"
2 = "AC Resistive"
3 = "AC Inductive"</td><td>RW</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>101</td><td>R00 Load Amps
Röle Çıkışı 0 Yük Amper
Röle kontaklarına uygulanacak olan yük akımı. Röle ömrünü hesaplamak için Önleyici Bakım fonksiyonu için düzgün bir şekilde ayarlanmalıdır.</td><td>Birimler:
Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>Amper
2.000
0.000/2.000</td><td>RW</td><td>Reel</td></tr>
<tr><td>102</td><td>R00 TotalLife
Röle Çıkışı 0 Toplam Ömür
Programlanan yük tipi ve amperine göre rölenin toplam ömür döngüsü.</td><td>Birimler:
Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>Cycl
0
0/2147483647</td><td>Sadece Okunur</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>103</td><td>R00 ElapsedLife
Röle Çıkışı 0 Geçen Ömür
Sıfırlanamaz, rölenin biriken toplam çevrim sayısı.</td><td>Birimler:
Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>Cycl
0
0/2147483647</td><td>Sadece Okunur</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>104</td><td>R00 RemainLife
Röle Çıkışı 0 Kalan Ömür
Toplam Ömür ile Geçen Ömür arasındaki fark.</td><td>Birimler:
Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>Cycl
0
-/+2147483647</td><td>Sadece Okunur</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
<tr><td>105</td><td>R00 LifeEvntLvl
Röle Çıkışı 0 Ömür Event Seviyesi
Bir işlem yapılmadan önce ulaşılması gereken röle ömrü yüzdesini ayarlar.</td><td>Birimler:
Varsayılan:
Min/Maks:</td><td>%
80.000
0.000/100.000</td><td>RW</td><td>Reel</td></tr>
<tr><td>106</td><td>R00 LifeEvntActn
Röle Çıkışı 0 Ömür Event İşlemi
Röle ömür çevrimlerinin yüzdesine ulaşıldığında yapılacak olan işlemi ayarlar.
"Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz.
"Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir.
"Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder.
P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür.
"FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş.
"Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş.
"Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.</td><td>Varsayılan:
Opsiyonlar:</td><td>1 = "Alarm"
0 = "Ignore"
1 = "Alarm"
2 = "Flt Minor"
3 = "FltCoastStop"
4 = "Flt RampStop"
5 = "Flt CL Stop"</td><td>RW</td><td>32-bit Tam Sayı</td></tr>
</table>

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
I/O	Önleyici Bakım	110	**RO1 Load Type** Röle Çıkışı 1 Yük Tipi Röleye uygulanacak olan yük tipini seçer. Röle ömrünü hesaplamak için Önleyici Bakım fonksiyonu için düzgün bir şekilde ayarlanmalıdır. **Önemli:** Sadece I/O Modülü modelleri 20-750-2262C-2R ve 20-750-2262D-2R tarafından kullanılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "DC Inductive" 0 = "DC Resistive" 1 = "DC Inductive" 2 = "AC Resistive" 3 = "AC Inductive"	RW	32-bit Tam Sayı
		111	**RO1 Load Amps** Röle Çıkışı 1 Yük Amper Röle kontaklarına uygulanacak olan yük akımı. Röle ömrünü hesaplamak için Önleyici Bakım fonksiyonu için düzgün bir şekilde ayarlanmalıdır. **Önemli:** Sadece I/O Modülü modelleri 20-750-2262C-2R ve 20-750-2262D-2R tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 2.000 0.000/2.000	RW	Reel
		112	**RO1 TotalLife** Röle Çıkışı 1 Toplam Ömür Programlanan yük tipi ve amperine göre rölenin toplam ömür döngüsü. **Önemli:** Sadece I/O Modülü modelleri 20-750-2262C-2R ve 20-750-2262D-2R tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 0/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		113	**RO1 ElapsedLife** Röle Çıkışı 1 Geçen Ömür Sıfırlanamaz, rölenin biriken toplam çevrim sayısı. **Önemli:** Sadece I/O Modülü modelleri 20-750-2262C-2R ve 20-750-2262D-2R tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 0/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		114	**RO1 RemainLife** Röle Çıkışı 1 Kalan Ömür Toplam Ömür ile Geçen Ömür arasındaki fark. **Önemli:** Sadece I/O Modülü modelleri 20-750-2262C-2R ve 20-750-2262D-2R tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 -/+2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		115	**RO1 LifeEvntLvl** Röle Çıkışı 1 Ömür Event Seviyesi Bir işlem yapılmadan önce ulaşılması gereken röle ömrü yüzdesini ayarlar. **Önemli:** Sadece I/O Modülü modelleri 20-750-2262C-2R ve 20-750-2262D-2R tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 80.000 0.000/100.000	RW	Reel
		116	**RO1 LifeEvntActn** Röle Çıkışı 1 Ömür Event İşlemi Röle ömür çevrimlerinin yüzdesine ulaşıldığında yapılacak olan işlemi ayarlar. **Önemli:** Sadece I/O Modülü modelleri 20-750-2262C-2R ve 20-750-2262D-2R tarafından kullanılır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Alarm" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı

11-Serisi Giriş/Çıkış Modül Parametreleri

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
11-Serisi Giriş/Çıkış	Dijital Girişler	1	**Dig In Sts** Dijital Giriş Durumu Dijital girişlerin durumu.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		2	**Dig In Filt Mask** Dijital Giriş Filtresi Maske Seçilen dijital girişi filtreler. **Önemli:** Sadece I/O Modülü modelleri 20-750-1133C-1R2T ve 20-750-1132C-2R tarafından kullanılır. (24 VDC girişlere sahip modüller.)		RW	16-bit Tam Sayı
		3	**Dig In Filt** Dijital Giriş Filtresi Dijital girişlerdeki filtreleme miktarını ayarlar. **Önemli:** Sadece I/O Modülü modelleri 20-750-1133C-1R2T ve 20-750-1132C-2R tarafından kullanılır. (24 VDC girişlere sahip modüller.)	Birimler: mS Varsayılan: 4 Min/Maks: 2/10	RW	32-bit Tam Sayı

No. 1 — Dig In Sts

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Giriş 2	Giriş 1	Input 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Giriş Etkinleştirilmedi
1 = Giriş Etkinleştirildi

No. 2 — Dig In Filt Mask

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Giriş 2	Giriş 1	Input 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Giriş Filtrelenmedi
1 = Giriş Filtrelendi

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
11-Serisi Giriş/Çıkış	Dijital Çıkışlar	5	**Dig Out Sts** Dijital Çıkış Durumu Dijital çıkışların durumu.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

No. 5 — Dig Out Sts

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Trans Out 1 (2)	Trans Out 0 (1)	Relay Out 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Çıkışa Enerji Verilmemektedir
1 = Çıkışa Enerji Verilmektedir

(1) I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T için Bit 1 = "Trans Out 0"
I/O Modülü modeller 20-750-1132C-2R ve 20-750-1132D-2R için = "Relay Out 1"
(2) Bit 2 sadece I/O Modülü 20-750-1133C-1R2T tarafından kullanılır

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
11-Serisi Giriş/Çıkış	Dijital Çıkışlar	6	**Dig Out Invert** Dijital Çıkış Ters Çevir Seçilen dijital çıkışı ters çevirir. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Trans Out 1 (2), Trans Out 0 (1), Relay Out 0 Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Çıkış Ters Çevrilmemiştir 1 = Çıkış Ters Çevrilmiştir (1) I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T için Bit 1 = "Trans Out 0" I/O Modülü modeller 20-750-1132C-2R ve 20-750-1132D-2R için = "Relay Out 1" (2) Bit 2 sadece I/O Modülü 20-750-1133C-1R2T tarafından kullanılır		RW	16-bit Tam Sayı
		7	**Dig Out Setpoint** Dijital Çıkış Ayar Noktası Kaynak olarak seçildiğinde Röle veya Transistör Çıkışlarını kontrol eder. Veri Bağlantılarını kullanarak bir haberleşme cihazından çıkışları kontrol etmek için kullanılabilir. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Trans Out 1 (2), Trans Out 0 (1), Relay Out 0 Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Çıkışa Enerji Verilmemektedir 1 = Çıkışa Enerji Verilmektedir (1) I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T için Bit 1 = "Trans Out 0" I/O Modülü modeller 20-750-1132C-2R ve 20-750-1132D-2R için = "Relay Out 1" (2) Bit 2 sadece I/O Modülü 20-750-1133C-1R2T tarafından kullanılır		RW	16-bit Tam Sayı
		10	**R00 Sel** Röle Çıkışı 0 Seç Röle çıkışına enerji verecek olan kaynağı seçer. Herhangi bir durum parametre biti çıkış kaynağı olarak kullanılabilir. Örneğin P935 [Drive Status 1] Bit 7 "Faulted" (Hatalı). Tork Onayı içini Port 0, parametre 1103 Bit 4'e ayarlayın. Güvenlik için N.O. kullanın.	Varsayılan: 0.00 (Disabled) Min/Maks: 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		11	**R00 Level Sel** Röle Çıkışı 0 Seviye Seç Karşılaştırma yapılacak olan seviye kaynağını seçer.	Varsayılan: 0 (Disabled) Min/Maks: 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		12	**R00 Level** Röle Çıkışı 0 Seviye Seviye karşılaştırma değerini ayarlar.	Varsayılan: 0.0 Min/Maks: -/+1000000.0	RW	Reel
		13	**R00 Level CmpSts** Röle Çıkışı 0 Seviye Karşılaştırma Durumu Seviye karşılaştırma durumu ve bir röle veya transistör çıkışı için olası kaynak. Çıkışa enerji vermek için, Röle Çıkışı *n* Seç ya da Transistör Çıkışı *n* Seç için bunun seçilmiş olması gereklidir. Sadece durum bilgisi olarak bir fiziksel çıkış olmadan da kullanılabilir. Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, AbsGrtThanEq, Abs Less Than, Grt Than Equ, Less Than Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru Bit 0 "Less Than" – Seviye kaynağı, seviye değerinden daha düşüktür. Bit 1 "Grt Than Equ" – Seviye kaynağı, seviye değerine eşittir veya daha büyüktür. Bit 2 "Abs Less Than" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden düşüktür. Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden büyüktür ya da eşittir.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
11-Serisi Giriş/Çıkış	Dijital Çıkışlar	14	**RO0 On Time** Röle Çıkışı 0 Açık Zamanı Dijital çıkışlar için "ON Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun oluşması ile rölenin aktivasyonu arasında geçen zamandır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel
		15	**RO0 Off Time** Röle Çıkışı 0 Kapalı Zamanı Dijital çıkışlar için "OFF Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun kaybolması ile rölenin yeniden aktivasyonu arasında geçen zamandır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel
		20	**RO1 Sel** Röle Çıkışı 1 Seç – Giriş/Çıkış Modülü model 20-750-1132C-2R veya 20-750-1132D-2R kuruludur. **TO0 Sel** Transistör Çıkışı 0 Seç – I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T kuruludur. Röle veya transistör çıkışına enerji verecek olan kaynağı seçer. Herhangi bir durum parametre biti çıkış kaynağı olarak kullanılabilir. Örneğin P935 [Drive Status 1] Bit 7 "Faulted" (Hatalı).	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 (Disabled) 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		21	**RO1 Level Sel** Röle Çıkışı 1 Seviye Seç – Giriş/Çıkış Modülü model 20-750-1132C-2R veya 20-750-1132D-2R kuruludur. **TO0 Level Sel** Transistör Çıkışı 0 Seviye Seç – I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T kuruludur. Karşılaştırma yapılacak olan seviye kaynağını seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	0 (Disabled) 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		22	**RO1 Level** Röle Çıkışı 1 Seviye – Giriş/Çıkış Modülü model 20-750-1132C-2R veya 20-750-1132D-2R kuruludur. **TO0 Level** Transistör Çıkışı 0 Seviye – I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T kuruludur. Seviye karşılaştırma değerini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 -/+1000000.0	RW	Reel
		23	**RO1 Level CmpSts** Röle Çıkışı 1 Seviye Karşılaştırma Durumu – Giriş/Çıkış Modülü model 20-750-1132C-2R veya 20-750-1132D-2R kuruludur. **TO0 Level CmpSts** Transistör Çıkışı 0 Seviye Karşılaştırma Durumu – I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T kuruludur. Seviye karşılaştırma durumu ve bir röle veya transistör çıkışı için olası kaynak. Çıkışa enerji vermek için, Röle Çıkışı *n* Seç ya da Transistör Çıkışı *n* Seç için bunun seçilmiş olması gereklidir. Sadece durum bilgisi olarak bir fiziksel çıkış olmadan da kullanılabilir.			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		24	**RO1 On Time** Röle Çıkışı 1 Açık Zamanı – Giriş/Çıkış Modülü model 20-750-1132C-2R veya 20-750-1132D-2R kuruludur. **TO0 On Time** Transistör Çıkışı 0 Açık Zamanı – I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T kuruludur. Dijital çıkışlar için "ON Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun oluşması ile rölenin veya transistörün aktivasyonu arasında geçen zamandır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	AbsGrtThanEq	Abs Less Than	Grt Than Equ	Less Than
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Less Than" – Seviye kaynağı, seviye değerinden daha düşüktür.
Bit 1 "Grt Than Equ" – Seviye kaynağı, seviye değerine eşittir veya daha büyüktür.
Bit 2 "Abs Less Than" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden düşüktür.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden büyüktür ya da eşittir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
11-Serisi Giriş/Çıkış	Dijital Çıkışlar	25	**RO1 Off Time** Röle Çıkışı 1 Kapalı Zamanı – Giriş/Çıkış Modülü model 20-750-1132C-2R veya 20-750-1132D-2R kuruludur. **T00 Off Time** Transistör Çıkışı 0 Kapalı Zamanı – I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T kuruludur. Dijital çıkışlar için "OFF Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun kaybolması ile rölenin veya transistörün yeniden aktivasyonu arasında geçen zamandır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel
		30	**T01 Sel** Transistör Çıkışı 1 Seç Transistör çıkışına enerji verecek olan kaynağı seçer. Herhangi bir durum parametre biti çıkış kaynağı olarak kullanılabilir. Örneğin P935 [Drive Status 1] Bit 7 "Faulted" (Hatalı). **Önemli:** Sadece I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T tarafından kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 (Disabled) 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		31	**T01 Level Sel** Transistör Çıkışı 1 Seviye Seç Karşılaştırma yapılacak olan seviye kaynağını seçer. **Önemli:** Sadece I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T tarafından kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 (Disabled) 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		32	**T01 Level** Transistör Çıkışı 1 Seviye Seviye karşılaştırma değerini ayarlar. **Önemli:** Sadece I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T tarafından kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 -/+1000000.0	RW	Reel
		33	**T01 Level CmpSts** Transistör Çıkışı 1 Seviye Karşılaştırma Durumu			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Seviye karşılaştırma durumu ve transistör çıkışı için olası kaynak. Çıkışa enerji vermek amacıyla, Transistör Çıkışı *n* Seç için bunun seçili olması gereklidir. Sadece durum bilgisi olarak bir fiziksel çıkış olmadan da kullanılabilir.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	AbsGrtThanEq	Abs Less Than	Grt Than Equ	Less Than
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Less Than" – Seviye kaynağı, seviye değerinden daha düşüktür.
Bit 1 "Grt Than Equ" – Seviye kaynağı, seviye değerine eşittir veya daha büyüktür.
Bit 2 "Abs Less Than" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden düşüktür.
Bit 3 "AbsGrtThanEq" – Seviye kaynağının mutlak değeri, seviye değerinin mutlak değerinden büyüktür ya da eşittir.
Önemli: Sadece I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T tarafından kullanılır.

		34	**T01 On Time** Transistör Çıkışı 1 Açık Zamanı Dijital çıkışlar için "ON Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun oluşması ile transistörün aktivasyonu arasında geçen zamandır. **Önemli:** Sadece I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel
		35	**T01 Off Time** Transistör Çıkışı 1 Kapalı Zamanı Dijital çıkışlar için "OFF Delay" zamanını ayarlar. Bu bir durumun kaybolması ile transistörün yeniden aktivasyonu arasında geçen zamandır. **Önemli:** Sadece I/O Modülü model 20-750-1133C-1R2T tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
11-Serisi Giriş/Çıkış	Motor PTC	41	**ATEX Sts** ATEX Durumu		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Bu parametre mandallanmamıştır ve sadece ATEX termik sensörünün mevcut durumunu görüntüler. Bir ATEX hatası mevcut olduğunda, ilgili bit değeri 1'dir. Motor derecesi en uygun aralıkta olduğunda, bit değeri 0'dır.

Bu parametre sadece ATEK seçenek modülü kurulu olduğunda geçerlidir.

Opsiyonlar	Rezerve	PTC Seçildi	Termostat	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Voltaj Kaybı	Over Temp	Kısa Devre	ThrmIsnsor OK
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "ThrmIsnsor OK" – Termik sensör sorunsuzdur.
Bit 1 "Short Cirkt" – Kısa devre hatası termik sensör tarafından tespit edildi.
Bit 2 "Over Temp" – Aşırı sıcaklık hatası termik sensör tarafından tespit edildi.
Bit 3 "Voltage Loss" – Voltaj kaybı hatası ATEX kartında gerçekleşti.
Bit 13 "Thermostat" – Termostat girişi seçildi.
Bit 14 "PTC Selected" – PTC girişi seçildi.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
11-Serisi Giriş/Çıkış	Analog Girişler	45	**AnIg In Type** Analog Giriş Tipi		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyon bağlantı telleri tarafından ayarlanan analog giriş durumu.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Analog 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Voltaj Modu
1 = Akım Modu

		46	**AnIg In Sqrt** Analog Giriş Kare Kök		RW	16-bit Tam Sayı

Her giriş için kare kök fonksiyonunu devreye alır/devreden çıkarır.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Analog 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Kare Kök Devrede Değil
1 = Kare Kök Devrede

		47	**AnIg In Loss Sts** Analog Giriş Kayıp Durumu		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Analog giriş kaybı durumu.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Loss0	Kayıp
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Kayıp Yok
1 = Kayıp Tespit Edildi

Bit 0 "Loss" – Giriş kaybını gösterir.
Bit 1 "Loss0" – Giriş kaybını gösterir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
11-Serisi Giriş/Çıkış	Analog Girişler	50	**AnIg In0 Value** Analog Giriş 0 Değeri Filtre, karekök ve kayıp işlemleri sonrasındaki analog giriş değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	Sadece Okunur	Reel
		51	**AnIg In0 Hi** Analog Giriş 0 Üst Analog giriş ölçekleme bloğu için en yüksek giriş değerini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		52	**AnIg In0 Lo** Analog Giriş 0 Alt Analog giriş ölçekleme bloğu için en düşük giriş değerini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		53	**AnIg In0 LssActn** Analog Giriş 0 Kayıp İşlemi Analog bir sinyal kaybı tespit edildiğinde yapılacak olan sürücü işlemini seçer. Sinyal kaybı 1 V veya 2 mA altında bir analog sinyal olarak tanımlanır. Giriş sinyali seviyesi 1.5 V veya 3 mA üzerindeyse veya eşitse sinyal kaybı durumu sona erer ve normal çalışma devam eder. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma. "Hold Input" (6) – Girişi son değerde tutar. "Set Input Lo" (7) – Girişi P52 [Anlg In0 Lo] olarak ayarlar. "Set Input Hi" (8) – Girişi P51 [Anlg In0 Hi] olarak ayarlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ignore" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop" 6 = "Hold Input" 7 = "Set Input Lo" 8 = "Set Input Hi"	RW	32-bit Tam Sayı
		54	**AnIg In0 Raw Val** Analog Giriş 0 Ham Değer Analog girişin ham değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 0.000 Volt 0.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	Sadece Okunur	Reel
		55	**AnIg In0 Filt Gn** Analog Giriş 0 Filtre Kazancı Analog giriş filtresi kazancını ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 -/+5.00	RW	Reel
		56	**AnIg In0 Filt BW** Analog Giriş 0 Filtre Bant Genişliği Analog giriş filtresi bant genişliğini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 0.0/500.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
11-Serisi Giriş/Çıkış	Analog Çıkışlar	70	**Anlg Out Type** Analog Çıkış Tipi Her analog çıkış için analog çıkış modunu seçer. Opsiyonlar: Rezerve (15–4), Analog 0 (3–0) Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Voltaj Modu 1 = Akım Modu			RW	16-bit Tam Sayı
		71	**Anlg Out Abs** Analog Çıkış Mutlak Analog çıkışı çalıştırmadan için ölçekleme yapmadan önce parametrenin işaretli değerinin mi mutlak değerinin mi kullanılacağını seçer. Opsiyonlar: Rezerve (15–2), Analog 0 (1–0) Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 1 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru			RW	16-bit Tam Sayı
		75	**Anlg Out0 Sel** Analog Çıkış 0 Seç Analog çıkış için kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	3 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		76	**Anlg Out0 Stpt** Analog Çıkış 0 Ayar Noktası Analog çıkış için olası bir kaynak. Veri Bağlantılarını kullanarak bir haberleşme cihazından bir analog çıkışı kontrol etmek için kullanılabilir. Analog çıkış ölçeklendirmesinden etkilenmez.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 10.000 Volt 20.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		77	**Anlg Out0 Data** Analog Çıkış 0 Veri P75 [Anlg Out0 Sel] tarafından seçilen kaynağın değerini görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -/+100000	Sadece Okunur	Reel
		78	**Anlg Out0 DataHi** Analog Çıkış 0 Veri Üst Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için üst değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	pu 1 -/+21474800	RW	Reel
		79	**Anlg Out0 DataLo** Analog Çıkış 0 Veri Alt Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için alt değeri ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1 -/+21474800	RW	Reel
		80	**Anlg Out0 Hi** Analog Çıkış 0 Üst Veri değeri maksimumda olduğunda analog çıkış değeri için üst değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 10.000 Volt 20.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
		81	**Anlg Out0 Lo** Analog Çıkış 0 Alt Veri değeri minimumda olduğunda analog çıkış değeri için alt değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 10.000 Volt 20.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	RW	Reel
11-Serisi Giriş/Çıkış	Analog Çıkışlar	82	**Anlg Out0 Val** Analog Çıkış 0 Değer Analog çıkış değerini görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Volt mA 10.000 Volt 20.000 mA -/+10.000 Volt 0.000/20.000 mA	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
11-Serisi Giriş/Çıkış	Önleyici Bakım	99	**PredMaint Sts** Önleyici Bakım Durumu Rölenin önleyici bakım durumu. Opsiyonlar: Master, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Relay Out 0 (1), Relay Out 0 Varsayılan: 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru (1) Giriş/Çıkış Modülü modelleri 20-750-1132C-2R ve 20-750-1132D-2R için Bit 1= "Relay Out 0"			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		100	**R00 Load Type** Röle Çıkışı 0 Yük Tipi Röleye uygulanacak olan yük tipini seçer. Röle ömrünü hesaplamak için Önleyici Bakım fonksiyonu için düzgün bir şekilde ayarlanmalıdır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "DC Inductive" 0 = "DC Resistive" 1 = "DC Inductive" 2 = "AC Resistive" 3 = "AC Inductive"	RW	32-bit Tam Sayı
		101	**R00 Load Amps** Röle Çıkışı 0 Yük Amper Röle kontaklarına uygulanacak olan yük akımı. Röle ömrünü hesaplamak için Önleyici Bakım fonksiyonu için düzgün bir şekilde ayarlanmalıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 2.000 0.000/2.000	RW	Reel
		102	**R00 TotalLife** Röle Çıkışı 0 Toplam Ömür Programlanan yük tipi ve amperine göre rölenin toplam ömür döngüsü.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 0/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		103	**R00 ElapsedLife** Röle Çıkışı 0 Geçen Ömür Sıfırlanamaz, rölenin biriken toplam çevrim sayısı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 0/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		104	**R00 RemainLife** Röle Çıkışı 0 Kalan Ömür Toplam Ömür ile Geçen Ömür arasındaki fark.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 0/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		105	**R00 LifeEvntLvl** Röle Çıkışı 0 Ömür Event Seviyesi Bir işlem yapılmadan önce ulaşılması gereken röle ömrü yüzdesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 80.000 0.000/100.000	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
11-Serisi Giriş/Çıkış	Önleyici Bakım	**106**	**RO0 LifeEvntActn** Röle Çıkışı 0 Ömür Event İşlemi Röle ömür çevrimlerinin yüzdesine ulaşıldığında yapılacak olan işlemi ayarlar. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Alarm" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı
		110	**RO1 Load Type** Röle Çıkışı 1 Yük Tipi Röleye uygulanacak olan yük tipini seçer. Röle ömrünü hesaplamak için Önleyici Bakım fonksiyonu için düzgün bir şekilde ayarlanmalıdır. **Önemli:** Sadece Giriş/Çıkış Modülü modelleri 20-750-1132C-2R ve 20-750-1132D-2R tarafından kullanılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "DC Inductive" 0 = "DC Resistive" 1 = "DC Inductive" 2 = "AC Resistive" 3 = "AC Inductive"	RW	32-bit Tam Sayı
		111	**RO1 Load Amps** Röle Çıkışı 1 Yük Amper Röle kontaklarına uygulanacak olan yük akımı. Röle ömrünü hesaplamak için Önleyici Bakım fonksiyonu için düzgün bir şekilde ayarlanmalıdır. **Önemli:** Sadece Giriş/Çıkış Modülü modelleri 20-750-1132C-2R ve 20-750-1132D-2R tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 2.000 0.000/2.000	RW	Reel
		112	**RO1 TotalLife** Röle Çıkışı 1 Toplam Ömür Programlanan yük tipi ve amperine göre rölenin toplam ömür döngüsü. **Önemli:** Sadece Giriş/Çıkış Modülü modelleri 20-750-1132C-2R ve 20-750-1132D-2R tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 0/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		113	**RO1 ElapsedLife** Röle Çıkışı 1 Geçen Ömür Sıfırlanamaz, rölenin biriken toplam çevrim sayısı. **Önemli:** Sadece Giriş/Çıkış Modülü modelleri 20-750-1132C-2R ve 20-750-1132D-2R tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 0/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		114	**RO1 RemainLife** Röle Çıkışı 1 Kalan Ömür Toplam Ömür ile Geçen Ömür arasındaki fark. **Önemli:** Sadece Giriş/Çıkış Modülü modelleri 20-750-1132C-2R ve 20-750-1132D-2R tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 0/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		115	**RO1 LifeEvntLvl** Röle Çıkışı 1 Ömür Event Seviyesi Bir işlem yapılmadan önce ulaşılması gereken röle ömrü yüzdesini ayarlar. **Önemli:** Sadece Giriş/Çıkış Modülü modelleri 20-750-1132C-2R ve 20-750-1132D-2R tarafından kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 80.000 0.000/100.000	RW	Reel
		116	**RO1 LifeEvntActn** Röle Çıkışı 1 Ömür Event İşlemi Röle ömür çevrimlerinin yüzdesine ulaşıldığında yapılacak olan işlemi ayarlar. **Önemli:** Sadece Giriş/Çıkış Modülü modelleri 20-750-1132C-2R ve 20-750-1132D-2R tarafından kullanılır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Alarm" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop" 4 = "Flt RampStop" 5 = "Flt CL Stop"	RW	32-bit Tam Sayı

Tek Artımlı Enkoder Modülü Parametreleri

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Tek Artımlı Enkoder		1	**Encoder Cfg** Enkoder Yapılandır Yönü, hız hesaplama yöntemi, sinyal tipi ve etkin enkoder kanallarını yapılandırır.			RW	16-bit Tam Sayı
		2	**Encoder PPR** Enkoder Pals/Devir Artımlı enkoderin Pals/Devri (Enkoder Hatları) için enkoder modülünü yapılandırır.	Varsayılan: Min/Maks:	1024 2/20000	RW	Reel
		3	**Fdbk Loss Cfg** Geri Besleme Kaybı Yapılandır Geri beslemede bir hata olması durumunda sürücünün ne yapacağını ayarlar. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop"	RW	Reel
		4	**Encoder Feedback** Enkoder Geri Besleme Enkoderin pozisyon geri besleme değerini görüntüler. Bu, ana kontrol (Port 0) Geri Besleme Seçimi için bir kaynak olarak kullanılabilir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -/+2147483647	Sadece Okunur	Reel

Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Direction, Single Ended, Inv Home In, Edge Mode, A Chan Only, Z Chan Enbl

Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	

Bit 0 "Z Channel Enbl" – Faz Kaybı için Kanal Z'nin kullanılacağını ve izleneceğini yapılandırır. 0 değerinde = Z kanalı yok sayılacaktır. Enkoder işaretçi palsı kullanıyorsa ayarlanmalıdır.

Bit 1 "A Chan Only" – Modülü sadece A kanalını kullanmak ve B kanalını yoksaymak üzere yapılandırır. Bu modda, yön belirlenemez ve pozisyon sayacı her zaman yukarı doğru sayım yapacaktır.

Bit 2 "Edge Mode" – Hız hesaplaması için toplam sayım yerine AB kenar (edge) zaman verisini kullanmak üzere modülü yapılandırır.

Bit 3 "Inv Home In" – Ana konum girişinin ters çevrilmesini yapılandırır. 1 = ters çevrildi, 0 = ters çevrilmedi

Bit 4 "Single Ended" – A Quad B enkoderin tek uçlu sinyallere sahip olmasını yapılandırır. Bu modda, Faz Kaybı algılaması devreden çıkarılır. 0 = Fark, 1 = Tek Uçlu

Bit 5 "Direction" – Dahili olarak verilen bir dönüş yönü ile ilişkili geri besleme sayımını yukarı/aşağı ters çevirir. 1 = ters çevir, 0 = ters çevirme. Bu bit, enkoder yönünün yanlış olduğu belirlendiğinde ve komut verilince "Change Logic" seçildiğinde, Başlat rutinindeki yön testi tarafından değiştirilir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Tek Artımlı Enkoder		5	**Encoder Status** Enkoder Durumu Artımlı Enkoder Modülü için durum bilgisi		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Direction	HomMrk Event	HomMrk Armed	HomeIn Event	HomeIn Armed	Home Input	Inv Home In	Marker Event	Z Not Input	Z Input	B Not Input	B Input	A Not Input	A Input	A Chan Only	Z Chan Enbl
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Z Chan Enbl" – [Enkoder Cfg] parametresi içerisinde karşılık gelen bit'in durumu.
Bit 1 "A Chan Only" – [Enkoder Cfg] parametresi içerisinde karşılık gelen bit'in durumu.
Bit 2 "A Input" – Enkoder A giriş sinyali durumu.
Bit 3 "A Not Input" – Enkoder A Giriş olmayan sinyal durumu.
Bit 4 "B Input" – Enkoder B giriş sinyali durumu.
Bit 5 "B Not Input" – Enkoder B Giriş olmayan sinyal durumu.
Bit 6 "Z Input" – Enkoder Z giriş sinyali durumu.
Bit 7 "Z Not Input" – Enkoder Z giriş olmayan sinyal durumu.
Bit 8 "Marker Event" – Kanal Z (işaretçi pals) kullanıldığında, bir işaretçi palsın tespit edildiğini gösterir. Ana konum rutininde veya hataların silinmesi nedeniyle otomatik olarak silinir. Bu bit ana konum fonksiyonu, mil yönü fonksiyonu ya da hata silme tarafından silinene dek açık olarak kalacaktır. Tek ve İkili Artımlı enkoder seçenekleri için, işaretçi girişi sadece ana konum ve mil yönü fonksiyonları tarafından kullanılabilir. Enkoder hatalarının silinmesi, İşaretçi Event'i durumunu da silecektir. Tek ve ikili enkoder kartları, sürücü hatalarını silmek için kullanılan ile aynı hata silme mekanizmasını kullanır.
Bit 9 "Inv Home In" – [Enkoder Cfg] parametresinde karşılık gelen bit'in durumu. Ayarlandığında, ana konum giriş sinyali ters çevrilecektir.
Bit 10 "Home Input" – Ana Konum Giriş sinyalinin etkin durumu. Bu durum bit'i, "Inv Home In" bit'i devreye alındığında ters çevrilir.
Bit 11 "HomeIn Armed" – Ana konum girişinin bir sonraki geçişi sonrasında ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlemek üzere yapılandırıldığını gösterir.
Bit 12 "HomeIn Event" – Ana konum girişinin geçişine karşılık olarak ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlediğini gösterir.
Bit 13 "HomMrk Armed" – Bir sonraki işaretçi (Z kanalı) pals sonrasında ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlemek üzere yapılandırıldığını gösterir.
Bit 14 "HomMrk Event" – Bir işaretçi (Z kanalı) palsa karşılık olarak ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlediğini gösterir.
Bit 15 "Direction" – [Enkoder Cfg] parametresinde karşılık gelen bit'in durumu.

Tek Artımlı Enkoder		6	**Error Status** Hata Durumu Bir geri besleme kaybı ile sonuçlanacak durum bilgisi.													Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	SI Comm Loss	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Quad Loss	Phase Loss	Open Wire
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Open Wire" – Bir giriş sinyalinin (A, B veya Z), tamamlayıcısı (A Not (A Değil), B Not (B Değil), Z Not (Z Değil)) ile aynı durumda olduğunu gösterir. Açık kablo algılamasının çalışması için enkoder sinyalleri çift girişe sahip olmalıdır (tek uçlu değil). Z kanalı sadece devreye alındığında kontrol edilir. Bakınız P1 [Enkoder Cfg].
Bit 1 "Phase Loss" – 8 msn.'lik bir süre boyunca 30 adetten fazla faz kaybı (açık tel) event'i gerçekleştiğini gösterir. [Enkoder Cfg] Bit 0 üzerindekiler ile aynı kısıtlamalar geçerlidir. Etkinleştirilmişse, Z kanalı yok sayılacaktır. Z kanalı üzerinde faz kaybı kontrolü sadece Z kanalı etkinleştirildiğinde yapılır.
Bit 2 "Quad Loss" – Kenar (edge) geçişleri aynı anda hem A hem de B enkoder kanallarında oluştuğunda, Quadrature loss (karesel kayıp) event'leri gerçekleşir. 10 msn.'lik bir süre boyunca 8 adetten fazla karesel kayıp event'i gerçekleştiğini gösterir. Sadece hem A hem de B kanalları kullanıldığında geçerlidir ([Enkoder Cfg] içerisinde 'A Chan Only' değil).
Bit 15 "SI Comm Loss" – Ana kontrol kartı ile enkoder modülü arasında Seri Arayüz arka paneli boyunca bir haberleşme kaybı olduğunu gösterir.

Tek Artımlı Enkoder		7	**Phase Loss Count** Faz Kaybı Sayımı Her 1 milisaniye örnekleme aralığında enkoder kartı tarafından tespit edilen toplam enkoder hatası sayısını görüntüler. Bu değerler, her 1 milisaniyede bir sıfırlanır. Enkoder için, tepe hata değerlerinin yanı sıra 8 milisaniye boyunca sayılan hataları gösteren Teşhis Öğeleri mevcuttur. Tepe değerler, sürücü hataları silindiğinde sıfırlanır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/127											Sadece Okunur	Reel
		8	**Quad Loss Count** Her 1 milisaniye örnekleme aralığında enkoder kartı tarafından tespit edilen toplam enkoder hatası sayısını görüntüler. Bu değerler, her 1 milisaniyede bir sıfırlanır. Enkoder için, tepe hata değerlerinin yanı sıra 8 milisaniye boyunca sayılan hataları gösteren Teşhis Öğeleri mevcuttur. Tepe değerler, sürücü hataları silindiğinde sıfırlanır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/15											Sadece Okunur	Reel

İkili Artımlı Enkoder Modülü Parametreleri

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
İkili Artımlı Enkoder	Enkoder 0	1	**Enc 0 Cfg** Enkoder 0 Yapılandır Enkoder 0 (ana enkoder) için kullanılan pozisyon yönü, hız hesaplama yöntemi, sinyal tipi ve etkin enkoder kanallarını yapılandırır.			RW	16-bit Tam Sayı
		2	**Enc 0 PPR** Enkoder 0 Pals/Devir A Quad B Enkoderinin Pals/Devir (Enkoder Hatları) için enkoder modülünün ana girişini (Enkoder 0) yapılandırır.	Varsayılan: Min/Maks:	1024 2/20000	RW	32-bit Tam Sayı
		3	**Enc 0 FB Lss Cfg** Enkoder 0 Geri Besleme Kaybı Yapılandır Enkoder 0'da (ana enkoder) bir hata olması durumunda sürücünün ne yapacağını yapılandırır. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop"	RW	32-bit Tam Sayı
		4	**Enc 0 FB** Enkoder 0 Geri Besleme Enkoder 0'ın (ana enkoder) pozisyon geri besleme değerini görüntüler. Bu, ana kontrol (Port 0) Geri Besleme Seçimi için bir kaynak olarak kullanılmalıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -/+2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar: Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Rezerve, Direction, Single Ended, Rezerve, Edge Mode, A Chan Only, Z Chan Enbl

	Bit 15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Z Channel Enbl" – Faz Kaybı için Kanal Z'nin kullanılacağını ve izleneceğini yapılandırır. 0 değerinde = Z kanalı yok sayılacaktır.
Bit 1 "A Chan Only" – Modülü sadece A kanalını kullanmak ve B kanalını yoksaymak üzere yapılandırır. Bu modda, yön belirlenemez ve pozisyon sayacı her zaman yukarı doğru sayım yapacaktır.
Bit 2 "Edge Mode" – Hız hesaplaması için toplam sayım yerine AB kenar (edge) zaman verisini kullanmak üzere modülü yapılandırır.
Bit 4 "Single Ended" – A Quad B enkoderin tek uçlu sinyallere sahip olmasını yapılandırır. Bu modda, Faz Kaybı algılaması devreden çıkarılır.
0 = Fark, 1 = Tek Uçlu
Bit 5 "Direction" – Dahili olarak verilen bir dönüş yönü ile ilişkili geri besleme sayımını yukarı/aşağı ters çevirir. 1 = ters çevir, 0 = ters çevirme

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
İkili Artımlı Enkoder	Enkoder 0	5	**Enc 0 Sts** Enkoder 0 Durumu Enkoder 0 için durum bilgisi.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Direction	HomMrk Event	HomMrk Armed	HomeIn Event	HomeIn Armed	Home Input	Inv Home In	Marker Event	Z Not Input	Z Input	B Not Input	B Input	A Not Input	A Input	A Chan Only	Z Chan Enbl
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Z Chan Enbl" – [Enc 0 Cfg] parametresi içerisinde karşılık gelen bit'in durumu.
Bit 1 "A Chan Only" – [Enc 0 Cfg] parametresi içerisinde karşılık gelen bit'in durumu.
Bit 2 "A Input" – Enkoder A giriş sinyali durumu.
Bit 3 "A Not Input" – Enkoder A Giriş tersi sinyal durumu.
Bit 4 "B Input" – Enkoder B giriş sinyali durumu.
Bit 5 "B Not Input" – Enkoder B Giriş tersi sinyal durumu.
Bit 6 "Z Input" – Enkoder Z giriş sinyali durumu.
Bit 7 "Z Not Input" – Enkoder Z giriş tersi sinyal durumu.
Bit 8 "Marker Event" – Kanal Z (işaretçi pals) kullanıldığında, bir işaretçi palsın tespit edildiğini gösterir. Ana konum rutininde veya enkoder hatalarının silinmesi nedeniyle otomatik olarak silinir.
Bit 9 "Inv Home In" – [Enc 0 Cfg] parametresinde karşılık gelen bit'in durumu. Ayarlandığında, ana konum giriş sinyali ters çevrilecektir.
Bit 10 "Home Input" – Ana Konum Giriş sinyalinin etkin durumu. Bu durum bit'i, "Inv Home In" bit'i devreye alındığında ters çevrilir.
Bit 11 "HomeIn Armed" – Ana konum girişinin bir sonraki geçişi sonrasında ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlemek üzere yapılandırıldığını gösterir.
Bit 12 "HomeIn Event" – Ana konum girişinin geçişine karşılık olarak ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlediğini gösterir.
Bit 13 "HomMrk Armed" – Bir sonraki işaretçi (Z kanalı) pals sonrasında ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlemek üzere yapılandırıldığını gösterir.
Bit 14 "HomMrk Event" – Bir işaretçi (Z kanalı) palsa karşılık olarak ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlediğini gösterir.
Bit 15 "Direction" – [Enc 0 Cfg] parametresi içerisinde karşılık gelen bit'in durumu.

		6	**Enc 0 Error Sts** Enkoder 0 Hata Durumu		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Enkoder 0 için bir geri besleme kaybı ile sonuçlanacak durum bilgisi.
Bit 0 "Open Wire" – Bir giriş sinyalinin (A, B veya Z), tamamlayıcısı (A Not (A Değil), B Not (B Değil), Z Not (Z Değil)) ile aynı durumda olduğunu gösterir. Açık kablo algılamasının çalışması için enkoder sinyalleri çift girişe sahip olmalıdır (tek uçlu değil). Z kanalı sadece devreye alındığında kontrol edilir.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	SI Comm Loss	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Quad Loss	Phase Loss	Open Wire
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 1 "Phase Loss" – 8 msn.'lik bir süre boyunca 30 adetten fazla faz kaybı (açık tel) event'i gerçekleştiğini gösterir. Aynı sınırlamalar [Enc 0 Cfg] Bit 0 "Z Chan Enbl" gibi uygulanır
Bit 2 "Quad Loss" – Kenar (edge) geçişleri aynı anda hem A hem de B enkoder kanallarında oluştuğunda, Quadrature loss (karesel kayıp) event'leri gerçekleşir. 10 msn.'lik bir süre boyunca 10 adetten fazla karesel kayıp event'i gerçekleştiğini gösterir. Sadece hem A hem de B kanalları kullanıldığında geçerlidir ([Enc 0 Cfg] içerisinde 'A Chan Only' değil).
Bit 15 "SI Comm Loss" – Ana kontrol kartı ile enkoder modülü arasında Seri Arayüz arka paneli boyunca bir haberleşme kaybı olduğunu gösterir.

		7	**Enc 0 PhsLss Cnt** Enkoder 0 Faz Kaybı Sayımı Enkoder modülünün Enkoder 0 faz kaybı sayacı donanım kayıtlarının etkin değerini görüntüler. 8 msn. boyunca toplanan bu kayıt içerisindeki değerler Faz Kaybı hatalarını tespit etmek için kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/127	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		8	**Enc 0 QuadLssCnt** Enkoder 0 Karesel Kayıp Sayımı Enkoder modülünün Enkoder 0 karesel kayıp sayacı donanım kayıtlarının etkin değerini görüntüler. 8 msn boyunca toplanan bu kayıt içerisindeki değerler Quadrature Loss (Karesel Kayıp) hatalarını tespit etmek için kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/15	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
İkili Artımlı Enkoder	Enkoder 1	11	**Enc 1 Cfg** Enkoder 1 Yapılandır			RW	16-bit Tam Sayı
		12	**Enc 1 PPR** Enkoder 1 Pals/Devir A Quad B Enkoderinin Pals/Devir (Enkoder Hatları) için enkoder modülünün ikincil girişini (Enkoder 1) yapılandırır.	Varsayılan: Min/Maks:	1024 2/20000	RW	32-bit Tam Sayı
		13	**Enc 1 FB Lss Cfg** Enkoder 1 Geri Besleme Kaybı Enkoder 1'de (ikincil enkoder) bir hata olması durumunda sürücünün ne yapacağını ayarlar. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş.	Varsayılan: Min/Maks:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop"	RW	32-bit Tam Sayı
		14	**Enc 1 FB** Enkoder 1 Geri Besleme Enkoder 1'in (ikincil enkoder) pozisyon geri besleme değerini görüntüler. Bu, ana kontrol (Port 0) Geri Besleme Seçimi için bir kaynak olarak kullanılmalıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -/+2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Enkoder 1 (ikincil enkoder) için kullanılan pozisyon yönü, hız hesaplama yöntemi, sinyal tipi ve etkin enkoder kanallarını yapılandırır.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Direction	Single Ended	Rezerve	Edge Mode	A Chan Only	Z Chan Enbl
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Z Channel Enbl" – Faz Kaybı için Kanal Z'nin kullanılacağını ve izleneceğini yapılandırır. 0 değerinde = Z kanalı yok sayılacaktır.

Bit 1 "A Chan Only" – Modülü sadece A kanalını kullanmak ve B kanalını yoksaymak üzere yapılandırır. Bu modda, yön belirlenemez ve pozisyon sayacı her zaman yukarı doğru sayım yapacaktır.

Bit 2 "Edge Mode" – Hız hesaplaması için toplam sayım yerine AB kenar (edge) zaman verisini kullanmak üzere modülü yapılandırır.

Bit 4 "Single Ended" – A Quad B enkoderin tek uçlu sinyallere sahip olmasını yapılandırır. Bu modda, Faz Kaybı algılaması devreden çıkarılır. 0 = Fark, 1 = Tek Uçlu

Bit 5 "Direction" – Dahili olarak verilen dönüş yönü ile ilişkili pozisyon sayımını yukarı/aşağı ters çevirir. 1 = ters çevir, 0 = ters çevirme

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
İkili Artırımlı Enkoder	Enkoder 1	15	**Enc 1 Sts** Enkoder 1 Durumu Enkoder 1 için durum bilgisi.		RW	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Direction	HomMrk Event	HomMrk Armed	HomeIn Event	HomeIn Armed	Home Input	Inv Home In	Marker Event	Z Not Input	Z Input	B Not Input	B Input	A Not Input	A Input	A Chan Only	Z Chan Enbl
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Z Chan Enbl" – [Enc 1 Cfg] parametresi içerisinde karşılık gelen bit'in durumu.
Bit 1 "A Chan Only" – [Enc 1 Cfg] parametresi içerisinde karşılık gelen bit'in durumu.
Bit 2 "A Input" – Enkoder A giriş sinyali durumu.
Bit 3 "A Not Input" – Enkoder A Giriş olmayan sinyal durumu.
Bit 4 "B Input" – Enkoder B giriş sinyali durumu.
Bit 5 "B Not Input" – Enkoder B Giriş olmayan sinyal durumu.
Bit 6 "Z Input" – Enkoder Z giriş sinyali durumu.
Bit 7 "Z Not Input" – Enkoder Z giriş olmayan sinyal durumu.
Bit 8 "Marker Event" – Kanal Z (işaretçi pals) kullanıldığında, bir işaretçi palsın tespit edildiğini gösterir. Ana konum rutininde veya enkoder hatalarının silinmesi nedeniyle otomatik olarak silinir.
Bit 9 "Inv Home In" – [Enc 1 Cfg] parametresinde karşılık gelen bit'in durumu. Ayarlandığında, ana konum giriş sinyali ters çevrilecektir.
Bit 10 "Home Input" – Ana Konum Giriş sinyalinin etkin durumu. Bu durum bit'i, "Inv Home In" bit'i devreye alındığında ters çevrilir.
Bit 11 "HomeIn Armed" – Ana konum girişinin bir sonraki geçişi sonrasında ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlemek üzere yapılandırıldığını gösterir.
Bit 12 "HomeIn Event" – Ana konum girişinin geçişine karşılık olarak ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlediğini gösterir.
Bit 13 "HomMrk Armed" – Bir sonraki işaretçi (Z kanalı) pals sonrasında ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlemek üzere yapılandırıldığını gösterir.
Bit 14 "HomMrk Event" – Bir işaretçi (Z kanalı) palsa karşılık olarak ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlediğini gösterir.
Bit 15 "Direction" – [Enc 1 Cfg] parametresi içerisinde karşılık gelen bit'in durumu.

		16	**Enc 1 Error Sts** Enkoder 1 Hata Durumu Enkoder 1 için bir geri besleme kaybı ile sonuçlanacak durum bilgisi.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	SI Comm Loss	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Quad Loss	Phase Loss	Open Wire
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Open Wire" – Bir giriş sinyalinin (A, B veya Z), tamamlayıcısı (A Not (A Değil), B Not (B Değil), Z Not (Z Değil)) ile aynı durumda olduğunu gösterir.
Açık kablo algılamasının çalışması için enkoder sinyalleri farka sahip olmalıdır (tek uçlu değil).
Z kanalı sadece devreye alındığında kontrol edilir.
Bit 1 "Phase Loss" – 8 msn.'lik bir süre boyunca 30 adetten fazla faz kaybı (açık tel) event'i gerçekleştiğini gösterir. [Enc 1 Cfg] Bit 0 "Z Chan Enbl" üzerindekiler ile aynı kısıtlamalar geçerlidir.
Bit 2 "Quad Loss" – Kenar (edge) geçişleri aynı anda hem A hem de B enkoder kanallarında oluştuğunda, Quadrature loss (karesel kayıp) event'leri gerçekleşir. 10 msn.'lik bir süre boyunca 10 adetten fazla karesel kayıp event'i gerçekleştiğini gösterir. Sadece hem A hem de B kanalları kullanıldığında geçerlidir ([Enc 1 Cfg] içerisinde 'A Chan Only' değil).
Bit 15 "SI Comm Loss" – Ana kontrol kartı ile enkoder modülü arasında Seri Arayüz arka paneli boyunca bir haberleşme kaybı olduğunu gösterir.

		17	**Enc 1 PhsLss Cnt** Enkoder 1 Faz Kaybı Sayımı Enkoder modülünün Enkoder 1 faz kaybı sayacı donanım kayıtlarının etkin değerini görüntüler. 8 msn. boyunca toplanan bu kayıt içerisindeki değerler Faz Kaybı hatalarını tespit etmek için kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/127	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

		18	**Enc 1 QuadLssCnt** Enkoder 1 Karesel Kayıp Sayımı Enkoder modülünün Enkoder 1 karesel kayıp sayacı donanım kayıtlarının etkin değerini görüntüler. 8 msn boyunca toplanan bu kayıt içerisindeki değerler Quadrature Loss (Karesel Kayıp) hatalarını tespit etmek için kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/15	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
İkili Artımlı Enkoder	Ana Konum Yap	20	**Ana Konum Yap** Ana Konum Yapılandır		RW	16-bit Tam Sayı

Ana konum fonksiyonu için opsiyonları yapılandırır. Her iki enkoder için ortaktır.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Inv Home In
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Ters Çevrilmemiş
1 = Ters Çevrilmiş

Bit 0 "Inv Home In" – Ana konum giriş sinyalini ters çevirir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
İkili Artımlı Enkoder	Modül Durumu	21	**Module Sts** Modül Durumu		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Enkoder modülü durum bilgileri. Her iki enkoder için ortaktır.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	SafetyVoltHi	Güvenlik Modu
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Silindi
1 = Ayarlandı

Bit 0 "Safety Mode" – İkili enkoder modülünde bulunan DIP switch'inin geri besleme sinyallerini Güvenli Hız Monitörü modülü tarafından kullanılması için SI arka paneline göndereceğini gösterir. Eğer birden fazla ikili enkoder modülü mevcutsa, sadece bir ikili enkoder modülü Güvenlik Modu için yapılandırılabilir.
0 = Güvenlik Modu Kapalı. 1 = Güvenlik Modu Açık.

Bit 1 "SafetyVoltHi" – Güvenlik geri besleme voltaj modunun durumunu (modüldeki bir bağlantı teli tarafından yapılandırılır) gösterir. 0 = 5 V güvenlik geri besleme modu, 1 = 12 V güvenlik geri besleme modu.

Üniversal Geri Besleme Modülü Parametreleri

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Modül	1	**Module Sts** Modül Durumu		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Geri Besleme Opsiyon modülünün hata ve alarm bilgilerini gösterir.

Opsiyonlar	DPI Ready	Sec Safety	Pri Safety	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Initializing	FB0FB1 Cflct	Rezerve	Rezerve	Safety Cflct	EncOut Cflct	Rezerve	Rezerve	Firmware Err	Hardware Err	Rezerve	Cfg Alarm	FB1 Alarm	FB0 Alarm	Rezerve	System Error	FB1 Error	FB0 Error	Rezerve	Alarm Type 2	Alarm Type 1	Module Error
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

Bit 0 "Module Error" – Geri Besleme Opsiyon modülünde hata olduğunu gösterir. Bu bit eğer "FB0 Error", "FB1 Error" veya "System Error"'dan biri ayarlanmışsa devreye girer.

Bit 1 "Alarm Type 1" – Geri Besleme Opsiyon modülünde bir tip 1 alarmın etkin olduğunu gösterir. Bits 8 . . . 10 ne tipte bir alarmın etkin olduğunu gösterir.

Bit 2 "Alarm Type 2" – Geri Besleme Opsiyon modülünde bir tip 2 alarmın etkin olduğunu gösterir. Bits 20 ve 21 ne tipte bir alarmın etkin olduğunu gösterir.

Bit 4 "FB0 Error" – Geri Besleme 0'da hata bulunduğunu gösterir. Bu bit eğer P10 [FB0 Sts] içerisinde herhangi bir Geri Besleme 0 hata bit'i ayarlanmışsa devreye girer. Eğer bu bit ayarlanmışsa, Bit 0 "Module Error" da ayarlanmıştır.

Bit 5 "FB1 Error" – Geri Besleme 1'de hata bulunduğunu gösterir. Bu bit eğer P10 [FB1 Sts] içerisinde herhangi bir Geri Besleme 1 hata bit'i ayarlanmışsa devreye girer. Eğer bu bit ayarlanmışsa, Bit 0 "Module Error" da ayarlanmıştır.

Bit 6 "System Error" – Geri Besleme Opsiyon modülünde geri beslemeden bağımsız bir hata olduğunu gösterir. Bit 12 ve 13 Sistem Hatasının tipini gösterir. Eğer bu bit ayarlanmışsa, Bit 0 "Module Error" da ayarlanmıştır.

Bit 8 "FB0 Alarm" – Geri besleme cihazı 0'ın bir alarmı olduğunu gösterir. Bu bit ayarlanmışsa, Geri Besleme 0 enkoderinde bir alarm vardır. Bu bit ayarlanmışsa, Bit 1 "Alarm Type 1" ve P10 [FB0 Sts] Bit 12 "Enkoder Alm" da ayarlanacaktır. Spesifik alarm koşulu, Üniversal Geri Besleme Modülü teşhis sekmesi altında bulunan bir durumda gösterilebilir. Her iki port ve aşağıdaki cihazların her ikisi için ayrı teşhis öğeleri sağlanmıştır: EnDat ve BiSS. Doğrusal Stahl geri besleme cihazları için alarm koşulları, P27 [FB0 LinStahl Sts] ve P57 [FB1 LinStahl Sts] parametrelerinde bulunabilir.

Bit 9 "FB1 Alarm" – Geri besleme cihazı 1'in bir alarmı olduğunu gösterir. Bu bit ayarlanmışsa, Geri Besleme 1 enkoderinde bir alarm vardır. Bu bit ayarlanmışsa, Bit 1 "Alarm Type 1" ve P40 [FB1 Sts] Bit 12 "Enkoder Alm" da ayarlanacaktır. Spesifik alarm koşulu, Üniversal Geri Besleme Modülü teşhis sekmesi altında bulunan bir durumda gösterilebilir. Her iki port ve aşağıdaki cihazların her ikisi için ayrı teşhis öğeleri sağlanmıştır: EnDat ve BiSS. Doğrusal Stahl geri besleme cihazları için alarm koşulları, P27 [FB0 LinStahl Sts] ve P57 [FB1 LinStahl Sts] parametrelerinde bulunabilir.

Bit 10 "Cfg Alarm" – Geri Besleme Opsiyon modülünde geri beslemeden bağımsız bir alarm olduğunu gösterir. Bit 16 ve 17 Yapılandırma Alarmının tipini gösterir. Eğer bu bit ayarlanmışsa, Bit 1 "Alarm Type 1" da devrededir.

Bit 12 "Hardware Err" – Geri Besleme Opsiyon modülünde bir Donanım Hatası olduğunu gösterir. Eğer bu bit ayarlanmışsa, Bit 6 "System Error" da devrededir. Donanım, güç verme sırasında kart tarafından kendi kendine test edilir. Donanım arızasının spesifik ayrıntıları mevcut değildir.

Bit 13 "Firmware Err" – Geri Besleme Opsiyon modülünde bir Donanım Yazılım Hatası olduğunu gösterir. Donanım Yazılım Hatası, Donanım ile yüklenen yazılım uyumlu değilse meydana gelir. Eğer bu bit ayarlanmışsa, Bit 6 "System Error" da devrededir.

Bit 16 "EncOut Cflct" – Ayarlanmışsa, Enkoder Çıkışı ile ilgili aşağıdaki problemlerden biri mevcuttur:
- P80 [Enc Out Sel] içerisindeki seçim mümkün değildir, çünkü terminal bloklarında gerekli olan pimler P6 [FB0 Device Sel] ve P36 [FB1 Device Sel]'e uygun şekilde Geri Besleme 0 veya 1 için kullanılmaktadır.
- P80 [Enc Out Sel], "Sine Cosine" olarak ayarlanmıştır ve Terminal Blok 1'deki 1-4 numaralı pinlere bağlı bir sinyal yoktur.
- P80 [Enc Out Sel]parametresi "Sine Cosine" değerine ayarlanmıştır, [FB*n* IncAndSC PPR]'nin değeri ikinin üstlerinde biri değildir ve P84 [Enc Out Z PPR] parametresi 0 "1 ZPulse" değerine ayarlanmamıştır. Buna izin verilmez.
- P80 [Enc Out Sel], "Channel X" veya "Channel Y" olarak ayarlanmıştır ve bu kanala bağlı olan bir enkoder yoktur.
- P80 [Enc Out Sel], "Channel X" veya "Channel Y" olarak ayarlanmıştır ve bu kanala bağlı olan bir doğrusal enkoder vardır. Eğer bu bit ayarlanmışsa, Bit 10 "Cfg Alarm" da devrededir.

Bit 17 "Safety Cflct" – Ayarlanmışsa, Güvenlik DIP switch'leri geçersiz pozisyondadır. Eğer bu bit ayarlanmışsa, Bit 10 "Cfg Alarm" da devrededir.

Bit 20 "FB0FB1 Cflct" – Ayarlanmışsa, P6 [FB0 Device Sel] ve P36 [FB1 Device Sel] parametreleri ile gerçekleştirilen geri besleme seçimi birleşimi geçersizdir, örn. her iki geri besleme Sin-Cos-Sinyallerine sahiptir (Terminal Bloklarında Sin-Cos-Sinyal seti için sadece bir yer bulunmaktadır). Eğer bu bit ayarlanmışsa, Bit 2 "Alarm Type 2" de devrededir.

Bit 21 "Initializing" – Üniversal Geri Besleme Durumu Makine'nin Başlatma Durumu'nda olduğunu gösterir. Bu Tip 2 alarm, motorun başlatma durumunda başlatılamayacağından emin olunmasını sağlar. Eğer bu bit ayarlanmışsa, Bit 2 "Alarm Type 2" de devrededir.

Bit 29 "Pri Safety" – UFB'nin ana güvenlik modülü olarak kullanıldığını gösterir.

Bit 30 "Sec Safety" – UFB'nin ikincil güvenlik modülü olarak kullanıldığını gösterir.

Bit 31 "DPI Ready" – Bu bit, MCB'ye UFB'nin DPI haberleşmesi için hazır olup olmadığını bildirir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Modül	2	**Module Err Reset** Modül Hatası Sıfırla Modül sıfırlama tipini seçer. Üniversal Geri Besleme modülü, hataların doğrudan modül üzerinde sıfırlanmasına izin verir. Sürücünün hata ve alarm silme mekanizmaları bu işlemi otomatik olarak yapacaktır ve normalde bu parametrenin yerine kullanılmaları gereklidir. Hataların doğrudan sıfırlanmasının gerektiği durumlarda, bu parametre kullanılabilir. "Ready" (0) – Bu, söz konusu parametre için normal durumdur. Diğer tüm durumlar geçicidir. İstenen sıfırlama işlemi tamamlandığında, bu parametre "Ready" değerine dönecektir. "Clr FB Intlz" (1) – Modülün tüm hataları silmesi ve başlatma rutinlerini tekrar yürütmesi isteğinde bulunur. Sadece sürücü durmuş olduğunda mümkündür. "Clear Errors" (2) – Modülün, başlatma rutinlerini tekrar yürütmeden tüm hataları silmesi isteğinde bulunur. Sürücü aktifse izin verilir. "FB Initlz" (3) – Modülün bir yazılım testi yürütmesi isteğinde bulunur. Sadece sürücü durmuş olduğunda mümkündür.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Ready" 0 = "Ready" 1 = "Clr FB Intlz" 2 = "Clear Errors" 3 = "FB Initlz"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 0	5	**FB0 Position** Geri besleme 0 Pozisyon Geri besleme 0 cihazından gelen pozisyon değerini gösterir. Parametre 6 [FB0 Device Select] opsiyon 1, 2, 3 ve 4 için, geri beslemenin bir devri = 1048576. Opsiyon 11, 12 ve 13 için, geri beslemenin bir devri tipik olarak 4 x Pals/Devirdir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		6	**FB0 Device Sel** Geri Besleme 0 Cihaz Seç Geri besleme 0 cihazı için enkoder tipini belirler. Bazı durumlarda, kullanılacak terminal bloklar seçilebilir. Kanal X,TB1'e kabloyla bağlı cihazları ve Kanal Y, TB2'yi belirtir. "None" (0) – Herhangi bir geri besleme cihazı seçilmemiştir. Geri besleme cihazı kullanılmamışsa, bu seçimi kullanın. Örneğin, sadece tek bir geri besleme cihazı mevcuttur ve diğer geri beslemede kullanılmaktadır. "EnDat SC" (1) – Sinüs/kosinüs sinyalli EnDat enkoderi (Heidenhain). Terminal blok 1. "Hiperface SC" (2) – Sinüs/kosinüs sinyalli Hiperface enkoderi (Stegmann). Terminal blok 1. "BiSS SC" (3) – Sinüs/kosinüs sinyalli BiSS enkoderi. Terminal blok 1. "SSI SC" (4) – Sinüs/kosinüs sinyalli SSI enkoderi. Terminal blok 1. "EnDat FD ChX" (5) – Sinüs/kosinüs sinyalsiz tamamen dijital EnDat enkoderi (Heidenhain). Terminal blok 1. "EnDat FD ChY" (6) – Sinüs/kosinüs sinyalsiz tamamen dijital EnDat enkoderi (Heidenhain). Terminal blok 2. "BiSS FD ChX" (7) – Sinüs/kosinüs sinyalsiz tamamen dijital BiSS enkoderi. Terminal blok 1. "BiSS FD ChY" (8) – Sinüs/kosinüs sinyalsiz tamamen dijital BiSS enkoderi. Terminal blok 2. "Rezerve" (9) – X SSI Döner "Rezerve" (10) – Y SSI Döner "SinCos Only" (11) – Genel sinüs/kosinüs enkoderi. Terminal blok 1. "Inc A B Z" (12) – Z işaretçili A Quad B enkoder. Terminal blok 1, Pimler 17…22. "Inc SC" (13) – Z işaretçisiz A Quad B enkoder. Terminal blok 1, Pimler 1…4. "LinTempo ChX" (14) – Temposonic doğrusal enkoder. Terminal blok 1. "LinTempo ChY" (15) – Temposonic doğrusal enkoder. Terminal blok 2. "LinStahl ChX" (16) – Stahl doğrusal enkoder. Terminal blok 1. "LinStahl ChY" (17) – Stahl doğrusal enkoder. Terminal blok 2. "LinSSI ChX" (18) – Bir SSI arayüzüne sahip herhangi bir doğrusal enkoder. Terminal blok 1. "LinSSI ChY" (19) – Bir SSI arayüzüne sahip herhangi bir doğrusal enkoder. Terminal blok 2.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "None" 0 = "None" 1 = "EnDat SC" 2 = "Hiperface SC" 3 = "BiSS SC" 4 = "SSI SC" 5 = "EnDat FD ChX" 6 = "EnDat FD ChY" 7 = "BiSS FD ChX' 8 = "BiSS FD ChY" 9 = "Reserved" 10 = "Reserved" 11 = "SinCos Only" 12 = "Inc A B Z" 13 = "Inc SC" 14 = "LinTempo ChX" 15 = "LinTempo ChY" 16 = "LinStahl ChX" 17 = "LinStahl ChY" 18 = "LinSSI ChX" 19 = "LinSSI ChY"	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 0	7	**FB0 Identify** Geri Besleme 0 Belirle		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Geri besleme 0 cihazı için kullanılan Enkoder tipini görüntüler, ör. Multi turn, SIN/COS artımlı sinyallerini içeren EnDat 2.1 arayüzlü döner Enkoder.

Opsiyonlar	Rezerve	Stahl	Temposonic	SSI	BiSS	Hiperface	EnDat 2p2	EnDat 2p1	Incremental	Full Digital	Sin Cos	Enh Resol	Multi Turn	Single Turn	Linear	Rotary
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Rotary" – Döner enkoder (artımlı tip).

Bit 1 "Linear" – Doğrusal enkoder (Temposonic ve Stahl tipi).

Bit 2 "Single Turn" – Tek dönüşlü mutlak enkoder. Bu enkoder tipi, sadece enkoder milinin bir dönüşü için mutlak konumu izleyebilir.

Bit 3 "Multi Turn" – Çok dönüşlü mutlak enkoder. Bu enkoder tipi, birden çok enkoder dönüşünde mutlak konumu izleyebilir.

Bit 4 "Enh Resol" – Yüksek çözünürlüklü enkoder. Bu bit, eğer 24 bit çözünürlükten (tam dijital enkoder) daha yüksek bulunuyorsa veya PPR 16384 değerine eşitse veya daha yüksekse ayarlanır. Eğer bu bit ayarlanmışsa, [FB0 Cfg] parametresindeki bit 1 "24-bit Resol" da ayarlanmalıdır.

Bit 5 "Sin Cos" – Sinüs/Kosinüs enkoder, kısaltması SC. Bu enkoder tipi, analog bir sinüs/kosinüs sinyal çiftini kullanır. Bu, A quad B artımlı enkodere analog karşılıktır. Tam sinüs/kosinüs döngüsü işlenerek yüksek çözünürlüklü geri besleme sağlamak için bazen hassas bir enterpolasyon algoritması kullanılır. Düşük çözünürlüklü geri besleme de sadece sıfır geçişleri sayılarak uygulanır.

Bit 6 "Full Digital" – Tam dijital enkoder, kısaltması FD. Modüle/modülden veri iletmek için bir saat ve veri hatları gibi seri bir haberleşme arayüzü kullanan cihazları belirtir. Analog (sinüs/kosinüs) sinyalleri, Tam Dijital bir arayüz ile kullanılmaz.

Bit 7 "Incremental" – Tipik olarak opsiyonel Z (işaretçi) kanalına sahip bir A quad B enkoder. "Sadece A Kanalı" mümkündür (B kanalı yok), ancak bu yapılandırma yön özelliğine sahip olmadığından nadiren kullanılır. Bir hız (sadece büyüklük) referans sinyali sağlamak için tek kanallı artım kullanılabilir.

Bit 8 "EnDat 2p1" – EnDat 2.1 komut seti desteğine sahip Heidenhain mutlak enkoder. EnDat, Heidenhain tarafından geliştirilmiş firmaya özel protokoldür. Bu, senkronize ve çift yönlü seri bir arayüzdür. EnDat, tam dijital bir arayüzdür.

Bit 9 "EnDat 2p2" – Heidenhain EnDat 2.2 komut seti desteği. Bu versiyon, mutlak enkoderlerin yanı sıra artımlı enkoderleri destekler.

Bit 10 "Hiperface" – Stegmann cihazları için tahsisli seri arayüz protokolü. Hiperface, High Performance Interface'in (Yüksek Performanslı Arayüz) kısaltmasıdır. Bu arayüz, hem analag (sinüs/kosinüs) hem de dijital (saat/veri) sinyalleri kullanır.

Bit 11 "BiSS" – Çift Yönlü Senkronize Seri Arayüz. Bu, açık bir protokoldür ve SSI ile donanım uyumludur. Hem dijitalli karışık SC hem de FD tipleri desteklenir. Şu anda, sadece Hengstler GmbH ürünü BiSS enkoderler desteklenmektedir.

Bit 12 "SSI" – Senkronize Seri Arayüz. Sadece dijitalli karışık SC versiyonu desteklenmektedir. Döner versiyon karışık analog/dijital, doğrusal versiyon ise tam dijitaldir.

Bit 13 "Temposonic" – MTS Systems Corp ürünü doğrusal pozisyon sensörü. Tam dijital SSI arayüz, mutlak cihaz manyetostriktif teknolojisi kullanır.

Bit 14 "Stahl" – Stahl GmbH ürünü doğrusal pozisyon sensörü. Tam dijital SSI arayüz, mutlak cihaz kodlu bir hat kullanır.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 0	8	**FB0 Cfg** Geri Besleme 0 Yapılandırma			RW	16-bit Tam Sayı

Yönü, pozisyon veri formatını ve geri besleme 0 cihazı için seri haberleşme arayüzü için veri iletişim hızını yapılandırır.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	SC Quadrant	FD Low Baud	24-bit Resol	Direction
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Direction" – Yönü dahili olarak değiştirir.

Bit 1 "24-bit Resol" – Ayarlanırsa, yüksek çözünürlüklü 32-Bit geri besleme pozisyonu 8/24 bit olarak formatlanır. 8, üst 8 en önemli bitleri ya da en soldaki 8 biti belirtir. Bu 8 bit, tam enkoder şaft devirlerinin sayısını sayar. Geriye kalan alt sağ en az önemli 24 bit, enkoder milinin tek bir dönüşü dahilinde enkoder pozisyonunu belirtir. 24-Bit çözünürlük sadece FB Identify parametresinin Bit 4 "Enh Resol" değeri ayarlandığında kullanılabilir. Silinmişse, geri besleme pozisyonu 12/20 bit olarak formatlanır. Üst 12 bit, tam enkoder şaft devirlerinin sayısını sayar. Alt 20 bit, tek bir dönüş dahilinde enkoder pozisyonunu belirtir. 12/20 bit formatı, yüksek çözünürlüklü geri besleme için varsayılan ayardır.

Bit 2 "FD Low Baud" – Full Digital Low Baud, enkoder ile Üniversal Geri Besleme modülü arasındaki seri veri arayüzünü belirtir. Ayarlanırsa, haberleşme baud hızı, seri bir haberleşme kanallı bağlı enkoder için varsayılan ayardan düşürülür. Daha düşük baud ayarı, spesifik arayüze ve kullanılan cihaz tipine bağlı olarak değişecektir. Geri besleme 0 için, UFB teşhis öğesi 8, kullanımdaki tam baud hızını belirtecektir. Geri besleme 1 için, Üniversal Geri Besleme teşhis öğesi 14, baud hızını belirtecektir. Teşhis öğeleri, DriveExplorer'ın "Diagnostics" sekmesi altındaki "Device Properties" te bulunabilir. Teşhis öğesi 8 [Fdbk0 Baud Rate] ve teşhis öğesi 14 [Fdbk1 Baud Rate] için olası ayarlar aşağıdaki gibidir:

0 = "None" – Dijital haberleşme yok.

1 = "9.6 kBaud" – 9.6 kBaud: Hiperface enkoderler ile haberleşme için kullanılır.

2 = "100 kHz" – 100kHz: Aşağıdakiler ile haberleşme için kullanılır
- Sinüs kosinüs sinyalli SSI enkoderler (sadece Başlatma durumunda).
- [Fdbk0 Pos Config]'deki "Low BaudRate" ayarlanırsa, doğrusal SSI enkoderler.

3 = "200 kHz" – 200kHz: Aşağıdakiler ile haberleşme için kullanılır
- Sinüs kosinüs sinyalli EnDat enkoderler (sadece Başlatma durumunda).
- Sinüs kosinüs sinyalli BiSS enkoderler (sadece Başlatma durumunda).
- [Fdbk0 Pos Config]'deki "Low BaudRate" silinirse, doğrusal SSI enkoderler.

4 = "400 kHz" – Kullanılmıyor.

5 = "1 MHz" – 1MHz: Aşağıdakiler ile haberleşme için kullanılır
- [Fdbk0 Pos Config]'deki "Low BaudRate" ayarlanırsa, SSI enkoderler.

6 = "2 MHz" – 2MHz: Aşağıdakiler ile haberleşme için kullanılır
- [Fdbk0 Pos Config]'deki "Low BaudRate" silinirse, SSI enkoderler.
- Sinüs kosinüs sinyalsiz EnDat2.1 enkoderler.
- 8MHz'i yönetmeyen EnDat2.2 enkoderler.

7 = "4 MHz" – 4MHz: Aşağıdakiler ile haberleşme için kullanılır
- [Fdbk0 Pos Config]'deki "Low BaudRate" ayarlanırsa, EnDat2.2 enkoderler.

8 = "5 MHz" – 5MHz: Aşağıdakiler ile haberleşme için kullanılır
- [Fdbk0 Pos Config]'deki "Low BaudRate" ayarlanırsa, BiSS enkoderler.

9 = "8 MHz" – 8MHz: Aşağıdakiler ile haberleşme için kullanılır
- [Fdbk0 Pos Config]'deki "Low BaudRate" silinirse, EnDat2.2 enkoderler.

10 = "10 MHz" – 10MHz: Aşağıdakiler ile haberleşme için kullanılır
- [Fdbk0 Pos Config]'deki "Low BaudRate" silinirse, BiSS enkoderler.

Bit 3 "SC Quadrant" – İleride kullanmak üzere ayrılmıştır.

		9	**FB0 Loss Cfg** Geri Besleme 0 Kayıp Yapılandırma Geri besleme 0 cihazında bir hata olması durumunda sürücünün ne yapacağını ayarlar. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = "FltCoastStop" 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 0	10	**FB0 Sts** Geri besleme 0 Durumu Geri besleme 0 cihazı için geri beslemeye özel hataları ve alarmları gösterir.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Enkoder Alm	Rezerve	Unsupp Enc	Phase Loss	Quad Loss	Open Wire	SC Amplitude	SpplyVltRng	Diagnostic	Comm	Timeout	Msg Checksum	Enkoder Err
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Enkoder Err" – Ayarlandığında, cihaza özel bir hata meydana geldiğini gösterir. Aşağıdaki cihazların her bir için daha fazla ayrıntı bulunabilir:
- Geri Besleme 0'daki doğrusal Stahl cihaz, bkz. P27 [FB0 LinStahl Sts] bit'ler 4, 8…14.
- Geri Besleme 1'deki doğrusal Stahl cihaz, bkz. P57 [FB1 LinStahl Sts] bit'ler 4, 8…14.
- Geri Besleme 0'daki EnDat cihaz, bkz. Üniversal Geri Besleme teşhis öğesi 9 [FB0 EnDat Sts] bit'ler 0…6.
- Geri Besleme 1'deki EnDat cihaz, bkz. Üniversal Geri Besleme teşhis öğesi 15 [FB1 EnDat Sts] bit'ler 0…6.
- Geri Besleme 0'daki BiSS cihaz, bkz. Üniversal Geri Besleme teşhis öğesi 10 [FB0 BiSS Sts] bit'ler 0, 8…15.
- Geri Besleme 1'deki BiSS cihaz, bkz. Üniversal Geri Besleme teşhis öğesi 16 [FB1 BiSS Sts] bit'ler 0, 8…15.
- Hiperface cihaz (geri besleme, 0 ya da 1), bkz. teşhis öğesi 18 [Hiperface Sts] bit'ler 0…31.

Bit 1 "Msg Checksum" – Bildirildiğinde, seri haberleşme arayüzü kanalı aracılığıyla bir enkoder ile haberleşmeye çalışırken modülde bir kontrol toplamı hatası bulunmaktadır.

Bit 2 "Timeout" – Bildirildiğinde, modül seri haberleşme arayüzü kanalı aracılığıyla bir enkoder ile haberleşmeye çalışırken bir süre aşımı durumu gerçekleşmiştir.

Bit 3 "Comm" – Bildirildiğinde, seri haberleşme arayüzü kanalı aracılığıyla bir enkoder ile haberleşmeye çalışırken bir hata oluşmuştur (Kontrol Toplamı ve Süre Aşımı hariç).

Bit 4 "Diagnostic" – Bildirildiğinde, enerji verme sırasında modülde bir teşhis test arızası oluşmuştur.

Bit 5 "SpplyVltRng" – Bildirildiğinde, enkodere giden voltaj kaynağı aralık dışındadır.

Bit 6 "SC Amplitude" – Bildirildiğinde, Üniversal Geri Besleme opsiyon modülü, analog Sinüs/Kosinüs (SC) sinyal büyüklüğünün tolerans dışında olduğunu tespit etmiştir.

Bit 7 "Open Wire" – Bildirildiğinde, modül açık bir bağlantı tespit etmiştir. A quad B cihazlar için açık bağlantı durumu, A, B ve Z sinyallerinin kendi ilgili NOT sinyallerine göre zıt durumlarda olduğunu kontrol eder. "A Chan Only" yapılandırması seçildiğinde, B sinyalinin yok sayılacağına dikkat edin. "Z Chan Enbl" yapılandırması seçilmezse, bu durumda Z sinyali yok sayılacaktır. Sinüs/kosinüs cihazlar için açık tel durumu, analog sinyal seviyelerini kontrol eder. Hem sinüs hem de kosinüs sinyalleri 0.03 V'tan daha küçük olduğunda, bir açık tel durumu meydana gelir. İki analog sinyalden herhangi birisi eksikse, bu durumda bir "SC Amplitude" hata durumu meydana gelecektir.

Bit 8 "Quad Loss" – Bir sinyal karesel kayıp hata olduğunu gösterir.

Bit 9 "Phase Loss" – Bir A Quad B Artımlı enkoderin bir A ya da B sinyalinin tespit edilmediğini gösterir.

Bit 10 "Unsupp Enc" – Bağlı olan enkoderin desteklenmediğini gösterir.

Bit 12 "Enkoder Alm" – Bildirildiğinde, bir Enkoder Alarmı vardır.

		15	**FB0 IncAndSC PPR** Geri Besleme 0 Artımlı ve Sinüs Kosinüs Pals/Devir Geri besleme 0 cihazı için SinCos veya A Quad B enkoderin Pals/Devir (Enkoder Hattı) değerini gösterir. Aşağıdaki seçimler için PPR otomatik olarak enkoderden okunur: • EnDat SC • BiSS SC (manuel yapılandırılmaz) • Hiperface SC Aşağıdaki seçimler için PPR'nin kullanıcı tarafından girilmesi gereklidir: • BiSS SC, Manuel yapılandırılır • Gen SinCos • A Quad B **Önemli:** Parametre sadece enerji verildiğinde güncellenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	PPR 1024 1/100000	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 0	16	**FB0 Inc Cfg** Geri Besleme 0 Artımlı Yapılandırma		RW	16-bit Tam Sayı

Geri besleme 0 cihazı için Artımlı Geri Beslemeyi yapılandırır.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Single Ended	Rezerve	Edge Mode	A Chan Only	Z Chan Enbl
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Z Chan Enbl" – Ayarlandığında, Kanal Z Faz Kaybı için izlenir. Silindiğinde, Phase Loss (Faz Kaybı) algılaması için Kanal Z yok sayılır.
Sadece [FB0 Device Sel] = "Inc A B Z" olduğunda kullanılır.
Bit 1 "A Chan Only" – Ayarlandığında, mantık sadece kanal A'yı izler. Silindiğinde mantık hem A hem de B'yi izler.
Bit 2 "Edge Mode" – Ayarlandığında, hız hesaplaması AB kenar (edge) verisini kullanır. Silindiğinde hız hesaplaması AB kenar (edge) verilerini kullanmaz.
Bit 4 "Single Ended" – Bu bit, eğer bağlı olan A Quad B enkoderi tek uçlu sinyallere sahipse ayarlanmalıdır. Bu enkoderler için Faz Kaybı algılaması kapatılır.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 0	17	**FB0 Inc Sts** Geri besleme 0 Artımlı Durum		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Geri besleme 0 cihazı için Artımlı Geri Besleme durumunu gösterir.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Z Not Input	Z Input	B Not Input	B Input	A Not Input	A Input	A Chan Only	Z Chan Enbl
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Z Chan Enbl" – Kanal Z'nin Faz Kaybı için izlendiğini gösterir. Sadece [FB0 Device Sel] = "Inc A B Z" olduğunda kullanılır.
Bit 1 "A Chan Only" – Sadece A kanalının izlendiğini, B kanalının kullanılmadığını gösterir.
Bit 2 "A Input" – Enkoder A giriş sinyali durumu
Bit 3 "A Not Input" – Enkoder A Giriş olmayan sinyal durumu
Bit 4 "B Input" – Enkoder B giriş sinyali durumu
Bit 5 "B Not Input" – Enkoder B Giriş olmayan sinyal durumu
Bit 6 "Z Input" – Enkoder Z giriş sinyali durumu
Bit 7 "Z Not Input" – Enkoder Z giriş olmayan sinyal durumu

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 0	20	**FB0 SSI Cfg** Geri Besleme 0 SSI Yapılandırma		RW	16-bit Tam Sayı

Geri besleme 0 cihazı için SSI enkoderine olan bağlantıyı yapılandırır. İletim formatı: [MSB…Position…LSB], [Error Bit]*, [Parity Bit]*.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	DblWordQuery	Err Bit Enbl	Gray Code	Rezerve	Parity Bit
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Parity Bit" – Ayarlanmışsa, SSI enkoderinin bir denk bit'i (çift denklik) desteklemesi gereklidir.
Bit 2 "Gray Code" – Pozisyonun gray'den ikiliğe çevrilmesine imkan tanır.
Bit 3 "Err Bit Enbl" – Ayarlandığında, enkoder tarafından iletilen bir hata bit'i bulunur.
Bit 4 "DblWordQuery" – Ayarlandığında, bir İki Sözcüklü Sorgu (Double Word Query) başlangıçta yürütülür, bu da aynı pozisyonun enkoder tarafından iki kez iletildiği anlamına gelir. Eğer iki pozisyon aynı değilse, [FB0 Sts] içerisindeki "Comm" hata bit'i devreye girer. Bu bit'in sadece enkoderin İki Sözcüklü Sorgu'yu (Double Word Query) desteklememesi ve ikinci pozisyon yerine sıfırları göndermemesi durumunda silinmesi gerekir (SSI özelliklerine göre aslında göndermesi gerekir).

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 0	21	**FB0 SSI Resol** Geri Besleme 0 SSI Çözünürlük Geri besleme 0 cihazı için SSI enkoderin bir devir (çözünürlük) içerisindeki pozisyonu için bit sayısını yapılandırır. Ayar, enkoder özelliklerine bağlıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Bit 13 8/32	RW	32-bit Tam Sayı
		22	**FB0 SSI Turns** Geri Besleme 0 SSI Dönüşler Geri besleme 0 cihazı için SSI enkoderinin dönüşleri için bit sayısını yapılandırır. Ayar, enkoder özelliklerine bağlıdır. Doğrusal bir SSI Enkoder için 0 olarak ayarlayın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Bit 12 0/16	RW	32-bit Tam Sayı
		25	**FB0 Lin CPR** Geri Besleme 0 Doğrusal Enkoder Sayımı/Devir Geri besleme cihazı 0 için doğrusal enkoder için motor devri başına sayımı belirler. Bu, doğrusal yük tarafı geri beslemesi kullanılırken, motor geri besleme sayımları ile doğrusal geri besleme sayımları arasındaki ilişkiyi gösterir. Yük tarafı pozisyon geri besleme cihazı kullanıldığında, söz konusu cihaz için sayım/devir, makinenin mekanik özellikleri dikkate alınarak bir motor devri için pozisyon geri beslemedeki etkin değişim kullanılarak girilmelidir. Bu parametrenin ayarı enkoder tarafından kullanılmaz, ancak bunun yerine ana kontrol kartındaki pozisyon kontrolü rutini aygıt yazılımı tarafından kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/4294967295	RW	32-bit Tam Sayı
		26	**FB0 Lin Upd Rate** Geri Besleme Doğrusal Güncelleme Oranı Geri besleme cihazı 0 için doğrusal kanalın örnekleme hızını ayarlar. Bu, Üniversal Geri Besleme modülünün mutlak pozisyon cihazını ne kadar sık örnekleyeceğiniz belirler.	Varsayılan: Opsiyonlar:	2 = "1.5 ms" 0 = "0.5 ms" 1 = "1.0 ms" 2 = "1.5 ms" 3 = "2.0 ms"	RW	32-bit Tam Sayı
		27	**FB0 LinStahl Sts** Geri Besleme 0 Doğrusal Stahl Durumu Geri besleme 0 cihazı için doğrusal Stahl enkoderi hata durumunu gösterir.			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	No Position	Rezerve	ROM Error	EPROM Error	RAM Error	Read Head 2	Read Head 1	Rezerve	Rezerve	Rezerve	OutOfRailErr	Rezerve	Rezerve	OutOfRailAlm	Optics Alarm
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Optics Alarm" – Optiklerin temizlenmesi gerekiyorsa bir alarm görüntüler.
Bit 1 "OutOfRailAlm" – Okunan enkoder sayımının maksimum değerde olduğunu gösterir (524.287).
Bit 4 "OutOfRailErr" – Okuma kafası ile ray arasında artık daha fazla yer olmadığını gösterir.
Bit 8 "Read Head 1" – Okuma kafasının temizlenmesi veya yeniden takılmasını gerektiğini gösterir.
Bit 9 "Read Head 2" – Okuma kafasının temizlenmesi veya yeniden takılmasını gerektiğini gösterir.
Bit 10 "RAM Error" – Bir RAM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir.
Bit 11 "EPROM Error" – Bir EPROM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir.
Bit 12 "ROM Error" – Bir ROM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir.
Bit 14 "No Position" – Bir pozisyon değerinin mevcut olmadığını gösterir. Sadece enerji verme veya sıfırlama sonrasında gerçekleşir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 1	**35**	**FB1 Position** Geri besleme 1 Pozisyon Geri besleme 1 cihazından gelen pozisyon değerini gösterir. Parametre 36 [FB1 Device Select] opsiyon 1, 2, 3 ve 4 için, geri beslemenin bir devri = 1048576. Opsiyon 11, 12 ve 13 için, geri beslemenin bir devri tipik olarak 4 x Pals/Devirdir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 -2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		36	**FB1 Device Sel** Geri Besleme 1 Cihaz Seç Geri besleme 1 cihazı için enkoder tipini belirler. Bazı durumlarda, kullanılacak terminal bloklar seçilebilir. Kanal X,TB1'e kabloyla bağlı cihazları ve Kanal Y, TB2'yi belirtir. "None" (0) – Herhangi bir geri besleme cihazı seçilmemiştir. Geri besleme cihazı kullanılmamışsa, bu seçimi kullanın. Örneğin, sadece tek bir geri besleme cihazı mevcuttur ve diğer geri beslemede kullanılmaktadır. "EnDat SC" (1) – Sinüs/kosinüs sinyalli EnDat enkoderi (Heidenhain). Terminal blok 1. "Hiperface SC" (2) – Sinüs/kosinüs sinyalli Hiperface enkoderi (Stegmann). Terminal blok 1. "BiSS SC" (3) – Sinüs/kosinüs sinyalli BiSS enkoderi. Terminal blok 1. "SSI SC" (4) – Sinüs/kosinüs sinyalli SSI enkoderi. Terminal blok 1. "EnDat FD ChX" (5) – Sinüs/kosinüs sinyalsiz tamamen dijital EnDat enkoderi (Heidenhain). Terminal blok 1. "EnDat FD ChY" (6) – Sinüs/kosinüs sinyalsiz tamamen dijital EnDat enkoderi (Heidenhain). Terminal blok 2. "BiSS FD ChX" (7) – Sinüs/kosinüs sinyalsiz tamamen dijital BiSS enkoderi. Terminal blok 1. "BiSS FD ChY" (8) – Sinüs/kosinüs sinyalsiz tamamen dijital BiSS enkoderi. Terminal blok 2. "SinCos Only" (11) – Genel sinüs/kosinüs enkoderi. Terminal blok 1. "Inc A B Z" (12) – Z işaretçili A Quad B enkoder. Terminal blok 1, Pimler 17…22. "Inc SC" (13) – Z işaretçisiz A Quad B enkoder. Terminal blok 1, Pimler 1…4. "LinTempo ChX" (14) – Temposonic doğrusal enkoder. Terminal blok 1. "LinTempo ChY" (15) – Temposonic doğrusal enkoder. Terminal blok 2. "LinStahl ChX" (16) – Stahl doğrusal enkoder. Terminal blok 1. "LinStahl ChY" (17) – Stahl doğrusal enkoder. Terminal blok 2. "LinSSI ChX" (18) – Bir SSI arayüzüne sahip herhangi bir doğrusal enkoder. Terminal blok 1. "LinSSI ChY" (19) – Bir SSI arayüzüne sahip herhangi bir doğrusal enkoder. Terminal blok 2.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "None" 0 = "None" 1 = "EnDat SC" 2 = "Hiperface SC" 3 = "BiSS SC" 4 = "SSI SC" 5 = "EnDat FD ChX" 6 = "EnDat FD ChY" 7 = "BiSS FD ChX' 8 = "BiSS FD ChY" 9 = "Reserved" 10 = "Reserved" 11 = "SinCos Only" 12 = "Inc A B Z" 13 = "Inc SC" 14 = "LinTempo ChX" 15 = "LimTempo ChY" 16 = "LinStahl ChX" 17 = "LinStahl ChY" 18 = "LinSSI ChX" 19 = "LinSSI ChY"	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 1	37	**FB1 Identify** Geri Besleme 1 Belirle		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Geri besleme 1 cihazı için kullanılan Enkoder tipini görüntüler, ör. Multi turn, SIN/COS artımlı sinyallerini içeren EnDat 2.1 arayüzlü döner Enkoder.

Opsiyonlar	Rezerve	Stahl	Temposonic	SSI	BiSS	Hiperface	EnDat 2p2	EnDat 2p1	Incremental	Full Digital	Sin Cos	Enh Resol	Multi Turn	Single Turn	Linear	Rotary
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Rotary" – Döner enkoder (artımlı tip).

Bit 1 "Linear" – Doğrusal enkoder (Temposonic ve Stahl tipi).

Bit 2 "Single Turn" – Tek dönüşlü mutlak enkoder. Bu enkoder tipi, sadece enkoder milinin bir dönüşü için mutlak konumu izleyebilir.

Bit 3 "Multi Turn" – Çok dönüşlü mutlak enkoder. Bu enkoder tipi, birden çok enkoder dönüşünde mutlak konumu izleyebilir.

Bit 4 "Enh Resol" – Yüksek çözünürlüklü enkoder. Bu bit, eğer 24 bit çözünürlükten (tam dijital enkoder) daha yüksek bulunuyorsa veya PPR 16384 değerine eşitse veya daha yüksekse ayarlanır. Eğer bu bit ayarlanmışsa, [FB0 Cfg] parametresindeki bit 1 "24-bit Resol" da ayarlanmalıdır.

Bit 5 "Sin Cos" – Sinüs/Kosinüs enkoder, kısaltması SC. Bu enkoder tipi, analog bir sinüs/kosinüs sinyal çiftini kullanır. Bu, A quad B artımlı enkodere analog karşılıktır. Tam sinüs/kosinüs döngüsü işlenerek yüksek çözünürlüklü geri besleme sağlamak için bazen hassas bir enterpolasyon algoritması kullanılır. Düşük çözünürlüklü geri besleme de sadece sıfır geçişleri sayılarak uygulanır.

Bit 6 "Full Digital" – Tam dijital enkoder, kısaltması FD. Modüle/modülden veri iletmek için bir saat ve veri hatları gibi seri bir haberleşme arayüzü kullanan cihazları belirtir. Analog (sinüs/kosinüs) sinyalleri, Tam Dijital bir arayüz ile kullanılmaz.

Bit 7 "Incremental" – Tipik olarak opsiyonel Z (işaretçi) kanalına sahip bir A quad B enkoder. "Sadece A Kanalı" mümkündür (B kanalı yok), ancak bu yapılandırma yön özelliğine sahip olmadığından nadiren kullanılır. Bir hız (sadece büyüklük) referans sinyali sağlamak için tek kanallı artım kullanılabilir.

Bit 8 "EnDat 2p1" – EnDat 2.1 komut seti desteğine sahip Heidenhain mutlak enkoder. EnDat, Heidenhain tarafından geliştirilmiş firmaya özel protokoldür. Bu, senkronize ve çift yönlü seri bir arayüzdür. EnDat, tam dijital bir arayüzdür.

Bit 9 "EnDat 2p2" – Heidenhain EnDat 2.2 komut seti desteği. Bu versiyon, mutlak enkoderlerin yanı sıra artımlı enkoderleri destekler.

Bit 10 "Hiperface" – Stegmann cihazları için tahsisli seri arayüz protokolü. Hiperface, High Performance Interface'in (Yüksek Performanslı Arayüz) kısaltmasıdır. Bu arayüz, hem analag (sinüs/kosinüs) hem de dijital (saat/veri) sinyalleri kullanır.

Bit 11 "BiSS" – Çift Yönlü Senkronize Seri Arayüz. Bu, açık bir protokoldür ve SSI ile donanım uyumludur. Hem dijitalli karışık SC hem de FD tipleri desteklenir. Şu anda, sadece Hengstler GmbH ürünü BiSS enkoderler desteklenmektedir.

Bit 12 "SSI" – Senkronize Seri Arayüz. Sadece dijitalli karışık SC versiyonu desteklenmektedir. Döner versiyon karışık analog/dijital, doğrusal versiyon ise tam dijitaldir.

Bit 13 "Temposonic" – MTS Systems Corp ürünü doğrusal pozisyon sensörü. Tam dijital SSI arayüz, mutlak cihaz manyetostriktif teknolojisi kullanır.

Bit 14 "Stahl" – Stahl GmbH ürünü doğrusal pozisyon sensörü. Tam dijital SSI arayüz, mutlak cihaz kodlu bir hat kullanır.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 1	38	**FB1 Cfg** Geri Besleme 1 Yapılandırma Yönü, pozisyon veri formatını ve geri besleme 1 cihazı için seri haberleşme arayüzü için veri iletişim hızını yapılandırır.		RW	16-bit Tam Sayı
		39	**FB1 Loss Cfg** Geri Besleme 1 Kayıp Yapılandırma Geri besleme 1 cihazında bir hata olması durumunda sürücünün ne yapacağını ayarlar. "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş.	Varsayılan: 3 = "FltCoastStop" Opsiyonlar: 0 = "Ignore" 1 = "Alarm" 2 = "Flt Minor" 3 = "FltCoastStop"	RW	32-bit Tam Sayı
		40	**FB1 Sts** Geri besleme 1 Durumu Geri besleme 1 cihazı için geri beslemeye özel hataları ve alarmları gösterir.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar (38 – FB1 Cfg)

	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	SC Quadrant	FD Low Baud	24-bit Resol	Direction
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Direction" – Yönü dahili olarak değiştirir.
Bit 1 "24-bit Resol" – Ayarlanmışsa, [FB1 Position] parametresinin veri formatı 8/24 (bir devirde 8 bit çözünürlük, 24 bit pozisyon) olarak ayarlanır. Aksi takdirde, veri formatı 12/20 olarak ayarlanır. Sadece [FB1 Identify] parametresinde "Enh Resol" ayarlanmışsa bu bit'in ayarlanması anlam taşır.
Bit 2 "FD Low Baud" – Seri haberleşme kanalına sahip bağlı olan enkoder için iletişim hızını varsayılan ayara göre azaltır.
Bit 3 "SC Quadrant" – İleride kullanmak üzere ayrılmıştır.

Opsiyonlar (40 – FB1 Sts)

	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Enkoder Alm	Rezerve	Unsupp Enc	Phase Loss	Quad Loss	Open Wire	SC Amplitude	SpplyVltRng	Diagnostic	Comm	Timeout	Msg Checksum	Enkoder Err
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Enkoder Err" – Bildirildiğinde bir Enkoder Hatası vardır.
Bit 1 "Msg Checksum" – Bildirildiğinde, seri haberleşme arayüzü kanalı aracılığıyla bir enkoder ile haberleşmeye çalışırken modülde bir kontrol toplamı hatası bulunmaktadır.
Bit 2 "Timeout" – Bildirildiğinde, modül seri haberleşme arayüzü kanalı aracılığıyla bir enkoder ile haberleşmeye çalışırken bir süre aşımı durumu gerçekleşmiştir.
Bit 3 "Comm" – Bildirildiğinde, seri haberleşme arayüzü kanalı aracılığıyla bir enkoder ile haberleşmeye çalışırken bir hata oluşmuştur (Kontrol Toplamı ve Süre Aşımı hariç).
Bit 4 "Diagnostic" – Bildirildiğinde, enerji verme sırasında modülde bir teşhis test arızası oluşmuştur.
Bit 5 "SpplyVltRng" – Bildirildiğinde, enkodere giden voltaj kaynağı aralık dışındadır.
Bit 6 "SC Amplitude" – Bildirildiğinde, modül enkoder sinyalinin tolerans dışında olduğunu tespit etmiştir.
Bit 7 "Open Wire" – Bildirildiğinde, modül açık bir bağlantı tespit etmiştir.
Bit 8 "Quad Loss" – Bir sinyal karesel kayıp hata olduğunu gösterir.
Bit 9 "Phase Loss" – A Quad B Artımlı enkoderin A veya B sinyalinin bağlantısının kesildiğini gösterir.
Bit 10 "Unsupp Enc" – Bağlı olan enkoderin desteklenmediğini gösterir.
Bit 12 "Enkoder Alm" – Bildirildiğinde, bir Enkoder Alarmı vardır.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 1	45	**FB1 IncAndSC PPR** Geri Besleme 1 Artımlı ve Sinüs Kosinüs Pals/Devir Geri besleme 1 cihazı için SinCos veya A Quad B enkoderin Pals/Devir (Enkoder Hattı) değerini gösterir. Aşağıdaki seçimler için PPR otomatik olarak enkoderden okunur: • EnDat SC • BiSS SC (manuel yapılandırılmaz) • Hiperface SC Aşağıdaki seçimler için PPR'nin kullanıcı tarafından girilmesi gereklidir: • BiSS SC, Manuel yapılandırılır • Gen SinCos • A Quad B	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	PDR 1024 1/100000	RW	32-bit Tam Sayı
		46	**FB1 Inc Cfg** Geri Besleme 1 Artımlı Yapılandırma Geri besleme 1 cihazı için Artımlı Geri Beslemeyi yapılandırır. Bit 0 "Z Chan Enbl" – Ayarlandığında, Kanal Z Faz Kaybı için izlenir. Silindiğinde, Phase Loss (Faz Kaybı) algılaması için Kanal Z yok sayılır. Sadece [FB1 Device Sel] = "Inc A B Z" olduğunda kullanılır. Bit 1 "A Chan Only" – Ayarlandığında, mantık sadece kanal A'yı izler. Silindiğinde mantık hem A hem de B'yi izler. Bit 2 "Edge Mode" – Ayarlandığında, hız hesaplaması AB kenar (edge) verisini kullanır. Silindiğinde hız hesaplaması AB kenar (edge) verilerini kullanmaz. Bit 4 "Single Ended" – Bu bit, eğer bağlı olan A Quad B enkoderi tek uçlu sinyallere sahipse ayarlanmalıdır. Bu enkoderler için Faz Kaybı algılaması kapatılır.			RW	16-bit Tam Sayı
		47	**FB1 Inc Sts** Geri besleme 1 Artımlı Durum Geri besleme 1 cihazı için Artımlı Geri Besleme durumunu gösterir. Bit 0 "Z Chan Enbl" – Kanal Z'nin Faz Kaybı için izlendiğini gösterir. Sadece [FB1 Device Sel] = "Inc A B Z" olduğunda kullanılır. Bit 1 "A Chan Only" – Sadece A kanalının izlendiğini, B kanalının kullanılmadığını gösterir. Bit 2 "A Input" – Enkoder A giriş sinyali durumu Bit 3 "A Not Input" – Enkoder A Giriş olmayan sinyal durumu Bit 4 "B Input" – Enkoder B giriş sinyali durumu Bit 5 "B Not Input" – Enkoder B Giriş olmayan sinyal durumu Bit 6 "Z Input" – Enkoder Z giriş sinyali durumu Bit 7 "Z Not Input" – Enkoder Z giriş olmayan sinyal durumu			Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar

	Bit 15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Single Ended	Rezerve	Edge Mode	A Chan Only	Z Chan Enbl
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Opsiyonlar

	Bit 15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Z Not Input	Z Input	B Not Input	B Input	A Not Input	A Input	A Chan Only	Z Chan Enbl
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Geri besleme 1	50	**FB1 SSI Cfg** Geri Besleme 1 SSI Yapılandırma Geri besleme 1 cihazı için SSI enkoderine olan bağlantıyı yapılandırır. İletim formatı: [MSB...Position...LSB], [Error Bit]*, [Parity Bit]*.		RW	16-bit Tam Sayı
		51	**FB1 SSI Resol** Geri Besleme 1 SSI Çözünürlük Geri besleme 1 cihazı için SSI enkoderin bir devir (çözünürlük) içerisindeki pozisyonu için bit sayısını yapılandırır.	Birimler: Bit Varsayılan: 13 Min/Maks: 8/32	RW	32-bit Tam Sayı
		52	**FB1 SSI Turns** Geri Besleme 1 SSI Dönüşler Geri besleme 0 cihazı için SSI enkoderinin dönüşleri için bit sayısını yapılandırır. Ayar, enkoder özelliklerine bağlıdır. Doğrusal bir SSI Enkoder için 0 olarak ayarlayın.	Birimler: Bit Varsayılan: 12 Min/Maks: 0/16	RW	32-bit Tam Sayı
		55	**FB1 Lin CPR** Geri Besleme 1 Doğrusal Enkoder Sayımı/Devir Geri besleme cihazı 1 için doğrusal enkoder için motor devri başına sayımı belirler.	Varsayılan: 0 Min/Maks: 0/4294967295	RW	32-bit Tam Sayı
		56	**FB1 Lin Upd Rate** Geri Besleme Doğrusal Güncelleme Oranı Geri besleme cihazı 1 için doğrusal kanalın örnekleme hızını ayarlar.	Varsayılan: 2 = "1.5 ms" Opsiyonlar: 0 = "0.5 ms" 1 = "1.0 ms" 2 = "1.5 ms" 3 = "2.0 ms"	RW	32-bit Tam Sayı
		57	**FB1 LinStahl Sts** Geri Besleme 1 Doğrusal Stahl Durumu Geri besleme 1 cihazı için doğrusal Stahl enkoderi hata durumunu gösterir.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

50 FB1 SSI Cfg

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	DblWordQuery	Err Bit Enbl	Gray Code	Rezerve	Parity Bit
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	1	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Parity Bit" – Ayarlanmışsa, SSI enkoderinin bir denk bit'i (çift denklik) desteklemesi gereklidir.
Bit 2 "Gray Code" – Pozisyonun gray'den ikiliğe çevrilmesine imkan tanır.
Bit 3 "Err Bit Enbl" – Ayarlandığında, enkoder tarafından iletilen bir hata bit'i bulunur.
Bit 4 "DblWordQuery" – Ayarlandığında, bir İki Sözcüklü Sorgu (Double Word Query) başlangıçta yürütülür, bu da aynı pozisyonun enkoder tarafından iki kez iletildiği anlamına gelir. Eğer iki pozisyon aynı değilse, [FB1 Sts] içerisindeki "Comm" hata bit'i devreye girer. Bu bit'in sadece enkoderin İki Sözcüklü Sorgu'yu (Double Word Query) desteklememesi ve ikinci pozisyon yerine sıfırları göndermemesi durumunda silinmesi gerekir (SSI özelliklerine göre aslında göndermesi gerekir).

57 FB1 LinStahl Sts

Opsiyonlar	Rezerve	No Position	Rezerve	ROM Error	EPROM Error	RAM Error	Read Head 2	Read Head 1	Rezerve	Rezerve	Rezerve	OutOfRailErr	Rezerve	Rezerve	OutOfRailAlm	Optics Alarm
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Optics Alarm" – Fiber optiklerin temizlenmesi gerekiyorsa bir alarm görüntüler.
Bit 1 "OutOfRailAlm" – Okunan enkoder sayımının maksimum değerde olduğunu gösterir (524.287).
Bit 4 "OutOfRailErr" – Okuma kafası ile ray arasında artık daha fazla yer olmadığını gösterir.
Bit 8 "Read Head 1" – Okuma kafasının temizlenmesi veya yeniden takılmasını gerektiğini gösterir.
Bit 9 "Read Head 2" – Okuma kafasının temizlenmesi veya yeniden takılmasını gerektiğini gösterir.
Bit 10 "RAM Error" – Bir RAM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir.
Bit 11 "EPROM Error" – Bir EPROM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir.
Bit 12 "ROM Error" – Bir ROM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir.
Bit 14 "No Position" – Bir pozisyon değerinin mevcut olmadığını gösterir. Sadece enerji verme veya sıfırlama sonrasında gerçekleşir.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Enkoder Çıkış	**80**	**Enc Out Sel** Enkoder Çıkış Seç Enkoder Çıkışını seçer. Eğer geri bildirim 0 veya 1 cihazı A Quad B Z olarak yapılandırılmışsa, bu parametre None (Yok) olarak ayarlanmalıdır. Aksi takdirde, bir Enkoder Çıkış Alarmı ([Module Sts] Bit 16) oluşacaktır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "None" 0 = "None" 1 = "Reserved" 2 = "Sine Cosine" 3 = "Channel X" (FB0 Channel) 4 = "Channel Y" (FB1 Channel)	RW	32-bit Tam Sayı
		81	**Enc Out Mode** Enkoder Çıkış Modu Enkoder Çıkış tipini yapılandırır. "A Quad B" (0) – A ve B sinyali arasındaki faz ilişkisini ayarlar. "Inv A Quad B" (1) – A ve B sinyali arasındaki faz ilişkisini tersine çevirir. İleri ve geri, anlamları değiştirir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "A Quad B" 0 = "A Quad B" 1 = "Inv A Quad B"	RW	32-bit Tam Sayı
		82	**Enc Out FD PPR** Devir Başına Enkoder Çıkış Palsı Simüle edilen enkoder modu için enkoder çıkışı PPR'yi belirler ([Enc Out Sel] = "Channel X" veya "Channel Y"). Benzetilen enkoder modunda SIN/COS sinyalleri PPR enkoder çıkışını belirler PPR.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "1024 PPR" 0 = "512 PPR" 1 = "1024 PPR" 2 = "2048 PPR" 3 = "4096 PPR"	RW	32-bit Tam Sayı
		83	**Enc Out Z Offset** Enkoder Çıkışı Z Ofset Hem simüle hem de emüle edilen enkoder çıkışı için Z palsının ofsetini yapılandırır. İşaretçi ofseti bir devir içerisinde belirlenir. Simüle edilen mod, tam dijital döner cihazlar için kullanılır ve P80 [Enc Out Sel] parametresindeki "Channel X" ve "Channel Y" tarafından seçilir. Emüle edilen mod, P80 [Enc Out Sel] parametresinde "Sinüs Kosinüs" cihazlar seçildiğinde kullanılır. Enkoder çıkış fonksiyonu, doğrusal geri besleme cihazları ile kullanılamaz.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	PPR 0 0/100000	RW	32-bit Tam Sayı
		84	**Enc Out Z PPR** Devir Başına Enkoder Çıkış Z Palsı Her enkoder devri için Z Palsı sayısını yapılandırır. Örneğin "32 Z-Pulses" (5) seçilirse, bu durumda tam dijital giriş enkoderin her bir tam devri için 32 Z palsı üretilecektir. Her bir giriş enkoder devri, Z çıkış kanalındaki 32 palsa ek olarak, A ve B çıkış kanallarında belirlenen sayıda çıkış palsı üretecektir. Z palsları, belirlenen sayıdaki A/B çıkış palsları boyunca eşit olarak yerleştirilecektir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "1 Z-Pulse" 0 = "1 Z-Pulse" 1 = "2 Z-Pulses" 2 = "4 Z-Pulses" 3 = "8 Z-Pulses" 4 = "16 Z-Pulses" 5 = "32 Z-Pulses"	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Kayıt	**90**	**Rgsn Arm** Kayıt Devreye Al Kullanılacak olan Kayıt Kilitlerini seçer.		RW	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Arm Latch	Arm Latch 9	Arm Latch 8	Arm Latch 7	Arm Latch 6	Arm Latch 5	Arm Latch 4	Arm Latch 3	Arm Latch 2	Arm Latch 1
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Kayıt	91	**Rgsn In 0 Filter** Kayıt Girişi 0 Filtresi Kayıt girişi 0 için dijital bir filtre yapılandırır. Bu filtre yapay parazitleri reddetmek için kullanılabilir. Filtre sinyalin geçerli olduğuna karar vermeden önce programlanan bir süre boyunca bekleyerek çalışır. Bu bekleme, kayıt sinyali için zorunlu bir gecikme uygular. Filtre gecikmesi 100 nanosaniye aralıklarla 0 (veya gecikmesiz) ile 1500 nanosaniye arasında programlanabilir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "0 ns" 0 = "0 ns" 1 = "100 ns" 2 = "200 ns" 3 = "300 ns" 4 = "400 ns" 5 = "500 ns" 6 = "600 ns" 7 = "700 ns" 8 = "800 ns" 9 = "900 ns" 10 = "1000 ns" 11 = "1100 ns" 12 = "1200 ns" 13 = "1300 ns" 14 = "1400 ns" 15 = "1500 ns"	RW	Reel
		92	**Rgsn In 1 Filter** Kayıt Girişi 1 Filtresi Kayıt girişi 1 için dijital bir filtre yapılandırır. Bu filtre yapay parazitleri reddetmek için kullanılabilir. Filtre sinyalin geçerli olduğuna karar vermeden önce programlanan bir süre boyunca bekleyerek çalışır. Bu bekleme, kayıt sinyali için zorunlu bir gecikme uygular. Filtre gecikmesi 100 nanosaniye aralıklarla 0 (veya gecikmesiz) ile 1500 nanosaniye arasında programlanabilir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "0 ns" 0 = "0 ns" 1 = "100 ns" 2 = "200 ns" 3 = "300 ns" 4 = "400 ns" 5 = "500 ns" 6 = "600 ns" 7 = "700 ns" 8 = "800 ns" 9 = "900 ns" 10 = "1000 ns" 11 = "1100 ns" 12 = "1200 ns" 13 = "1300 ns" 14 = "1400 ns" 15 = "1500 ns"	RW	Reel
		93	**Rgsn HmIn Filter** Kayıt Ana Konum Giriş Filtresi Ana konum girişi için dijital bir filtre yapılandırır. Bu filtre yapay parazitleri reddetmek için kullanılabilir. Filtre sinyalin geçerli olduğuna karar vermeden önce programlanan bir süre boyunca bekleyerek çalışır. Bu bekleme, kayıt sinyali için zorunlu bir gecikme uygular. Filtre gecikmesi 100 nanosaniye aralıklarla 0 (veya gecikmesiz) ile 1500 nanosaniye arasında programlanabilir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "0 ns" 0 = "0 ns" 1 = "100 ns" 2 = "200 ns" 3 = "300 ns" 4 = "400 ns" 5 = "500 ns" 6 = "600 ns" 7 = "700 ns" 8 = "800 ns" 9 = "900 ns" 10 = "1000 ns" 11 = "1100 ns" 12 = "1200 ns" 13 = "1300 ns" 14 = "1400 ns" 15 = "1500 ns"	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Kayıt	94	**Rgsn Sts** Kayıt Durumu Yapılandırılan kayıt event'lerinin durumu.		Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Home Input	Rgsn Input 1	Rgsn Input 0	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Latch10Found	Latch10Armed	Latch9 Found	Latch9 Armed	Latch8 Found	Latch8 Armed	Latch7 Found	Latch7 Armed	Latch6 Found	Latch6 Armed	Latch5 Found	Latch5 Armed	Latch4 Found	Latch4 Armed	Latch3 Found	Latch3 Armed	Latch2 Found	Latch2 Armed	Latch1 Found	Latch1 Armed
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

		100 103 106 109 112 115 118 121 124 127	**Rgsn Latch1 Cfg** **Rgsn Latch2 Cfg** **Rgsn Latch3 Cfg** **Rgsn Latch4 Cfg** **Rgsn Latch5 Cfg** **Rgsn Latch6 Cfg** **Rgsn Latch7 Cfg** **Rgsn Latch8 Cfg** **Rgsn Latch9 Cfg** **Rgsn Latch10 Cfg** Kayıt Kilidi *n* Yapılandır Kayıt Kilidi *n*'y, yapılandırır. Kayıt fonksiyonu, 10 kilit setinden oluşur. Kilitlenen veriler, bir geri besleme pozisyonunu ve bağlantılı zaman parametresini içerir. Zaman, geri besleme cihazlarının en son ne zaman örneklendiği ile ilgilidir. Kayıt fonksiyonu devreye alındıktan sonra, bir tetikleme event'i meydana geldiğinde bu parametrelere ait değerler alınır (kilitlenir). Bir sonraki sayfadaki işlevsellik tablolarına bakın. Her bir kilit için kayıt tetiklemesi, kendi Kilit Yapılandırma Parametresi tarafından ayrı olarak yapılandırılır. Bkz. Şekil 3 sayfa 277. Tetikleme mantığı, iki ayrı tetikleme aşaması içerir. Her bir tetikleme aşaması, olası üç kayıt giriş sinyalinden birisini ya da seçilen geri besleme kanalının işaretçisini (Z palsı) kullanmak için ayrı olarak yapılandırılır. Tetikleme event'i koşullarını tanımlamak için iki aşamanın nasıl birleştirileceğini tetikleme kombinasyonu mantığı belirler.																																	

Opsiyonlar	Rezerve	Stg2EdgeFall	Stg2EdgeRise	Rezerve	Stg2 In b1	Stg2 In b0	Logic Sel b1	Logic Sel b0	Stg1EdgeFall	Stg1EdgeRise	Rezerve	Stg1 In b1	Stg1 In b0	Rev Capture	Fwd Capture	Channel Sel
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Bit 0 "Channel Sel" – Kanal seçimi (FB0 veya FB1).
Bit 1 "Fwd Capture" – Yön seçimi ileri.
Bit 2 "Rev Capture" – Yön seçimi geri.
Bit 3 "Stg1 In b0" – Kilit kademesi 1 giriş seçimi b0
Bit 4 "Stg1 In b1" – Kilit kademesi 1 giriş seçimi b1
Bit 6 "Stg1EdgeRise" – Kilit kademesi 1 kenar (edge)/seviye seçimi: Yükselen kenar (edge) veya yüksek seviye
Bit 7 "Stg1EdgeFall" – Kilit kademesi 1 kenar (edge)/seviye seçimi: Azalan kenar (edge) veya düşük seviye
Bit 8 "Logic Sel b0" – Tetikleme kademesi birleştirme mantığı
Bit 9 "Logic Sel b1" – Tetikleme kademesi birleştirme mantığı
Bit 10 "Stg2 In b1" – Kilit kademesi 2 giriş seçimi b0
Bit 11 "Stg2 In b1" – Kilit kademesi 2 giriş seçimi b1
Bit 13 "Stg2EdgeRise" – Kilit kademesi 2 kenar (edge)/seviye seçimi: Yükselen kenar (edge) veya yüksek seviye
Bit 14 "Stg2EdgeFall" – Kilit kademesi 2 kenar (edge)/seviye seçimi: Azalan kenar (edge) veya düşük seviye

		100 103 106 109 112 115 118 121 124 127	**Rgsn Latch1 Cfg** **Rgsn Latch2 Cfg** **Rgsn Latch3 Cfg** **Rgsn Latch4 Cfg** **Rgsn Latch5 Cfg** **Rgsn Latch6 Cfg** **Rgsn Latch7 Cfg** **Rgsn Latch8 Cfg** **Rgsn Latch9 Cfg** **Rgsn Latch10 Cfg**																																

Üniversal Geri Besleme

Kayıt

Kayıt (Registration) Kilidi Yapılandırma Parametreleri

Kayıt (Registration) Kilidi Yapılandırma parametre bit'leri takip eden tablolarda listelenmiştir.

Kayıt (registration) parametreleri P100, P103, P106, . . .P127 sadece sürücünün Mil Yönlendirme ve Ana Konum fonksiyonları aktif olduğunda kullanılabilir. Bu fonksiyonlar herhangi bir manuel olarak girilmiş yapılandırmanın üzerine yazacaktır.

Geri Besleme Seçimi

Kayıt (registration) ve işaretçi pals için geri besleme cihazını seçer.

Bit 0 "Channel Sel" – 0 = Geri Besleme 0
1 = Geri Besleme 1

Yön Seçimi.

Bit 2 "Rev Capture"	Bit 1 "Fwd Capture"	Açıklama
0	1	Eğer dönüş ileri yönde ise kilit
1	0	Eğer dönüş geri yönde ise kilit
1	1	Her ileri hem de geri dönüş için kilit
0	0	Tanımlanmadı. Kilitleme gerçekleştirilmeyecektir

Tetikleme Kademesi 1

Bit 4 "Stg1 In b1"	Bit 3 "Stg1 In b0"	Açıklama
0	0	Kayıt (Registration) Girişi 0 (TB2: -R0, +R0)
0	1	Kayıt (Registration) Girişi 0 (TB2: -R1, +R1)
1	0	Ana Giriş (TB2: -Hm, +Hm)
1	1	İlgili geri besleme kanalı için işaretçi girişi. (Z kanalı ilgili geri besleme kanalı için devreye alınmalıdır.)

Bit 7 "Stg1EdgeFall"	Bit 6 "Stg1EdgeRise"	Açıklama
0	0	Tetikleme Devre Dışı
0	1	Tetikleme kalkan kenarda veya yüksek sinyal seviyesi
1	0	Tetikleme inen kenarda veya düşük sinyal seviyesi
1	1	Kenarlardan birinde tetikleme. (Seviye seçimi nedeniyle geçersiz. Seviye seçimi için sonuç her zaman doğru.)

Tetikleme Kademesi Birleştirme Mantığı

İki tetikleme kademesi, her bir kayıt (registration) kilidi için son ve ortaya çıkan tetikleme durumunu oluşturmak için birleştirilir.

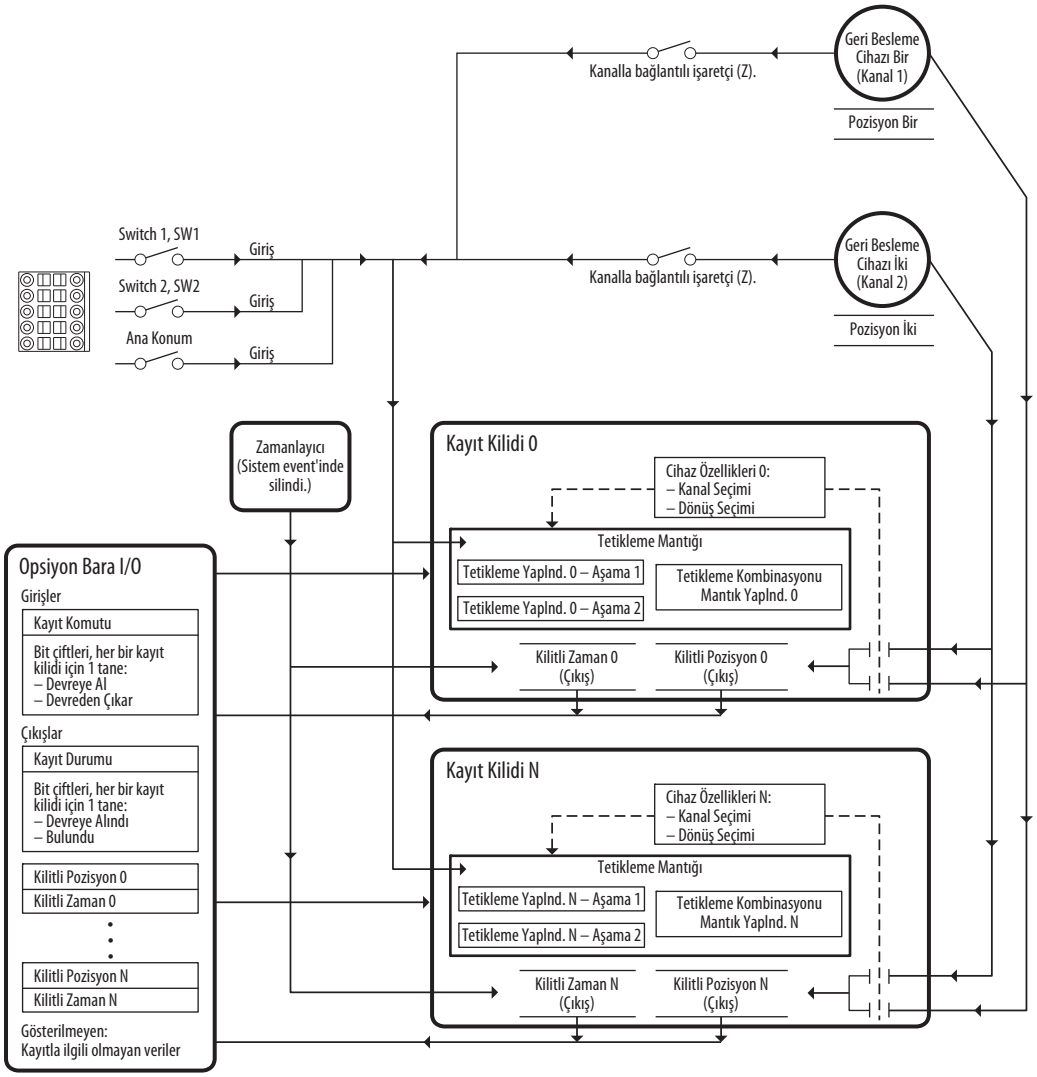
Bit 9 "Logic Sel b1"	Bit 8 "Logic Sel b0"	Açıklama
0	0	Hiçbiri: Sadece Kademe 1 (Kademe 2 yoksayılır)
0	1	SONRASINDA: Kademe 1 Kenar Geçişi SONRASINDA Kademe 2 Kenar Geçişi
1	0	VEYA: Kademe 1 Kenar Geçişi VEYA Kademe 2 Kenar Geçişi
1	1	VE: Kademe 1 Seviye Geçişi VE Kademe 2 Seviye Geçişi

Tetikleme Kademesi 2

Bit 11 "Stg2 In b1"	Bit 10 "Stg1 In b0"	Açıklama
0	0	Kayıt (Registration) Girişi 0 (TB2: -R0, +R0)
0	1	Kayıt (Registration) Girişi 0 (TB2: -R1, +R1)
1	0	ÖNCE: Aşama 1 kenar, zaman ve pozisyon verilerinin alınmasına neden olur. Aşama 2 kenar, son alınan pozisyonun kilitlenmesine neden olur.
1	1	İlgili geri besleme kanalı için işaretçi girişi. (Z kanalı ilgili geri besleme kanalı için devreye alınmalıdır.)

Bit 14 "Stg2EdgeFall"	Bit 13 "Stg2EdgeRise"	Açıklama
0	0	Tetikleme Devre Dışı
0	1	Tetikleme kalkan kenarda veya yüksek sinyal seviyesi
1	0	Tetikleme inen kenarda veya düşük sinyal seviyesi
1	1	Kenarlardan birinde tetikleme. (Seviye seçimi nedeniyle geçersiz. Seviye seçimi için sonuç her zaman doğru.)

Şekil 3 – Kayıt Tetikleme Mantığı



Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Üniversal Geri Besleme	Kayıt	**101** **104** **107** **110** **113** **116** **119** **122** **125** **128**	**Rgsn Latch1 Psn** **Rgsn Latch2 Psn** **Rgsn Latch3 Psn** **Rgsn Latch4 Psn** **Rgsn Latch5 Psn** **Rgsn Latch6 Psn** **Rgsn Latch7 Psn** **Rgsn Latch8 Psn** **Rgsn Latch9 Psn** **Rgsn Latch10 Psn** Kayıt Kilidi X Pozisyon Kilit X için Kayıt Event'i sırasında Alınan Pozisyon.	Varsayılan: Min/Maks:	0 2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		102 **105** **108** **111** **114** **117** **120** **123** **126** **129**	**Rgsn Latch1 Time** **Rgsn Latch2 Time** **Rgsn Latch3 Time** **Rgsn Latch4 Time** **Rgsn Latch5 Time** **Rgsn Latch6 Time** **Rgsn Latch7 Time** **Rgsn Latch8 Time** **Rgsn Latch9 Time** **Rgsn Latch10 Time** Kayıt Kilidi X Zaman Kilit X için Kayıt Event'i oluştuğunda Kaydedilen Zaman.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sayım 0 0/4294967295	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Güvenli Hız Monitörü Modülü Parametreleri

Güvenli Hız Monitörü opsiyonu hakkında daha fazla bilgi için, PowerFlex 750-Serisi Sürücüler için Güvenli Hız Monitörü Opsiyon Modülü Güvenlik Referans Kılavuzu, yayın 750-RM001'e bakın.

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Güvenli Hız Monitörü	Güvenlik	1	**Password** Şifre Kilitleme ve Kilit Açma fonksiyonu için şifre.	Varsayılan: Min/Maks:	YOK 0/4294967295	RW	32-bit Tam Sayı
		5	**Lock State** Kilitleme Durumu Güvenlik opsiyonu yapılandırmasını kilitlemek veya kilidini açmak için komut.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Unlock" 0 = "Unlock" 1 = "Lock"	RW	8-bit Tam Sayı
		6	**Operating Mode** İşletim Modu Sistemi Program veya Çalıştır moduna almak için komut.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Program" 0 = "Program" 1 = "Run" 2 = "Config Fault"	RW	8-bit Tam Sayı
		7	**Reset Defaults** Varsayılanlara Sıfırla Güvenlik opsiyonunu fabrika ayarlarına getirir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "No action" 0 = "No action" 1 = "Reset Fac"	RW	8-bit Tam Sayı
		10	**Signature ID** İmza Tanıtıcı Güvenlik yapılandırması tanıtıcı.	Varsayılan: Min/Maks:	YOK 0/4294967295	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		13	**New Password** Yeni Şifre 32-bit yapılandırma şifresi.	Varsayılan: Min/Maks:	YOK 0/4294967295	RW	32-bit Tam Sayı
		17	**Password Command** Şifre Komutu Yeni şifre kaydet komutu.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "No action" 0 = "No action" 1 = "Change PW" 2 = "Reset PW"	RW	8-bit Tam Sayı
		18	**Security Code** Güvenlik Kodu Şifre Sıfırla komutu için kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	YOK 0/65535	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		19	**Vendor Password** Tedarikçi Şifresi Şifre Sıfırla komutu için Tedarikçi şifresi.	Varsayılan: Min/Maks:	YOK 0/65535	RW	16-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Güvenli Hız Monitörü	Güvenlik	70	**Config Flt Code** Yapılandırma Hata Kodu 0 = Hata Yok 1 = Şifre Gerekli (Password Req) 2 = P21 [Safety Mode] değeri P20 [Cascaded Config] değeri baz alındığında uygun değildir. 3 = P57 [Door Out Type] değeri P20 [Cascaded Config] değeri baz alındığında uygun değildir. 4 = P46 [Stop Mon Delay] değeri P45 [Safe Stop Type] değeri baz alındığında uygun değildir. 5 = P50 [Decel Ref Speed] değeri P31 [Fbk 1 Resolution] değeri baz alındığında uygun değildir. 6 = P48 [Standstill Speed] değeri P20 [Cascaded Config] değeri baz alındığında uygun değildir. 7 = P53 [LimSpd Mon Delay] değeri P21 [Safety Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 8 = P55 [Safe Speed Limit] değeri P21 [Safety Mode] ve P31 [Fbk 1 Resolution] değeri baz alındığında uygun değildir. 9 = P56 [Speed Hysteresis] değeri P21 [Safety Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 10 = P62 [Safe Max Speed] değeri P31 [Fbk 1 Resolution] değeri baz alındığında uygun değildir. 11 = P42 [Direction Mon] değeri P21 [Safety Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 12 = P59 [Lock Mon Enable] değeri P21 [Safety Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 13 = P36 [Fbk 2 Resolution] değeri P27 [Fbk Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 14 = P35 [Fbk 2 Polarity] değeri P27 [Fbk Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 15 = P39 [Fbk Speed Ratio] değeri P27 [Fbk Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 16 = P41 [Fbk Pos Tol] değeri P27 [Fbk Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 17 = P40 [Fbk Speed Tol] değeri P27 [Fbk Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 18 = P44 [Safe Stop In Typ] değeri P21 [Safety Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 19 = P52 [Lim Spd In Typ] değeri P21 [Safety Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 20 = P58 [DM Input Type] değeri P20 [Cascaded Config] ve P21 [Safety Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 21 = P54 [Enable SW In Typ] değeri P21 [Safety Mode] değeri baz alındığında uygun değildir. 22 = P60 [Lock Mon In Type] değeri, P21 [Safety Mode] değeri ve P59 [Lock Mon Enable] değeri baz alındığında uygun değildir. 23 = Uygun olmayan P20 [Cascaded Config] değeri. 24 = Uygun olmayan P22 [Reset Type] değeri. 25 = Rezerve 26 = Uygun olmayan P45 [Safe Stop Type] değeri. 27 = Uygun olmayan P51 [Stop Decel Tol] değeri. 28 = Uygun olmayan P27 [Fbk Mode] değeri. 29 = Uygun olmayan P28 [Fbk 1 Type] değeri. 30 = Uygun olmayan P31 [Fbk 1 Resolution] değeri. 31 = Uygun olmayan P32 [Fbk1 Volt Mon] değeri. 32 = Uygun olmayan P37 [Fbk 2 Volt Mon] değeri. 33 = Uygun olmayan P24 [OverSpd Response] değeri. 34 = Rezerve 36 = Bilinmeyen hata (Unknown Err).	Varsayılan: Opsiyonlar:	YOK 0…36	Sadece Okunur	8-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Güvenli Hız Monitörü	Genel	**20**	**Cascaded Config** Kademeli Yapılandırma Hız izleme güvenlik opsiyonunun tek bir ünite mi yoksa çok eksenli kademeli bir sistem içerisinde birinci, ikinci veya son pozisyonda mı olduğunu belirler. "Single" (0) – Tek Üniteli Sistem "Milti First" (1) – Kademeli Sistem Birinci Ünite "Multi Mid" (2) – Kademeli Sistem Orta Ünite "Multi Last" (3) – Kademeli Sistem Sonuncu Ünite	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Single" 0 = "Single" 1 = "Multi First" 2 = "Multi Mid" 3 = "Multi Last"	RW	8-bit Tam Sayı
		21	**Safety Mode** Güvenlik Modu Hız izleme güvenlik fonksiyonlarının ana çalışma modunu belirler. "Safe Stop" (1) – Master, Güvenli Duruş "Safe Stop DM" (2) – Master, Kapak İzleme ile Güvenli Duruş "Lim Speed" (3) – Master, Güvenli Sınırlı Hız "Lim Speed DM" (4) -Master, Kapak İzleme ile Güvenli Sınırlı Hız "Lim Speed ES" (5) – Master, Devreye Alma Switch Kontrolü ile Güvenli Sınırlı Hız "LimSpd DM ES" (6) – Master, Kapak İzleme ve Devreye Alma Switch Kontrolü ile Güvenli Sınırlı Hız "Lim Spd Stat" (7) – Master, Sadece Güvenli Sınırlı Hız Durumu "Slv Safe Stp" (8) – Slave, Güvenlik Duruş "Slv Lim Spd" (9) – Slave, Güvenli Sınırlı Hız "Slv Spd Stat" (10) – Slave, Sadece Güvenli Sınırlı Hız Durumu	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Safe Stop" 0 = "Disable" 1 = "Safe Stop" 2 = "Safe Stop DM" 3 = "Lim Speed" 4 = "Lim Speed DM" 5 = "Lim Speed ES" 6 = "LimSpd DM ES" 7 = "Lim Spd Stat" 8 = "Slv Safe Stp" 9 = "Slv Lim Spd" 10 = "Slv Spd Stat"	RW	8-bit Tam Sayı
		22	**Reset Type** Sıfırlama Tipi Güvenlik opsiyonu tarafından kullanılan sıfırlama tipini tanımlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	2 = "Monitored" 0 = "Automatic" 1 = "Manual" 2 = "Monitored" (Manuel İzleme)	RW	8-bit Tam Sayı
		24	**OverSpd Response** Aşırı Hız Tepkisi Geri besleme arayüzü örnekleme hızı yapılandırması.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "42 ms" 0 = "42 ms" 1 = "48 ms" 2 = "60 ms" 3 = "84 ms" 4 = "132 ms" 5 = "228 ms" 6 = "420 ms"	RW	8-bit Tam Sayı
		72	**SS Out Mode** SS_Out çıkışına pals testi uygulanıp uygulanmadığını tanımlar. Eğer herhangi bir çıkış için pals testi kapatılmışsa SIL, Kategori ve PL sınıflandırması tüm güvenlik sistemi için azaltılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Pulse test" 0 = "Pulse test" 1 = "No Pulse Tst"	RW	8-bit Tam Sayı
		73	**SLS Out Mode** SLS_Out çıkışına pals testi uygulanıp uygulanmadığını tanımlar. Eğer herhangi bir çıkış için pals testi kapatılmışsa SIL, Kategori ve PL sınıflandırması tüm güvenlik sistemi için azaltılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Pulse test" 0 = "Pulse test" 1 = "No Pulse Tst"	RW	8-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Güvenli Hız Monitörü	Geri Besleme	27	**Fbk Mode** Geri Besleme Modu Geri besleme cihazı sayısını ve tutarsızlık kontrol tipini seçer. "Single Fbk" (0) – 1 Enkoder "Dual S/P Chk" (1) – 2 Enkoder, Hız ve Pozisyon Tutarsızlık Kontrolü ile "Dual Spd Chk" (2) – 2 Enkoder, Hız Tutarsızlık Kontrolü ile "Dual Pos Chk" (3) – 2 Enkoder, Pozisyon Tutarsızlık Kontrolü ile	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Single Fbk" 0 = "Single Fbk" 1 = "Dual S/P Chk" 2 = "Dual Spd Chk" 3 = "Dual Pos Chk"	RW	8-bit Tam Sayı
		28	**Fbk 1 Type** Geri Besleme 1 Tipi Enkoder 1 için geri besleme tipini seçer. Güvenli Hız Modülü bir 20-750-UFB-1 Üniversal Geri Besleme modülü ile kullanılırken, bu parametreyi 0 "Sine/Cosine" değerine ayarlayın ve Üniversal Geri Besleme modülünün bir Sinüs/Kosinüs tipi cihaza ayarlandığından emin olun (P6 [FB0 Device Sel] ve/veya P36 [FB1 Device Sel]).	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "Incremental" 0 = "Sine/Cosine" 1 = "Incremental"	RW	8-bit Tam Sayı
		29	**Fbk 1 Units** Geri Besleme 1 Birimler Enkoder 1 için döner ya da doğrusal geri besleme seçer.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Rev" 0 = "Rev" (Döner) 1 = "mm" (Doğrusal)	RW	8-bit Tam Sayı
		30	**Fbk 1 Polarity** Geri Besleme 1 Polarite Enkoder 1 için yön polaritesini tanımlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Normal" 0 = "Normal" (Enkoder ile aynı) 1 = "Reversed"	RW	8-bit Tam Sayı
		31	**Fbk 1 Resolution** Geri Besleme 1 Çözünürlük Sayım/Devir. P29 [Fbk 1 Units] tarafından tanımlanan döner veya doğrusal yapılandırma baz alınarak 1…65.535 pals/devir veya pals/mm.	Varsayılan: Min/Maks:	1024 1/65535	Sadece Okunur	16-bit Tam Sayı
		32	**Fbk 1 Volt Mon** Geri Besleme 1 Voltaj İzleme İzlenecek enkoder 1 voltajı.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = Voltaj izlenmez 0 = Voltaj izlenmez 5 = 5 V +/- %5 9 = 7…12 V 12 = 12 V +/- %5 24 = 24 V – %10…24 V + %5	RW	8-bit Tam Sayı
		33	**Fbk 1 Speed** Geri Besleme 1 Hız Enkoder 1'in çıkış hızını görüntüler. Birimler için P29 [Fbk 1 Units] tarafından belirlenen döner veya doğrusal yapılandırma baz alınır.	Birimler: Min/Maks:	dev/dak (rpm) mm/s -214748364.8/214748364.7 dev/dak. -214748364.8/214748364.7 mm/s	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		34	**Fbk 2 Units** Geri Besleme 2 Birimler Enkoder 2 için döner ya da doğrusal geri besleme seçer.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Rev" 0 = "Rev" (Döner) 1 = "mm" (Doğrusal)	RW	8-bit Tam Sayı
		35	**Fbk 2 Polarity** Geri Besleme 2 Polarite Enkoder 2 için yön polaritesini tanımlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Normal" 0 = "Normal" (Enkoder ile aynı) 1 = "Reversed"	RW	8-bit Tam Sayı
		36	**Fbk 2 Resolution** Geri Besleme 2 Çözünürlük Sayım/Devir. P34 [Fbk 2 Units] tarafından tanımlanan döner veya doğrusal yapılandırma baz alınarak 0…65.535 pals/devir veya pals/mm.	Varsayılan: Min/Maks:	0 1/65535	RW	16-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Güvenli Hız Monitörü	Geri Besleme	**37**	**Fbk 2 Volt Mon** Geri Besleme 2 Voltaj İzleme İzlenecek enkoder 2 voltajı.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = Voltaj izlenmez 0 = Voltaj izlenmez 5 = 5 V +/- %5 9 = 7…12 V 12 = 12 V +/- %5 24 = 24 V – %10…24 V + %5	RW	8-bit Tam Sayı
		38	**Fbk 2 Speed** Geri Besleme 2 Hız Enkoder 2'in çıkış hızını görüntüler. Birimler için P34 [Fbk 2 Units] tarafından belirlenen döner veya doğrusal yapılandırma baz alınır.	Birimler: Min/Maks:	dev/dak (rpm) mm/s -214748364.8/214748364.7 dev/dak -214748364.8/214748364.7 mm/s	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		39	**Fbk Speed Ratio** Geri Besleme Hız Oranı Enkoder 2 hesaplanan hızının enkoder 1 hesaplanan hızına bölünmesi ile elde edilen oranı tanımlar. Oran için P29 [Fbk 1 Units] tarafından belirlenen döner veya doğrusal yapılandırma baz alınır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0000 0.0001/10000.0	RW	Reel
		40	**Fbk Speed Tol** Geri Besleme Hız Toleransı P33 [Fbk 1 Speed] ile P38 [Fbk 2 Speed] arasındaki kabul edilebilir hız farkı. Birimler için P29 [Fbk 1 Units] tarafından belirlenen döner veya doğrusal yapılandırma baz alınır.	Birimler: Min/Maks:	dev/dak (rpm) mm/s 0/6553.5 RPM (dev/dak) 0/6553.5 mm/s	RW	16-bit Tam Sayı
		41	**Fbk Pos Tol** Geri Besleme Pozisyon Toleransı Enkoder 1 ile enkoder 2 arasındaki kabul edilebilir pozisyon farkı. Birimler için P29 [Fbk 1 Units] tarafından belirlenen döner veya doğrusal yapılandırma baz alınır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Derece mm 0 0/65535 derece 0/65535 mm	RW	16-bit Tam Sayı
		42	**Direction Mon** Yön İzleme Eğer Güvenli Yön İzleme devreye alınmışsa izin verilen yönü tanımlar. "Pos Always" (1) – Her zaman pozitif "Neg Always" (2) – Her zaman negatif "Pos in SLS" (3) – Güvenli sınırlı hız izleme sırasında pozitif "Neg in SLS" (4) – Güvenli sınırlı hız izleme sırasında negatif	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disable" 0 = "Disable" 1 = "Pos Always" 2 = "Neg Always" 3 = "Pos in SLS" 4 = "Neg in SLS"	RW	8-bit Tam Sayı
		43	**Direction Tol** Yön Toleransı Güvenli Yön İzleme etkin olduğunda enkoder birimindeki pozisyon limitinin yanlış yönde gitme toleransı. Birimler için P29 [Fbk 1 Units] tarafından belirlenen döner veya doğrusal yapılandırma baz alınır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Derece mm 10 0/65535 derece 0/65535 mm	RW	16-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Güvenli Hız Monitörü	Duruş	44	**Safe Stop Input** Güvenli Duruş Girişi Güvenli Duruş girişi için yapılandırma (SS_In). "2NC" (1) – İki-kanal eşdeğeri "2NC 3s" (2) – İki-kanal eşdeğeri 3 s "1NC+1NO" (3) – İki-kanal tamamlayıcı "1NC+1NO 3s" (4) – İki-kanal tamamlayıcı 3 s "2 OSSD 3s" (5) – İki-kanal SS eşdeğeri 3 s "1NC" (6) – Tek kanal eşdeğeri	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = "2NC" 0 = "Not used" 1 = "2NC" 2 = "2NC 3s" 3 = "1NC+1NO" 4 = "1NC+1NO 3s" 5 = "2 OSSD 3s" 6 = "1NC"	RW	8-bit Tam Sayı
		45	**Safe Stop Type** Güvenli Duruş Tipi Güvenli çalışma duruş tipi seçimi. Bu, eğer duruş tipi durumu tarafından Güvenli Duruş (Safe Stop) fonksiyonu başlatılmışsa Güvenlik Duruş tipini tanımlar. "Torque Off" (0) – Duraklama Kontrolü ile Safe Torque Off "Torque Off NoCk" (3) – Duraklama Kontrolü olmadan Safe Torque Off	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Torque Off" 0 = "Torque Off" 1 = "Safe Stop 1" 2 = "Safe Stop 2" 3 = "Torque Off NoCk"	RW	8-bit Tam Sayı
		46	**Stop Mon Delay** Duruş İzleme Gecikmesi Bir Safe Stop 1 (Güvenli Duruş) veya bir Safe Stop 2 talebi bir SS_In input ON (Açık)'dan OFF (Kapalı)'ya işlemi başlatıldığında talep ile Maks Duruş Zamanı arasındaki izleme gecikmesini tanımlar. Duraklama Hız Kontrolü ile veya olmadan Safe Torque Off seçilmesi durumunda Duruş İzleme Gecikmesi 0 olmalıdır veya Geçersiz Yapılandırma Hatası meydana gelir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0 0/6553.5	RW	16-bit Tam Sayı
		47	**Max Stop Time** Maksimum Duruş Süresi Güvenli Duruş fonksiyonu, bir duruş tipi durumu ile başlatıldığında kullanılan maksimum duruş gecikme zamanını tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0 0/6553.5	RW	16-bit Tam Sayı
		48	**Standstill Speed** Duraklama Hızı Hareketin duruş olarak tanımlanacağı hız limitini belirler. Birimler için P29 [Fbk 1 Units] tarafından belirlenen döner veya doğrusal yapılandırma baz alınır. Duraklama Kontrolsüz Safe Torque Off için geçerli değil.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak (rpm) mm/s 0.001 0.001/65535 dev/dak 000/65535 mm/s	RW	16-bit Tam Sayı
		49	**Standstill Pos** Duraklama Pozisyonu Bir güvenli duruş durumu algılandıktan sonraki enkoder 1 derece veya mm olarak pozisyon limiti penceresini tanımlar. Derece (360° = 1 devir) veya P29 [Fbk 1 Units] tarafından tanımlanan döner veya doğrusal yapılandırma baz alınarak. Duraklama Kontrolsüz Safe Torque Off için geçerli değil.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Derece mm 10 0/65535 derece 0/65535 mm	RW	16-bit Tam Sayı
		50	**Decel Ref Speed** Yavaşlama Referans Hızı Safe Stop 1 (Güvenli Duruş) veya Safe Stop 2 için izlenecek yavaşlama hızını belirler. Birimler için enkoder 1 geri besleme yapılandırması P29 [Fbk 1 Units] tarafından belirlenen döner veya doğrusal yapılandırma baz alınır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak (rpm) mm/s 0 0/65535 dev/dak 0/65535 mm/s	RW	16-bit Tam Sayı
		51	**Stop Decel Tol** Duruş Yavaşlama Toleransı Bu, Decel Ref Speed parametresi tarafından ayarlanan yavaşlama hızı üzerindeki izin verilen toleranstır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0 0/100	RW	8-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Güvenli Hız Monitörü	Sınırlı Hız	52	**Lim Speed Input** Sınırlı Hız Girişi Güvenli Sınırlı Hız Girişi (SLS_In) için yapılandırma. "2NC" (1) – İki-kanal eşdeğeri "2NC 3s" (2) – İki-kanal eşdeğeri 3 s "1NC+1NO" (3) – İki-kanal tamamlayıcı "1NC+1NO 3s" (4) – İki-kanal tamamlayıcı 3 s "2 OSSD 3s" (5) – İki-kanal SS eşdeğeri 3 s "1NC" (6) – Tek kanal eşdeğeri	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Not used" 0 = "Not used" 1 = "2NC" 2 = "2NC 3s" 3 = "1NC+1NO" 4 = "1NC+1NO 3s" 5 = "2 OSSD 3s" 6 = "1NC"	RW	8-bit Tam Sayı
		53	**LimSpd Mon Delay** Sınırlı Hız İzleme Gecikmesi SLS_In ON (Açık) ile OFF (Kapalı) geçişi ve Güvenli Sınırlı Hız (SLS) veya Güvenli Maksimum Hız (SMS) izlemenin başlatılması arasındaki Güvenli Sınırlı Hız İzleme Gecikmesini tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0 0/6553.5	RW	16-bit Tam Sayı
		54	**Enable SW Input** Devreye Alma Switch'i Giriş Devreye Alma Switch girişi için yapılandırma (ESM_In). "2NC" (1) – İki-kanal eşdeğeri "2NC 3s" (2) – İki-kanal eşdeğeri 3 s "1NC+1NO" (3) – İki-kanal tamamlayıcı "1NC+1NO 3s" (4) – İki-kanal tamamlayıcı 3 s "2 OSSD 3s" (5) – İki-kanal SS eşdeğeri 3 s "1NC" (6) – Tek kanal eşdeğeri	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Not used" 0 = "Not used" 1 = "2NC" 2 = "2NC 3s" 3 = "1NC+1NO" 4 = "1NC+1NO 3s" 5 = "2 OSSD 3s" 6 = "1NC"	RW	8-bit Tam Sayı
		55	**Safe Speed Limit** Güvenli Hız Limiti Güvenli Hız Monitörü (SLS) modunda izlenecek olan hız limitini tanımlar. Birimler için P29 [Fbk 1 Units] tarafından belirlenen döner veya doğrusal yapılandırma baz alınır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak (rpm) mm/s 0 0/6553.5 RPM (dev/dak) 0/6553.5 mm/s	RW	16-bit Tam Sayı
		56	**Speed Hysteresis** Hız Histerezisi Güvenli Hız Monitörü izleme etkin durumda olduğunda SLS_Out çıkışı için histerezis değerini verir. P21 [Safety Mode] = 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8 ya da 9 olduğunda %0 P21 [Safety Mode] = 7 ya da 10 olduğunda %10…100	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0 0/100	RW	8-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Güvenli Hız Monitörü	Kapı Kontrolü	57	**Door Out Type** Kapı Çıkış Tipi Kapı kontrol çıkışı (DC_Out) için kilitleme ve kilit açma durumunu tanımlar. Door Out Type (Kapı Dışarı Tipi) verilecek olan güce eşit olduğunda, DC_Out, kilitleme durumunda OFF (Kapalı) kilit açma durumunda ON (Açık) durumdadır. Door Out Type (Kapı Dışarı Tipi) verilecek olan güce eşit olduğunda, DC_Out, kilitleme durumunda ON (Açık) kilit açma durumunda OFF (Kapalı) durumdadır. Çok eksenli bir sistemin ilk ve orta üniteleri kademeli (2) olarak yapılandırılmalıdır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Pwr to Rel" 0 = "Pwr to Rel" 1 = "Pwr to Lock" 2 = "2 Ch Sourcing"	RW	8-bit Tam Sayı
		58	**DM Input** Kapak İzleme Girişi Kapak İzleme girişi (DM_In) için yapılandırma. "2NC" (1) – İki-kanal eşdeğeri "2NC 3s" (2) – İki-kanal eşdeğeri 3 s "1NC+1NO" (3) – İki-kanal tamamlayıcı "1NC+1NO 3s" (4) – İki-kanal tamamlayıcı 3 s "2 OSSD 3s" (5) – İki-kanal SS eşdeğeri 3 s "1NC" (6) – Tek kanal eşdeğeri	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Not used" 0 = "Not used" 1 = "2NC" 2 = "2NC 3s" 3 = "1NC+1NO" 4 = "1NC+1NO 3s" 5 = "2 OSSD 3s" 6 = "1NC"	RW	8-bit Tam Sayı
		59	**Lock Mon Enable** Kilit İzleme Devreye Al Kilit İzleme, hız izleme sadece güvenlik opsiyonu tek bir ünite olduğunda veya çok eksenli bir sistem içerisindeki ilk ünite olduğunda devreye alınabilir (P20 [Cascaded Config] = 0 ya da 1).	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disable" 0 = "Disable" 1 = "Enable"	RW	8-bit Tam Sayı
		60	**Lock Mon Input** Kilit İzleme Girişi Kilit İzleme girişi (LM_In) için yapılandırma. "2NC" (1) – İki-kanal eşdeğeri "2NC 3s" (2) – İki-kanal eşdeğeri 3 s "1NC+1NO" (3) – İki-kanal tamamlayıcı "1NC+1NO 3s" (4) – İki-kanal tamamlayıcı 3 s "2 OSSD 3s" (5) – İki-kanal SS eşdeğeri 3 s "1NC" (6) – Tek kanal eşdeğeri	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Not used" 0 = "Not used" 1 = "2NC" 2 = "2NC 3s" 3 = "1NC+1NO" 4 = "1NC+1NO 3s" 5 = "2 OSSD 3s" 6 = "1NC"	RW	8-bit Tam Sayı
		74	**Door Out Mode** Kapı Çıkış Modu DC_Out çıkışına pals testi uygulanıp uygulanmadığını tanımlar. Eğer herhangi bir çıkış için pals testi kapatılmışsa SIL, Kategori ve PL sınıflandırması tüm güvenlik sistemi için azaltılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Pulse test" 0 = "Pulse test" 1 = "No Pulse Tst"	RW	8-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Güvenli Hız Monitörü	Maksimum Hız	61	**Max Speed Enable** Maksimum Hız Devreye Al Güvenli Maksimum Hız İzleme Devreye Al	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disable" 0 = "Disable" 1 = "Enable"	RW	8-bit Tam Sayı
		62	**Safe Max Speed** Güvenli Maksimum Hız Eğer Güvenli Maksimum Hız izleme devreye alınmışsa, maksimum hız limiti toleransını tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak mm/s 0 0/65535 dev/dak 0/65535 mm/s	RW	16-bit Tam Sayı
		63	**Max Spd Stop Typ** Maksimum Hız Duruş Tipi Bir SMS Hız Hatası olması durumunda başlatılacak olan güvenli duruş tipini tanımlar. "Torque Off" (0) – Duraklama Kontrolü ile Safe Torque Off "Safe Stp Typ" (1) – Duraklama Kontrolü olmadan Safe Torque Off	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Torque Off" 0 = "Torque Off" 1 = "Safe Stp Typ"	RW	8-bit Tam Sayı
		64	**Max Accel Enable** Maksimum Hızlanma Devreye Al Güvenli Maksimum Hızlanma İzleme Devreye Al	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Disable" 0 = "Disable" 1 = "Enable"	RW	8-bit Tam Sayı
		65	**Safe Accel Limit** Güvenlik Hızlanma Limiti Sistemin izleneceği enkoder 1'e göre Güvenli Maksimum Hızlanma Limitini tanımlar. Birimler için P29 [Fbk 1 Units] tarafından belirlenen döner veya doğrusal yapılandırma baz alınır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Dev/s^2 mm/s^2 0 0/65535 dev/s^2 0/65535 mm/s^2	RW	16-bit Tam Sayı
		66	**Max Acc Stop Typ** Maksimum Hızlanma Duruş Tipi Bir Hızlanma Hatası olması durumunda başlatılacak olan güvenli duruş tipini tanımlar. "Torque Off" (0) – Duraklama Kontrolü ile Safe Torque Off "Safe Stp Typ" (1) – Duraklama Kontrolü olmadan Safe Torque Off	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = "Torque Off" 0 = "Torque Off" 1 = "Safe Stp Typ"	RW	8-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Güvenli Hız Monitörü	Hatalar	67	**Fault Status** Hata Durumu		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Bit olarak şifrelenmiş hatalar.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Fbk 2 V Flt	Fbk 1 V Flt	ESM Mon Flt	ESM In Flt	Lock Mon Flt	LM In Flt	DC Out Flt	Door Mon Flt	DM In Flt	Dir Flt	Accel Flt	SMS Spd Flt	SLS Spd Flt	SLS Out Flt	SLS In Flt	Mov in Stop	Stop Spd Flt	Decel Flt	SS Out Flt	SS In Flt	Dual Fbk Pos	Dual Fbk Spd	Fbk 2 Flt	Fbk 1 Flt	Reset PwrUp	MP Out Flt	Invalid Cfg	Critical Flt	Combined Flt
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Combined Flt" – Birleşik Hata Durumu
Bit 1 "Critical Flt" – Kritik Hata
Bit 2 "Invalid Cfg" – Geçersiz Yapılandırma Hatası
Bit 3 "MP Out Flt" – MP Çıkış Hatası
Bit 4 "Reset PwrUp" – Enerji Vermede Sıfırlama Hatası
Bit 5 "Fbk 1 Flt" – Geri Besleme 1 Hatası
Bit 6 "Fbk 2 Flt" – Geri Besleme 2 Hatası
Bit 7 "Dual Fbk Spd" – İkili GB Hızı Hatası
Bit 8 "Dual Fbk Pos" – İkili GB Pozisyon Hatası
Bit 9 "SS In Flt" – SS_In Hatası
Bit 10 "SS Out Flt" – SS_Out Hatası
Bit 11 "Decel Flt" – Yavaşlama Hatası
Bit 12 "Stop Spd Flt" – Duruş Hızı Hatası
Bit 13 "Mov in Stop" – Duruş Sonrasında Hareket Hatası
Bit 14 "SLS In Flt" – SLS_In Hatası
Bit 15 "SLS Out Flt" – SLS_Out Hatası
Bit 16 "SLS Spd Flt" – SLS_Speed Hatası
Bit 17 "SMS Spd Flt" – SMS_Speed Hatası
Bit 18 "Accel Flt" – Hızlanma Hatası
Bit 19 "Dir Flt" – Yön Hatası
Bit 20 "DM In Flt" – DM_In Hatası
Bit 21 "Door Mon Flt" – Kapı İzleme Hatası
Bit 22 "DC Out Flt" – DC_Out Hatası
Bit 23 "LM In Flt" – LM_In Hatası
Bit 24 "Lock Mon Flt" – Kilit İzleme Hatası
Bit 25 "ESM In Flt" – ESM_In Hatası
Bit 26 "ESM Mon Flt" – ESM İzleme Hatası
Bit 27 "Fbk 1 V Flt" – Enkoder 1 Voltaj Hatası
Bit 28 "Fbk 2 V Flt" – Enkoder 2 Voltaj Hatası

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Güvenli Hız Monitörü	Hatalar	68	**Guard Status** Koruma Durumu Çalışma modunda iken güvenlik fonksiyonlarının durumunu belirtir.		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Stop Cmd	SLS Cmd	Wait No Stop	Wait SS Cyc	Wait Reset	Reset In	ESM In Prog	ESM In	LM In	DM In Prog	DM In	DC Out	DC Lock	SDM In Prog	SMA In Prog	SMS In Prog	SLS Out	SLS In Prog	SLS Req	SLS In	SS Out	SS Stopped	SS Decel	SS In Prog	SS Req	SS In	MP Out	Config Lock	StatusOK
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Bit 0 "Status OK" – 0 = Hata; 1 = TAMAM
Bit 1 "Config Lock" – Yapılandırma_Kilit: 0 = Kilit Aç; 1 = Kilitle
Bit 2 "MP Out" – MP_Out_Değeri: 0 = Kapalı; 1 = Açık
Bit 3 "SS In" – SS_In_Değeri: 0 = Kapalı; 1 = Açık
Bit 4 "SS Req" – SS_Talep_Durumu: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 5 "SS In Prog" – SS_In_İlerleme: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 6 "SS Decel" – SS_Yavaşl_Durumu: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 7 "SS Stopped" – SS_Eksen_Duruş_Durumu: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 8 "SS Out" – SS_Çıkış_Değeri: 0 = Kapalı; 1 = Açık
Bit 9 "SLS In" – SLS_In_Değeri: 0 = Kapalı; 1 = Açık
Bit 10 "SLS Req" – SLS_Talep_Durumu: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 11 "SLS In Prog" – SLS_In_İlerleme: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 12 "SLS Out" – SLS_Çıkış_Değeri: 0 = Kapalı; 1 = Açık
Bit 13 "SMS In Prog" – SMS_In_İlerleme: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 14 "SMA In Prog" – SMA_In_İlerleme: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 15 "SDM In Prog" – SDM_In_İlerleme: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 16 "DC Lock" – DC_Kilit_Durumu: 0 = Kilit Aç; 1 = Kilitle
Bit 17 "DC Out" – DC_Çıkış_Değeri: 0 = Kapalı; 1 = Açık
Bit 18 "DM In" – DM_In_Değeri: 0 = Kapalı; 1 = Açık
Bit 19 "DM In Prog" – DM_In_İlerleme: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 20 "LM In" – LM_In_Değeri: 0 = Kapalı; 1 = Açık
Bit 21 "ESM In" – ESM_In_Değeri: 0 = Kapalı; 1 = Açık
Bit 22 "ESM In Prog" – ESM_In_İlerleme: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 23 "Reset In" – Reset_In_Değeri: 0 = Kapalı; 1 = Açık
Bit 24 "Wait Reset" – SS_Sıfırla Bekliyor: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 25 "Wait SS Cyc" – Çevrim_SS_In Sıfırla Bekliyor: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 26 "Wait No Stop" – Duruş_İsteğinin_Kaldırılmasını_Bekliyor: 0 = Etkin Değil; 1 = Etkin
Bit 27 "SLS Cmd" – SLS_Command: 0 = Kapalı; 1 = Açık
Bit 28 "Stop Cmd" – Stop_Command: 0 = Kapalı; 1 = Açık

Dosya	Grup	No.	Görüntülenen Ad Tam Ad Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
Güvenli Hız Monitörü	Hatalar	**69**	**IO Diag Status** I/O Teşhis Durumu		Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Teşhis için kullanılan I/O'nun mevcut durumunu gösterir.
Önemli: Güvenlik opsiyonu Çalıştır konumunda değilken, bu parametre güncellenmez.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	MP Out Ch 1	MP Out Ch 0	Stop Cmd	SLS Cmd	Rezerve	Reset In	LM In Ch 1	LM In Ch 0	DC Out Ch 1	DC Out Ch 0	DM In Ch 1	DM In Ch 0	ESM In Ch 1	ESM In Ch 0	SLS Out Ch 1	SLS Out Ch 0	SLS In Ch 1	SLS In Ch 0	SS Out Ch 1	SS Out Ch 0	SS In Ch 1	SS In Ch 0
Varsayılan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Bit	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Açık
1 = Kapalı

Bit 0 "SS In Ch 0" – SS_in_ch_0 durumu
Bit 1 "SS In Ch 1" – SS_in_ch_1 durumu
Bit 2 "SS Out Ch 0" – SS_out_ch_0 durumu
Bit 3 "SS Out Ch 1" – SS_out_ch_1 durumu
Bit 4 "SLS In Ch 0" – SLS_in_ch_0 durumu
Bit 5 "SLS In Ch 1" – SLS_in_ch_1 durumu
Bit 6 "SLS Out Ch 0" – SLS_out_ch_0 durumu
Bit 7 "SLS Out Ch 1" – SLS_out_ch_1 durumu
Bit 8 "ESM In Ch 0" – ESM_in_ch_0 durumu
Bit 9 "ESM In Ch 1" – ESM_in_ch_1 durumu
Bit 10 "DM In Ch 0" – DM_in_ch_0 durumu
Bit 11 "DM In Ch 1" – DM_in_ch_1 durumu
Bit 12 "DC Out Ch 0" – DC_out_ch_0 durumu
Bit 13 "DC Out Ch 1" – DC_out_ch_1 durumu
Bit 14 "LM In Ch 0" – LM_in_ch_0 durumu
Bit 15 "LM In Ch 1" – LM_in_ch_1 durumu
Bit 16 "Reset In" – Reset_In durumu
Bit 17 "Reserved" – Rezerve
Bit 18 "SLS Cmd" – SLS_command durumu
Bit 19 "Stop Cmd" – Stop_command durumu
Bit 20 "MP Out Ch 0" – MP_Out_Ch_0 durumu
Bit 21 "MP Out Ch 1" – MP_Out_Ch_1 durumu

		70	Bkz. sayfa 280.
		72	Bkz. sayfa 281.
		73	Bkz. sayfa 281.
		74	Bkz. sayfa 286.

Arıza Bulma

Bu bölüm PowerFlex 750-Serisindeki hatalar ve alarmlar için arıza bulma bilgileri hakkında sizi yönlendirecek bilgileri içerir.

Konu	Sayfa
Hatalar, Alarmlar ve Yapılandırılabilir Durumlar	292
Sürücü Durum Göstergeleri	293
HIM (Operatör Arayüzü) Göstergesi	294
Hataların Manuel Olarak Silinmesi	294
Güç Katmanı Arayüzü (PLI) Kartı 7-Segment Ekran	294
Fabrika Varsayılan Değerlerinin Ayarlanması	296
Sistem Kaynak Atama	296
Donanım Servis Kılavuzu	297
Integrated Motion Uygulamaları	297
Hata ve Alarm Gösterim Kodları	297
Parametre Erişim Seviyesi	297
Sürücü Hata ve Alarm Açıklamaları	298
İnvertör (Port 10) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük)	313
Konvertör (Port 11) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük)	318
Ön Şarj (Port 11) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük)	323
N-1 ve Yeniden Belirleme (Re-Rate) Fonksiyonları	326
Entegre EtherNet/IP (Port 13) Event'leri	330
I/O Hataları ve Alarmları	332
Safe Torque Off Hatası	332
Tek Artımlı Enkoder Hataları ve Alarmları	333
Çift Artımlı Enkoder Hataları ve Alarmları	334
Üniversal Geri Besleme Hataları ve Alarmları	335
Port Doğrulama	342
Ortak Belirtiler ve Düzeltici İşlemler	342
PowerFlex 755 Kaldırma/Tork Onayı	345
Harici Fren Direnci	345
Teknik Destek Opsiyonları	346

Hatalar, Alarmlar ve Yapılandırılabilir Durumlar

Hatalar

Hata, sürücünün durmasına neden olan bir durumdur. Üç farklı tipte hata bulunur.

Tip	Açıklama
Otomatik Sıfırla Çalıştır	Bu tipte bir hata oluştuğunda ve P348 [Auto Rstrt Tries] "0" dan daha yüksek bir değere ayarlanmış olduğunda, kullanıcı tarafından yapılandırılabilen bir zamanlayıcı, P349 [Auto Rstrt Delay] başlar. Zamanlayıcı sıfıra ulaştığında, sürücü hatayı otomatik olarak sıfırlamayı dener. Eğer hatayı oluşturan durum artık mevcut değilse, hata sıfırlanacaktır ve sürücü yeniden başlatılacaktır. Otomatik Sıfırla Çalıştır (Auto Reset Run) hatalar Tablo 10 sayfa 298 içerisindeki "Auto Reset" sütununda "Y" harfi ile gösterilmiştir.
Sıfırlanabilir	Bu tipte bir hata silinebilir. Sıfırlanabilen hatalar "Resettable Fault" (Sıfırlanabilir Hata) yazısının Tablo 10 içerisindeki "Type" sütununda bulunması ile belirlenir.
Sıfırlanamaz	Bu tipte hatalar için genellikle sürücünün veya motorun onarılması gereklidir. Hata silinmeden önce hatanın nedeninin düzeltilmesi gereklidir. Hata, onarım sonrasında enerji verildiğinde sıfırlanacaktır. Sıfırlanamayan hatalar Tablo 10 içerisindeki "Type" sütununda "Non-Reset Fault" (Sıfırlanamaz Hata) yazısının bulunması ile belirlenir.

Alarmlar

Alarm, eğer bir işlem yapılmazsa, çalışmakta olan bir sürücüyü durdurabilecek veya sürücü çalışmıyorsa çalışmasını engelleyebilecek bir durumu gösterir. İki tipte alarm bulunmaktadır.

Tip	Açıklama
Alarm 1	Tip 1 Alarmlar bir durumun mevcut olduğunu gösterir. Tip 1 alarmlar kullanıcı tarafından yapılandırılabilir.
Alarm 2	Tip 2 Alarmlar bir yapılandırma hatasının bulunduğunu ve sürücünün başlatılamayacağını gösterir. Tip 2 alarmlar yapılandırılamaz.

Yapılandırılabilir Durumlar

Kullanıcı tarafından yapılandırılabilen durumlar bir alarm veya hata olarak devreye alınabilir.

Tip	Açıklama
Yapılandırılabilir	Event işlemi, Tablo 10 içerisindeki "Configuration Parameter" (Yapılandırma Parametresi) sütununda belirlenen parametre tarafından devreye alınabilir/devreden çıkarılabilir. **Opsiyonlar** "Ignore" (0) – Bir işlem yapılmaz. "Alarm" (1) – Tip 1 alarmı gösterir. "Flt Minor" (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Cfg] ile devreye alın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür. "FltCoastStop" (3) – Önemli bir hatayı gösterir. Serbest Duruş. "Flt RampStop" (4) – Önemli bir hatayı gösterir. Ani Duruş. "Flt CL Stop" (5) – Önemli bir hatayı gösterir. Akım Limiti Durdurma.

Hatalar ve Alarmların Görüntülenmesi

Hata ve alarm durumları, teşhis parametreleri tarafından gösterilir. Sayfa 155'te başlayan Hata/Alarm Bilgisi Grubuna bakın.

Hata geçmişini görüntülemek için Teşhis kısmına girin ve Hatalar ya da Alarmları seçin.

Sürücü Durum Göstergeleri

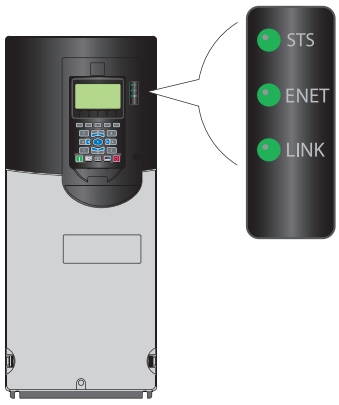
Sürücünün koşulları veya durumu sürekli olarak izlenir ve LED'ler ve/veya HIM (eğer varsa) tarafından gösterilir.

ÖNEMLİ HIM kızağındaki Durum Göstergesi LED'leri kurulu olan Haberleşme Adaptörü opsiyonunun mevcut durumunu göstermemektedir. Eğer opsiyonel bir Haberleşme Adaptörü kurulu ise, LED konumu ve göstergesi ile ilgili açıklamalar için bu opsiyonun kullanıcı kılavuzuna bakınız.



Tablo 6 – PowerFlex 753 Sürücü Durum Göstergesi Açıklamaları

İsim	Renk	Durum	Açıklama
STS (Durum)	Yeşil	Yanıp Sönüyor	Sürücü hazır ancak çalışmıyor ve bir hata yok.
		Sabit	Sürücü çalışıyor, hiçbir hata yok.
	Sarı	Yanıp Sönüyor	Sürücü çalışmıyor, bir başlatma engellemesi durumu mevcut ve sürücü başlatılamıyor. Parametre 933 [Start Inhibits]'e bakın.
		Sabit	Sürücü çalışmıyor, bir tip 1 (kullanıcı tarafından yapılandırılabilir) alarm durumu bulunuyor ve sürücü çalışmaya devam ediyor. Parametre 959 [Alarm Status A] ve 960 [Alarm Status B]'ye bakın.
	Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Önemli bir hata meydana gelmiştir. Sürücü duracaktır. Hata durumu silinene kadar sürücü çalıştırılamayacaktır. Parametre 951 [Last Fault Code]'a bakın.
		Sabit	Sıfırlanamayan bir hata oluşmuştur.
	Kırmızı/Sarı	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Önemsiz bir hata oluşmuştur. Çalışma durumunda, sürücü çalışmaya devam eder. Sistem, sistem kontrolü tarafından duruşa geçirilir. Devam etmek için hata silinmelidir. Devreye almak için parametre 950 [Minor Flt Cfg]'yi kullanın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür.
	Sarı/Yeşil	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Çalışma durumunda, tip 1 alarm bulunmaktadır. Parametre 959 [Alarm Status A] ve 960 [Alarm Status B]'ye bakın.
	Yeşil/ Kırmızı	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Sürücü flash güncelliyor.



Tablo 7 – PowerFlex 755 Sürücü Durum Göstergesi Açıklamaları

İsim	Renk	Durum	Açıklama
STS (Durum)	Yeşil	Yanıp Sönüyor	Sürücü hazır ancak çalışmıyor ve bir hata yok.
		Sabit	Sürücü çalışıyor, hiçbir hata yok.
	Sarı	Yanıp Sönüyor	Sürücü çalışmıyor, bir tip 2 (yapılandırılamayan) alarm durumu bulunuyor ve sürücü başlatılamıyor. Parametre 961 [Type 2 Alarms]'a bakın.
		Sabit	Sürücü çalışmıyor, bir tip 1 (kullanıcı tarafından yapılandırılabilir) alarm durumu bulunuyor ve sürücü çalışmaya devam ediyor. Parametre 959 [Alarm Status A] and 960 [Alarm Status B]'ye bakın.
	Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Önemli bir hata meydana gelmiştir. Sürücü duracaktır. Hata durumu silinene kadar sürücü çalıştırılamayacaktır. Parametre 951 [Last Fault Code]'a bakın.
		Sabit	Sıfırlanamayan bir hata oluşmuştur.
	Kırmızı/Sarı	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Önemsiz bir hata oluşmuştur. Çalışma durumunda, sürücü çalışmaya devam eder. Sistem, sistem kontrolü tarafından duruşa geçirilir. Devam etmek için hata silinmelidir. Devreye almak için parametre 950 [Minor Flt Cfg]'yi kullanın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür.
	Sarı/Yeşil	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Çalışma durumunda, tip 1 alarm bulunmaktadır. Parametre 959 [Alarm Status A] ve 960 [Alarm Status B]'yi kullanın.
	Yeşil/ Kırmızı	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Sürücü flash güncelliyor.
ENET	Yanmıyor	Kapalı	Entegre EtherNet/IP ağa uygun bir şekilde bağlanmamıştır veya bir IP adresi gereklidir.
	Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Bir EtherNet/IP bağlantısının süresi dolmuştur.
		Sabit	Adaptör çift IP adresi algılama testini geçememiştir.
	Kırmızı/ Yeşil	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Adaptör kendinden bir test gerçekleştirmektedir.
	Yeşil	Yanıp Sönüyor	Adaptör uygun bir şekilde bağlanmıştır ancak ağ üzerindeki herhangi bir cihaz ile haberleşme yapmamaktadır.
		Sabit	Adaptör uygun bir şekilde bağlanmıştır ve ağ üzerinde haberleşme gerçekleştirmektedir.
LINK	Yanmıyor	Kapalı	Adaptöre enerji verilmemiştir veya ağ üzerinde iletim gerçekleşmemektedir.
	Yeşil	Yanıp Sönüyor	Adaptör uygun bir şekilde bağlanmıştır ve ağ üzerinde veri paketlerini iletmektedir.
		Sabit	Adaptör uygun bir şekilde bağlanmıştır ancak ağ üzerinde iletim gerçekleştirmemektedir.

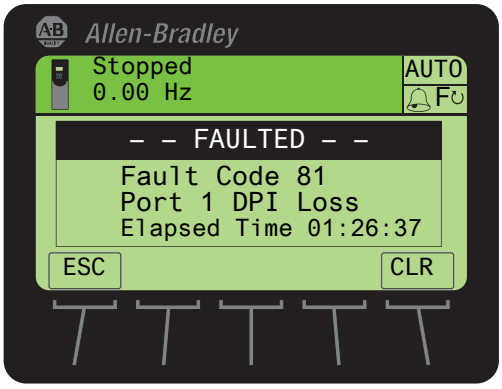
HIM (Operatör Arayüzü) Göstergesi

Hata Gösterim Ekranı

Açılır Hata Gösterim ekranı, Ana Sürücüde veya herhangi bir çevre biriminde bir hata durumu tespit edildiğinde otomatik olarak görüntülenir. Açılır Hata Gösterim ekranı, bir hata durumunu göstermek amacıyla yanıp söner. Bu ekran aşağıdakileri gösterir:

- Hata Kodu numarası
  (Bakınız Hata ve Alarm Gösterim Kodları sayfa 297.)
- Hata açıklaması
- Hata tespitinden itibaren geçen süre (ss:dd:sn formatında)

Şekil 4 – Açılır/Yanıp Sönen Hata Gösterim Ekranı



Elektronik Tuş Fonksiyonları

Etiket	İsim	Açıklama
ESC	Escape	Hatayı silmeden bir önceki ekrana geri döner.
CLR	Clear	Açılır Hata Gösterim ekranını kaldırır ve hatayı siler.

Tek Fonksiyonlu Tuş

Tuş	İsim	Açıklama
	Stop	Açılır Hata Gösterim ekranını kaldırır ve hatayı siler.

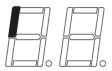
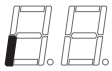
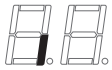
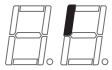
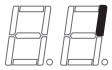
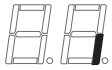
Hataların Manuel Olarak Silinmesi

Adım	Tuş(lar)
1. Hatayı kabul etmek için "Clear" elektronik tuşuna basın. Hata bilgileri kaldırılacaktır, bu sayede HIM (Operatör Arayüzü)'nü kullanabilirsiniz. 2. Hataya neden olan durumu belirleyin. Hata silinmeden önce nedeninin düzeltilmesi gereklidir. 3. Düzeltici işlem yapıladıktan sonra aşağıdaki yöntemlerden biriyle hatayı silin Stop tuşuna basın (çalışıyorsa sürücü duracaktır) Sürücüye yeniden elektrik verin HIM Teşhis (Diagnostic) klasöründeki Hatalar (Faults) menüsünden "Clear" elektronik tuşunu seçin.	

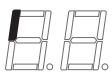
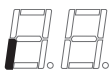
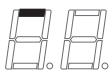
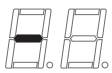
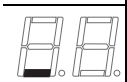
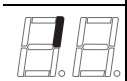
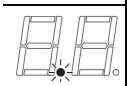
Güç Katmanı Arayüzü (PLI) Kartı 7-Segment Ekran

PowerFlex 755 Pano 8 ve daha geniş sürücüler, sürücü durumunu ve koşullarını göstermek için bir çift 7-segment ekran kullanırlar.

Seri A Ekran

Lit Segment	Gösterge	Açıklama
	Hata Silme	Bir hata koşulunun silindiğini gösterir.
	Hata	Bir hata koşulunun var olduğunu gösterir.
	Güç devrede	PLI kartına güç uygulandığını gösterir.
	Şarj edilmiş	Şarj öncesi piminin durumunu gösterir.
	PWM Etkin	IGBT geçitlemesi etkin. Devreden çıkarıldığında, PLI IGBT sürücü çipine tüm IGTB sinyal girişleri düşüktür. IGBT geçitlemesi Config Register 0 bitini ayarlayarak etkinleştirilir. IGBT geçitlemesi bit 0'ı silerek ya da hatayı "POE" yaparak devre dışı bırakılır (IOC, Bus Aşırı Gerilim ya da Topraklama Arızası).
	Fiber Kaybı Hata	Fiber Kaybı Hatası oluştuğunda Fiber devreye girer. Fiber Kaybı Hatası, LOS sinyali yüksek olduğunda ya da geçerli veri paketi 1024 µs zaman diliminde alınmadığı için oluşur. Hata Config Register 8 bit ayarlanarak mandallanır ve silinir. Fiber Kaybı Hatası IGTB ateşlemesini bir "POE" hatası ile aynı şekilde engeller.
	Fiber Kaybı Pimi	Yazma Etkin'de açıklanan LOS piminin mevcut durumunu gösterir.
	Güvenli Vcc Güç Devrede	PLI IGBT sürücü çipine (U14) güç uygulanır. Gücün açılmasının ardından 12 saniye gecikir.
	Yazma Etkin	PLI kayıtlarına Fiber Optik bağlantıdan veri yazımları etkindir. PLI fiber optik alıcı-verici LOS piminin reddedilmesinden sonra veri yazımları 10 saniye (Kontrol Kartının başlaması için gereken zaman) için devre dışı kalır. Fiber optik alıcıya gelen optik güç çok düşükken LOS yükselir (kırılmış, sıkıştırılmış, ayrılmış fiber ya da fiberin karşıt ucundaki transmitter çalışmıyor).

Seri B Ekranı

Lit Segment	Gösterge	Açıklama
	PWM Etkin	IGBT geçitlemesi etkin. IGBT geçitlemesi Config Register 0 bitini ayarlayarak etkinleştirilir. IGBT geçitlemesi bit 0'ı silerek ya da hata ile devre dışı kalır.
	Hata	Bir hata koşulunun var olduğunu gösterir.
	Başlatma Tamamlandı	Kontrolün PLI kartını başlatmış olduğunu gösterir.
	Fiber Kaybı	LOS piminin mevcut durumu. Fiber optik alıcıya gelen optik güç çok düşükken LOS yükselir (kırılmış, sıkıştırılmış, ayrılmış fiber ya da fiberin karşıt ucundaki transmitter çalışmıyor).
	Hat Üzerinde	PLI desteklenmektedir.
	Sistem Güvenliği Etkinleştirme B	541 PLI IGBT sürücü çipinin (U14) Pim 1'i düşük. IGTB'leri ateşlemek için bu pimin düşük olması gerekir.
	Yardımcı Güç	PLI kartı 24 volt yardımcı besleme tarafından desteklenmektedir.

Fabrika Varsayılan Değerlerinin Ayarlanması

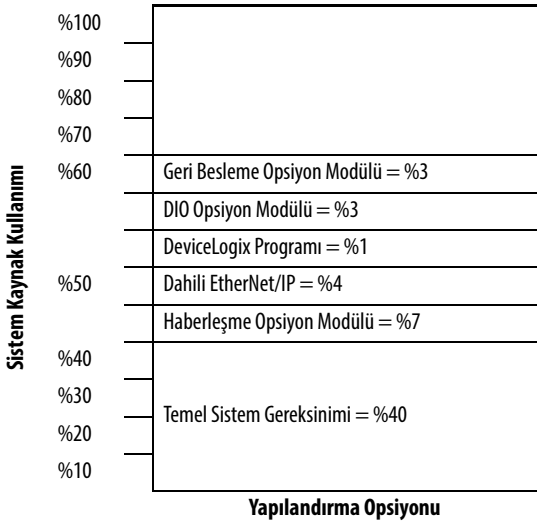
PowerFlex 20-HIM-A6/-C6S HIM Kullanıcı Kılavuzu, yayın 20HIM-UM001, PowerFlex 750-Serisi sürücünün fabrika ayarlarına getirilmesi de dahil, Operatör Arayüzü Modülü özellikleri hakkında ayrıntılı bilgiler sağlamaktadır.

Varsayılanları Ayarla "En" yürütüldüğünde aşağıdaki parametreler sıfırlanmaz: P300 [Speed Units], P301 [Access Level], P302 [Language], P305 [Voltage Class], P306 [Duty Rating], P471 [PredMaint Rst En], ve P472 [PredMaint Reset].

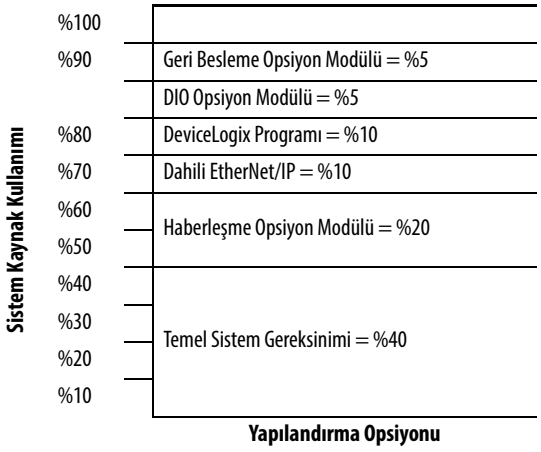
Sistem Kaynak Atama

Sürücüye kurulmuş olan her opsiyon için sistem kaynaklarından bir yüzde ayrılması gereklidir. Bazı opsiyon yapılandırmaları ana kontrol kartı işlemcisinin mevcut kaynaklarını geçebilir. Eğer mevcut sistem kaynaklarının %90'ına ulaşılmışsa, sistem kaynak kullanımının aşırı olduğunu gösteren bir F19 Task Overrun alarmı verilecektir.

Tablo 8 – Sistem Kaynak Atama – Sürücü Panoları 1…7



Tablo 9 – Sistem Kaynak Atama – Sürücü Panoları 8…10



Donanım Servis Kılavuzu

PowerFlex 750-Serisi AC Sürücü Donanım Servis Kılavuzu, yayın 750-TG001, Pano 8 sürücüler ve daha büyükleri için parça değişimi konusunda şemalar ve detaylı talimatlar sağlamaktadır.

Integrated Motion Uygulamaları

EtherNet/IP modunda Integrated Motion ile bir PowerFlex 755 kullanıldığında, Logix kontrol cihazı ve RSLogix 5000 sürücünün tek kaynaklarıdır (Kinetix ile aynı). Bir Operatör Arayüzü (HIM) veya DriveExplorer ve DriveTools SP gibi diğer sürücü yazılım araçları, sürücüyü kontrol etmek veya yapılandırma ayarlarını değiştirmek için kullanılamaz. Bu araçlar sadece izleme için kullanılır.

Hata ve Alarm Gösterim Kodları

PowerFlex 750-Serisi hatalar ve alarmlar için event numaraları aşağıdaki üç formattan birinde gösterilir.

- Port 00 (Ana Sürücü) sadece event numarasını gösterir. Örneğin, Fault 3 "Power Loss" (Hata 2 Güç Kaybı) aşağıdaki gibi gösterilir:
  Fault Code 3.
- Port 01 ile 09 arası PEEE formatını kullanır, port numarasını (P) ve event numarasını (EEE) gösterir. Örneğin, Port 4'e kurulmuş olan I/O modülündeki Hata 1 "Analog In Loss" (Analog Giriş Kaybı) aşağıdaki gibi gösterilir:
  Fault Code 4001.
- Port 10 ile 14 arası PPEEE formatını kullanır, port numarasını (PP) ve event numarasını (EEE) gösterir. Örneğin, Port 14 üzerindeki Hata 37 "Net IO Timeout" (Net IO Süre Aşımı) aşağıdaki gibi gösterilir:
  Fault Code 14037.

Parametre Erişim Seviyesi

Üç parametre erişim seviyesi seçeneği P301 [Access Level] tarafından seçilebilir.

- Seçenek 0 "Temel" sadece yaygın olarak kullanılan parametreleri ve seçenekleri görüntüleyen en sınırlı görünümdür.
- Seçenek 1 "Gelişmiş" daha gelişmiş sürücü özelliklere erişmek için gerekebilen genişletilmiş bir görünümdür.
- Seçenek 2 "Uzman" sürücünün tüm parametre setinin kapsamlı bir görünümünü sağlar.

Eğer bir parametre görüntülenemiyorsa, o parametreyi listede görünür yapmak için "Gelişmiş" ya da "Uzman" görünümünü seçmeniz gerekebilir.

Sürücü Hata ve Alarm Açıklamaları

Aşağıdaki tablo sürücüye özel hataların ve alarmların bir listesini, hata veya alarm tipini, sürücü hatası oluştuğunda yapılacak işlemleri, hatayı veya alarmı (geçerliyse) yapılandırmak için kullanılan parametreleri, bir açıklamayı ve işlemi (geçerli olan yerlerde) içerir. Tablo 10'da listelenen hatalar ve alarmlar, sadece Integrated Motion olmayan uygulamalar için geçerlidir. Integrated Motion hata listesini görmek için bkz. Tablo 14 sayfa 504.

Tablo 10 – Sürücü Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamalar ve İşlemler

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
0	No Entry					
2	Auxiliary Input	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş	157 [DI Aux Fault]	Y	Yardımcı giriş kilidi açıktır. Uygulama içindeki bir koşul sürücünün motoru çalıştırmasına izin vermiyor ve P157 [DI Aux Fault] tarafından atanan dijital giriş bu hatayı zorluyor.
3	Power Loss	Yapılandırılabilir		449 [Power Loss Actn]	Y	DC bara gerilimi, [Pwr Loss *n* Time] parametresinde programlanandan daha uzun bir süre boyunca nominal [Pwr Loss *n* Level] seviyesinin altında kalmıştır.
4	UnderVoltage	Yapılandırılabilir		460 [UnderVltg Action]	Y	Eğer bara voltajı P11 [DC Bus Volts], P461 [UnderVltg Level] içerisinde ayarlanan değerin altına düşerse bir düşük voltaj durumu meydana gelir.
5	OverVoltage	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	DC bara voltajı maksimum değeri geçmiştir. Bkz. P11 [DC Bus Volts].
7	Motor Overload	Yapılandırılabilir		410 [Motor OL Actn]	Y	Dahili bir elektronik aşırı yük koruması meydana gelmiştir. Bkz. P7 [Output Current], P26 [Motor NP Amps, P413 [Mtr OL Factor] ve/veya P414 [Mtr OL Hertz].
8	Heatsink OvrTemp	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Heatsink (soğutucu) sıcaklığı sürücü sıcaklığının %100'ünü geçmiştir. Heatsink (soğutucu) aşırı sıcaklığı 115…120°C arasında gerçekleşir. Tam değerler sürücü aygıt yazılımına yüklenmiştir. Bkz. P943 [Drive Temp Pct] ve/veya P944 [Drive Temp C].
9	Trnsistr OvrTemp	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Çıkış transistörleri maksimum çalışma sıcaklığını geçmiştir. Bkz. P941 [IGBT Temp Pct] ve/veya P942 [IGBT Temp C]. Eğer sürücü soğutucu tabakanın üzerinde kullanılıyorsa, P38 [PWM Frequency] 2 kHz.'e ayarlanmalıdır.
10	DynBrake OvrTemp	Alarm 1				Dinamik fren direnci maksimum çalışma sıcaklığını geçmiştir. P382 [DB Resistor Type] ile P385 [DB ExtPulseWatts] arasındaki parametrelerin ayarlarını kontrol edin.
12	HW OverCurrent	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Sürücü çıkış akımı donanım akım limitini geçmiştir. Motora giden kablolara Megger (direnç) testi yapın.
13	Ground Fault	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Sürücü akım değerinin %25 üzerinde toprağa giden bir akım tespit edilmiştir.
14	Ground Warning	Yapılandırılabilir		466 [Ground Warn Actn]		Toprak akımı P467 [Ground Warn Lvl] içerisinde ayarlanan seviyeyi geçmiştir.
15	Load Loss	Yapılandırılabilir		441 [Load Loss Action]		Çıkış tork akımı P442 [Load Loss Level] içerisinde programlanan değeri P443 [Load Loss Time] parametresinde ayarlanan zamandan daha uzun bir süre boyunca geçmiştir.
17	Input Phase Loss	Yapılandırılabilir		462 [InPhase LossActn]		DC bara dalgalanması ön ayar seviyesini geçmiştir. Bu kontrol ve ayarlamaları bu sırada yapın. • Giriş direnç dengesini kontrol edin. • Sürücüyü daha az duyarlı hale getirmek için P463 [InPhase Loss Lvl] ayarını yükseltin. • DC bus dalgalanmalarının üzerindeki dinamik döngü yüklerinin etkilerini azaltmak için bus regülatörünü ya da hız regülatörünü ayarlayın. • P462 [InPhase LossActn]'ı 0 "Yoksay"a ayarlayarak hatayı devre dışı bırakın ve Bulletin 809S rölesi gibi harici faz kaybı dedektörü kullanın.
18	Motor PTC Trip	Yapılandırılabilir		250 [PTC Cfg]		Motor PTC (Pozitif Sıcaklık Katsayısı) aşırı sıcaklığı.
19	Task Overrun	Alarm 1				Sistem kaynak kullanımı kapasitenin %90 veya üzerindedir. Sayfa 296'daki sistem kaynak kullanımını kontrol edin.
20	TorqPrv Spd Band	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			P2 [Commanded SpdRef] ile P3 [Mtr Vel Fdbk] arasındaki fark, P1105 [Speed Dev Band] içerisinde belirlenen seviyeyi P1106 [SpdBand Intgrtr] programlanan zamandan daha uzun bir süre boyunca aşmıştır.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
21	Output PhaseLoss	Yapılandırılabilir		444 [OutPhaseLossActn]		Bir ya da daha fazla fazdaki akım kaybolmuştur ya da bir saniye süreyle P445 [Out PhaseLossLvl] parametresinde ayarlanmış eşiğin altında kalmıştır. Eşiğin azaltılması, sürücünün açtırmaya karşı daha az duyarlı olmasını sağlayacaktır. Bu genellikle, motor, sürücü değerinden daha küçük olduğunda gereklidir. TorqProve etkinse, bir ya da daha fazla fazdaki akım kaybolmuştur ya da 5 ms boyunca bir eşiğin altında kalmıştır. Yüklenmeden emin olmak için, fazlar başlatma sırasında kontrol edilir. Sürücü başlatma sırasında hata veriyorsa, P44 [Flux Up Time] parametresini arttırın. TorqProve etkinse ve fren kayıyorsa, bu hata meydana gelecektir. TorqProve kullanıldığında, freni serbest bırakmak için frene giden sinyal uygulanmadan önce, üç fazı kontrol etmek için akı oluşma süresi kullanılır. Akımın üç fazın hepsinden geçtiğinden emin olmak için açı ayarlanır. Motor bu test sırasında hareket ederse, fren tutmuyor demektir ve bir faz kaybı meydana gelebilir. TorqProve etkinse ve fren yoksa, bu hata meydana gelecektir. Açık bir çıkış kontaktörü olup olmadığını kontrol edin.
24	Decel Inhibit	Yapılandırılabilir		409 [Dec Inhibit Actn]		Sürücü komut verilen bir yavaşlamayı takip etmemektedir çünkü bara voltajını sınırlamaya çalışmaktadır. Yüksek atalet yükleri için P621 [Slip RPM at FLA]'yı 0'a ayarlayın.
25	OverSpeed Limit	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Motor çalışma hızı maksimum hız ayarı P524 [Overspeed Limit] tarafından ayarlanan limiti aşmaktadır. İleri yönde motor dönüşü için bu limit P520 [Max Fwd Speed] + P524 [Overspeed Limit]'dir. Geri yönde motor dönüşü için bu limit P521 [Max Rev Speed] - P524 [Overspeed Limit]'dir. P35 [Motor Ctrl Mode] içerisinde Flux Vector kontrol modları seçildiğinde motor çalışma hızı P131 [Active Vel Fdbk] tarafından belirlenir. Tüm diğer flux olmayan vektör kontrol modları için motor dönme hızı P1 [Output Frequency] tarafından belirlenir.
26	Brake Slipped	Alarm 1				Fren devreye girdikten sonra enkoder hareketi P1110 [Brk Slip Count] içerisindeki seviyeyi geçmiştir ve fren kayma hareketi sürücüyü kontrol etmektedir. (Sürücü aktiftir.) Sıfırlamak için enerjiyi kesip tekrar verin.
		Alarm 2				Fren devreye girdikten sonra enkoder hareketi P1110 [Brk Slip Count] içerisindeki seviyeyi geçmiştir ve fren kayma hareketi bitmiştir. (Sürücü durmuştur.) Sıfırlamak için enerjiyi kesip tekrar verin.
27	Torq Prove Cflct	Alarm 2				P1100 [Trq Prove Cfg] devrede olduğunda, P35 [Motor Ctrl Mode] doğru olarak ayarlanmalı ve P125 [Pri Vel Fdbk Sel] ve P135 [Mtr Psn Fdbk Sel] aynı şekilde ayarlanmalıdır. Eğer bu parametreler bir geri besleme modülünü işaret ediyorsa, modül parametreleri de uygun şekilde ayarlanmalıdır. PM FV modunda çalışmaz. Tek uçlu ya da sadece kanal A enkoderleri ile çalışmaz.
28	TP Encls Config	Alarm 2				Enkodersiz TorqProve devreye alınmıştır ancak kullanıcı enkodersiz çalışma ile ilgili uygulama konularını okumamıştır ve anlamamıştır. Enkoder olmadan TorqProve kullanımı ile ilgili sayfa 345'deki "Dikkat" kısmını okuyun.
29	Analog In Loss	Yapılandırılabilir		263 [Anlg In0 LssActn]		Analog giriş sinyali kaybolmuştur.
33	AuRsts Exhausted	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş	348 [Auto Rstrt Tries]		Sürücü başarısız bir şekilde hatayı düzeltmeye çalışmıştır ve programlanan deneme sayısı süresince çalışmaya devam etmiştir.
35	IPM OverCurrent	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Akım büyüklüğü, P1640 [IPM Max Cur] tarafından belirlenen açtırma seviyesini aşmıştır.
36	SW OverCurrent	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Sürücü çıkış akımı 1 ms akım değerini aşmıştır. Bu değer 3 saniye akım değerinden daha yüksek ve donanım aşırı akım hata seviyesinden daha düşüktür. Genel olarak sürücü sürekli akım değerinin %200...250'sine eşittir.
38 39 40	Phase U to Grnd Phase V to Grnd Phase W to Grnd	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bu fazda sürücü ile motor arasında bir fazda toprak hatası tespit edilmiştir. U/T1, V/T2, W/T3 bağlantılarını çevirin. • Sorun kabloyu takip ederse, bir saha kablaj sorunundan şüphe duyabilirsiniz. • Değişiklik yoksa, sürücüde bir sorun olduğundan şüphe duyabilirsiniz.
41 42 43	Phase UV Short Phase VW Short Phase WU Short	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bu iki çıkış terminali arasında aşırı akım tespit edilmiştir. U/T1, V/T2, W/T3 bağlantılarını çevirin. • Sorun kabloyu takip ederse, bir saha kablaj sorunundan şüphe duyabilirsiniz. • Değişiklik yoksa, sürücüde bir sorun olduğundan şüphe duyabilirsiniz.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
44 45 46	Phase UNegToGrnd Phase VNegToGrnd Phase WNegToGrnd	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bu fazda sürücü ile motor arasında bir fazda toprak hatası tespit edilmiştir. U/T1, V/T2, W/T3 bağlantılarını çevirin. • Sorun kabloyu takip ederse, bir saha kablaj sorunundan şüphe duyabilirsiniz. • Değişiklik yoksa, sürücüde bir sorun olduğundan şüphe duyabilirsiniz.
48	System Defaulted	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Sürücüye varsayılan değerleri yazma komutu verilmiştir.
49	Drive Powerup	–				Hata Sırasındaki bir Enerji kesintisi olmuştur.
51	Clr Fault Queue	–				Hata sırasının silindiğini gösteren gösterge.
55	Ctrl Bd Overtemp	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Ana kontrol kartındaki sıcaklık sensörü aşırı ısı tespit etmiştir. Ürün sıcaklık gereksinimine bakınız.
58	Module Defaulted	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Modüle varsayılan değerleri yazma komutu verilmiştir.
59	Invalid Code	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Dahili hata.
61	Shear Pin 1	Yapılandırılabilir		435 [Shear Pin 1 Actn]	Y	P436 [Shear Pin1 Level] içerisinde programlanan değer geçilmiştir.
62	Shear Pin 2	Yapılandırılabilir		438 [Shear Pin 2 Actn]	Y	P439 [Shear Pin2 Level] içerisinde programlanan değer geçilmiştir.
64	Drive OverLoad	Alarm 1			Y	P940 [Drive OL Count] %50 değerini geçmiştir ancak %100'den azdır.
		Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			P940 [Drive OL Count] %100 değerini geçmiştir. Sürücüdeki mekanik yükü azaltın. İnvertör fiber optik bağlantısı Pano 8 sürücüde tespit edilmemiştir. Eğer kontrol bir Pano 8 sürücü üzerinde fiber optik haberleşme ile bir invertör tespit edilmemişse bu hata enerji verme sırasında meydana gelebilir.
67	Pump Off	Alarm 1				Pompa Kapatma durumu tespit edilmiştir.
71 72 73 74 75 76	Port 1 Adapter Port 2 Adapter Port 3 Adapter Port 4 Adapter Port 5 Adapter Port 6 Adapter	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			DPI haberleşme opsiyonunda bir hata bulunmaktadır. Cihaz event sırasına bakınız.
77	IR Volts Range	Alarm 2				P70 [Autotune] için varsayılan 1 "Calculate"'dir ve motor isim plakasındaki değerler kullanılarak hesaplanan değer P73 [IR Voltage Drop] için kabul edilebilir aralık içerisinde değildir. Motor etiket değerlerini P25 [Motor NP Volts] ile P30 [Motor NP Power] arasındaki parametrelere göre kontrol edin.
		Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			P70 [Autotune] 2 "Static Tune" veya 3 "Rotate Tune" olarak ayarlanmıştır ve P73 [IR Voltage Drop] için Otomatik prosedür tarafından ölçülen değer kabul edilebilir aralık içerisinde değildir.
78	FluxAmpsRef Rang	Alarm 2				P70 [Autotune] için varsayılan 1 "Calculate"'dir ve Otomatik ayar prosedürü tarafından belirlenen akı amperinin değeri P26 [Motor NP Amps] içerisinde programlanan değeri geçmektedir. Motor etiket değerlerini P25 [Motor NP Volts] ile P30 [Motor NP Power] arasındaki parametrelere göre kontrol edin.
		Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			P70 [Autotune] 2 "Static Tune" veya 3 "Rotate Tune" olarak ayarlanmıştır ve Otomatik ayar prosedürü tarafından ölçülen akı amperinin değeri P26 [Motor NP Amps] içerisinde programlanan değeri geçmektedir.
79	Excessive Load	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Motor, Otomatik Ayar sırasında belirlenen zaman içerisinde hıza ulaşmamıştır.
80	AutoTune Aborted	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Otomatik ayar fonksiyonu manuel olarak iptal edilmiştir veya bir hata oluşmuştur.
81 82 83 84 85 86	Port 1 DPI Loss Port 2 DPI Loss Port 3 DPI Loss Port 4 DPI Loss Port 5 DPI Loss Port 6 DPI Loss	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş	324 [Logic Mask]		DPI portu haberleşmeyi kesmiştir. Bağlantıları ve sürücü topraklamasını kontrol edin.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
87	IXo VoltageRange	Alarm 2				P70 [Autotune] için varsayılan 1 "Calculate"'dir ve motor endüktif empedansı için hesaplanan voltaj P25'in [Motor NP Volts] %25'ini geçmiştir.
		Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			P70 [Autotune] 2 "Static Tune" veya 3 "Rotate Tune" olarak ayarlanmıştır ve motor endüktif empedansı için ölçülen voltaj P25'in [Motor NP Volts] %25'ini geçmiştir.
91	Pri VelFdbk Loss	Yapılandırılabilir		Not: Yapılandırma parametre numarası için opsiyon modülüne bakın		P127 [Pri Vel Feedback] kaynağı için bir Geri Besleme Kaybı tespit edilmiştir. Bu P125 [Pri Vel Fdbk Sel] tarafından seçilen geri besleme opsiyon modülü tarafından tespit edilen bir problem nedeniyle veya geri besleme opsiyon modülü ile ana kontrol kartı arasındaki haberleşmenin kaybolması nedeniyle olabilir. Ana hız geri beslemesinin kaynağı, eğer geri besleme kaybı geçiş özelliği kullanılıyorsa hata vermemek üzere yapılandırılmalıdır.
93	Hw Enable Check	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Donanım devreye alma kapatılmıştır (bağlantı teli takılı) ancak devrede değil olarak görünmektedir.
94	Alt VelFdbk Loss	Yapılandırılabilir		Not: Yapılandırma parametre numarası için opsiyon modülüne bakın		P128 [Alt Vel Fdbk Sel] kaynağı için bir Geri Besleme Kaybı tespit edilmiştir. Bu P128 [Alt Vel Fdbk Sel] tarafından seçilen geri besleme opsiyon modülü tarafından tespit edilen bir problem nedeniyle veya geri besleme opsiyon modülü ile ana kontrol kartı arasındaki haberleşmenin kaybolması nedeniyle olabilir.
95	Aux VelFdbk Loss	Yapılandırılabilir		Not: Yapılandırma parametre numarası için opsiyon modülüne bakın		P132 [Aux Vel Fdbk Sel] kaynağı için bir Geri Besleme Kaybı tespit edilmiştir. Bu P132 [Aux Vel Fdbk Sel] tarafından seçilen geri besleme opsiyon modülü tarafından tespit edilen bir problem nedeniyle veya geri besleme opsiyon modülü ile ana kontrol kartı arasındaki haberleşmenin kaybolması nedeniyle olabilir.
96	PositionFdbkLoss	Yapılandırılabilir		Not: Yapılandırma parametre numarası için opsiyon modülüne bakın		P847 [Psn Fdbk] kaynağı için bir Geri Besleme Kaybı tespit edilmiştir. Bu P135 [Mtr Psn Fdbk Sel] tarafından seçilen geri besleme opsiyon modülü tarafından tespit edilen bir problem nedeniyle veya geri besleme opsiyon modülü ile ana kontrol kartı arasındaki haberleşmenin kaybolması nedeniyle olabilir.
97	Auto Tach Switch	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş	635 [Spd Options Ctrl] Bit 7 "Auto Tach SW"		Aşağıdaki durumlardan birinin oluştuğunu gösteren gösterge. • Tach geçişi gerçekleşmiştir ve alternatif geri besleme cihazı başarısız olmuştur. • Tach geçişi gerçekleşmemiştir, Auto Tach Switch Opsiyonu devrededir ve hem ana hem de alternatif cihazlar başarısız olmuştur.
100	Parameter Chksum	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Kalıcı saklamadan okunan kontrol toplamı, hesaplanan kontrol toplamına uymamaktadır. Veri, varsayılan değere ayarlanmıştır.
101	PwrDn NVS Blank	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Dahili veri hatası. • Parametre varsayılanlarını sıfırlayın. Talimatlar için yayın 20HIM-UM001'e bakın. • Parametreleri tekrar yükleyin. • Sorun devam ederse, ana kontrol kartını değiştirin. F117 hatasını düzeltmek için bir flash güncellemesinden sonra normalde hata meydana gelir.
102	NVS Not Blank	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Dahili veri hatası.
103	PwrDn NVS Incomp	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Dahili veri hatası.
104	Pwr Brd Checksum	Sıfırlanamaz Hata				Kalıcı saklamadan okunan kontrol toplamı, hesaplanan kontrol toplamına uymamaktadır. Veri, varsayılan değere ayarlanmıştır.
106	Incompat MCB-PB	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Ana kontrol kartı, güç yapısını tanımamaktadır. Daha yeni Uygulama versiyonu ile güncelleyin.
107	Replaced MCB-PB	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Ana kontrol kartı farklı bir güç yapısına geçmiştir. Veri, varsayılan değerlere ayarlanmıştır.
108	Anlg Cal Chksum	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Analog kalibrasyon verisinden okunan kontrol toplamı, hesaplanan kontrol toplamına uymamaktadır. Ana kontrol kartını değiştirin.
110	Ivld Pwr Bd Data	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Güç yapısı veri geçersiz. • Ana kontrol kartı ve güç arayüzü arasındaki şerit kablo bağlantısını doğrulayın. • Güç arayüz kartını değiştirin.
111	PwrBd Invalid ID	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Güç yapısı ID geçersiz. • Ana kontrol kartı ve güç arayüzü arasındaki şerit kablo bağlantısını doğrulayın. • Güç arayüz kartını değiştirin.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
112	PwrBd App MinVer	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Güç yapısı için daha yeni Uygulama versiyonu gereklidir. Daha yeni Uygulama versiyonu ile güncelleyin.
113	Tracking DataErr	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Dahili veri hatası.
115	PwrDn Table Full	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Dahili veri hatası.
116	PwrDnEntry2Large	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Dahili veri hatası.
117	PwrDn Data Chksm	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Dahili veri hatası.
118	PwrBd PwrDn Chks	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Dahili veri hatası.
124	App ID Changed	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Uygulama Donanım Yazılımı değişmiştir. Uygulama versiyonunu doğrulayın.
125	Using Backup App	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Uygulama doğru bir şekilde güncelleme gerçekleştirmedi. Yeniden güncelleyin.
134	Start On PowerUp	Alarm 1				P345 [Start At PowerUp] devreye alındığında, P346 [PowerUp Delay] içerisinde programlanan süre için bir alarm ayarlanacaktır.
137	Ext Prechrg Err	Yapılandırılabilir		323 [Prchrg Err Cfg]		Sürücü çalışırken harici ön şarj kontaktöründeki sızdırmaz kontak açılmıştır (P190 [DI Prchrg Seal] tarafından sinyal verilen şekilde) (PWM aktiftir).
138	Precharge Open	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş	321 [Prchrg Control] 190 [DI Prchrg Seal] 189 [DI Precharge]		Sürücü çalışır durumdayken dahili ön şarja açılma komutu verilmiştir (PWM aktiftir). Dahili hata kilidi PWM devreden çıkarıldığında otomatik olarak silinecektir.
141	Autn Enc Angle	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			P78 [Encdrlss AngComp] aralık dışındadır.
142	Autn Spd Rstrct	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Frekans limit ayarları, Atalet Ayar testi sırasında sürücünün uygun bir hıza ulaşmasını engellemektedir.
143	Autotune CurReg	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			P96 [VCL Cur Reg Kp] ve/veya P97 [VCL Cur Reg Ki] için hesaplanan değerler aralık dışındadır.
144	Autotune Inertia	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Atalet Ayar testinden gelen sonuçlar P76 [Total Inertia] için aralık dışındadır.
145	Autotune Travel	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			P77 [Inertia Test Lmt] ayarlandığında, Atalet Ayar testinin testi çalıştırmak için uygun hıza ulaşmasını engellemiştir.
152	No Stop Source	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Son durdurma kaynağı kaldırılmıştır.
155	Bipolar Conflict	Alarm 2				P308 [Direction Mode] 1 "Bipolar" veya 2 "Rev Disable" olarak ayarlanmıştır ve yön kontrolü için bir veya daha fazla dijital kontrol devreye alınmıştır.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
157	DigIn Cfg B	Alarm 2				Dijital giriş çakışması. Aynı anda bulunamayan giriş fonksiyonları seçilmiştir (örneğin çalışma ve başlatma). Dijital Giriş yapılandırmasını düzeltin.

"●" işaretli dijital giriş kombinasyonları bir alarma neden olacaktır.

	DI Stop Mode B	DI Speed Sel 2	DI Speed Sel 1	DI Speed Sel 0	DI Manual Ctrl	DI Decel 2	DI Accel 2	DI Fwd Reverse	DI Jog 2 Reverse	DI Jog 2 Forward	DI Jog 2	DI Jog 1 Reverse	DI Jog 1 Forward	DI Jog 1	DI Run Reverse	DI Run Forward	DI Run	DI Start	DI HOA Start	DI Clear Fault	DI Aux Fault	DI Cur Lmt Stop	DI Coast Stop	DI Stop
DI Stop																								■
DI Coast Stop																							■	
DI Cur Lmt Stop																						■		
DI Aux Fault																		●	●		■			
DI Clear Fault																		●	●	■				
DI HOA Start									●	●		●	●		●	●	●	●	■	●	●			
DI Start									●	●		●	●		●	●	●	■	●	●	●			
DI Run									●	●		●	●		●	●	■	●	●					
DI Run Forward								●			●			●		■	●	●	●					
DI Run Reverse								●			●			●	■		●	●	●					
DI Jog 1									●	●		●	●	■	●	●								
DI Jog 1 Forward								●			●		■	●			●	●	●					
DI Jog 1 Reverse								●			●	■		●			●	●	●					
DI Jog 2									●	●	■	●	●		●	●								
DI Jog 2 Forward								●		■	●			●			●	●	●					
DI Jog 2 Reverse								●	■		●			●			●	●	●					
DI Fwd Reverse								■	●	●		●	●		●	●								
DI Accel 2							■																	
DI Decel 2						■																		
DI Manual Ctrl					■																			
DI Speed Sel 0				■																				
DI Speed Sel 1			■																					
DI Speed Sel 2		■																						
DI Stop Mode B	■																							

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
158	DigIn Cfg C	Alarm 2				Dijital giriş çakışması. Aynı dijital girişe atanamayacak olan giriş fonksiyonları seçilmiştir (örneğin çalıştırma ve durdurma). Dijital Giriş yapılandırmasını düzeltin.

"●" işaretli dijital giriş kombinasyonları bir alarma neden olacaktır.

	DI Stop Mode B	DI Speed Sel 2	DI Speed Sel 1	DI Speed Sel 0	DI Manual Ctrl	DI Decel 2	DI Accel 2	DI Fwd Reverse	DI Jog 2 Reverse	DI Jog 2 Forward	DI Jog 2	DI Jog 1 Reverse	DI Jog 1 Forward	DI Jog 1	DI Run Reverse	DI Run Forward	DI Run	DI Start	DI HOA Start	DI Clear Fault	DI Aux Fault	DI Cur Lmt Stop	DI Coast Stop	DI Stop
DI Stop		●	●	●	●	●	●	●	●	●		●	●		●	●	●	●	●	●	●	●	●	
DI Coast Stop		●	●	●	●	●	●	●	●	●		●	●		●	●	●	●	●	●	●	●		●
DI Cur Lmt Stop		●	●	●	●	●	●	●	●	●		●	●		●	●	●	●	●	●	●		●	●
DI Aux Fault		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●			●		●	●	●
DI Clear Fault		●	●	●	●	●	●	●	●	●		●	●		●	●	●				●	●	●	●
DI HOA Start		●	●	●		●	●	●			●			●						●		●	●	●
DI Start		●	●	●		●	●	●			●			●								●	●	●
DI Run		●	●	●	●	●	●	●			●			●				●		●	●	●	●	●
DI Run Forward		●	●	●	●	●	●		●	●		●	●		●					●	●	●	●	●
DI Run Reverse		●	●	●	●	●	●		●	●		●	●			●				●	●	●	●	●
DI Jog 1		●	●	●		●	●	●			●						●	●	●		●			
DI Jog 1 Forward		●	●	●	●	●	●		●	●		●			●	●				●	●	●	●	●
DI Jog 1 Reverse		●	●	●	●	●	●		●	●			●		●	●				●	●	●	●	●
DI Jog 2		●	●	●		●	●	●						●			●	●	●		●			
DI Jog 2 Forward		●	●	●	●	●	●		●			●	●		●	●				●	●	●	●	●
DI Jog 2 Reverse		●	●	●	●	●	●			●		●	●		●	●				●	●	●	●	●
DI Fwd Reverse		●	●	●	●	●	●				●			●			●	●	●	●	●	●	●	●
DI Accel 2		●	●	●	●			●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
DI Decel 2		●	●	●	●			●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
DI Manual Ctrl		●	●	●		●	●	●	●	●		●	●		●	●	●			●	●	●	●	●
DI Speed Sel 0		●	●		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
DI Speed Sel 1		●		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
DI Speed Sel 2			●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
DI Stop Mode B																								

161	Sleep Config	Alarm 2				Bir Uyu/Uyandır yapılandırma hatası bulunmaktadır. Uyu Uyandır Modu = Direct için olası nedenler aşağıdaki gibidir: Sürücü durdurulmuştur ve Uyanma Seviyesi < Uyku Seviyesi'dir. Dur=CF, Run, Run Fwd veya Run Rev Dijital Giriş fonksiyonlarında yapılandırılmamıştır.
162	Waking	Alarm 2				Uyandırma zamanlayıcısı, sürücüyü başlatmayacak bir değere doğru sayım yapmaktadır.
168	HeatSinkUnderTmp	Sıfırlanabilir Hata				Heatsink (soğutucu) sıcaklık sensörü -18.7°C (-1.66°F) altında bir değer raporlamaktadır veya sensör geri besleme devresi açıktır. Bkz. P943 [Drive Temp Pct] ve/veya P944 [Drive Temp C].
169	PWM Freq Reduced	Alarm 1				PWM Frekansı aşırı IGBT yüzey sıcaklığı nedeniyle P38 [PWM Frequency] içerisinde ayarlanan değerden daha düşük seviyededir. Ayrıca bkz. P420 [Drive OL Mode].
170	CurLimit Reduced	Alarm 1				Akım limit değeri, aşırı IGBT yüzey sıcaklığı ya da P940 [Drive OL Count] = %95 olması nedeniyle [Current Limit *n*] parametresinde ayarlanmış değerden düşürülmüştür. Ayrıca bkz. P420 [Drive OL Mode].
171	Adj Vltg Ref	Alarm 1				Geçersiz ayarlanabilir voltaj referansı seçim çakışması.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
175	Travel Lim Cflct	Sıfırlanamaz Hata	Akım Limiti Dur-durma			Hareket limitlerinde uyuşmazlık vardır. Hem ileri hem de geri hareket sinyalleri aynı anda aktif olduklarını belirtmektedir. Dijital limitler (donanım sinyalleri) kullanımdaysa, aşağıdaki ileri ve geri dijital giriş çiftlerinin aynı anda kapalı olmadıklarından emin olun: ileri/geri yavaşlama hareket limiti dijital girişleri ve ileri/geri uç durma hareket limiti dijital girişleri. Hareket limiti dijital girişlerinin, normalde kapalı switch kontaklarına bağlanmaları amaçlanmıştır, bu nedenle makine limitte olduğunda ve switch kontağı açıldığında, dijital giriş durumu bir kapalı (0 = Yanlış) bit durumu okuyacaktır. Bu durumun olası bir nedeni, hem ileri hem de geri hareket limit switch'lerine giden ortak gücün kaybıdır. Yazılım hareket limitleri kullanımdaysa, P1101 [Trq Prove Setup] parametresindeki ileri/geri hareket limit bitlerinin durumunu kontrol edin. Makine limitte olduğunda, bu bit'ler bir açık (1 = Devrede) bit durumu okuyacaktır. Bit 2 "Decel Fwd" ve Bit 4 "Decel Rev" aynı anda açık olmamalıdır. Benzer şekilde, Bit 3 "End Stop Fwd" ve Bit 5 "End Stop Rev" aynı anda açık olmamalıdır.
177	Profiling Active	Alarm 1				Profile/indexer (Sayıcı/Adımlayıcı) etkindir.
178	Homing Active	Alarm 1				Ana konum fonksiyonu etkindir.
179	Home Not Set	Alarm 1				Sayma çalışması öncesinde ana konum ayarlanmamıştır.
181	Fwd End Limit	Sıfırlanabilir Hata	Akım Limiti Dur-durma			Uç limit switch'lerinden biri için seçilmiş dijital giriş, P196 [DI Fwd End Limit] ya da P198 [DI Rev End Limit], bir azalan kenar (edge) tespit etmiştir ve P313 [Actv SpTqPs Mode] parametresi 1 "Speed Reg" değerine ayarlanmamıştır. Dijital limitler (donanım sinyalleri) kullanımdaysa, dijital girişlerin normalde kapalı kontaklara bağlı olduğundan emin olun. Uç limite erişildiğinde, kontaklar açılır.
182	Rev End Limit	Sıfırlanabilir Hata	Akım Limiti Dur-durma			Uç limit switch'lerinden biri için seçilmiş dijital giriş, P196 [DI Fwd End Limit] ya da P198 [DI Rev End Limit], bir azalan kenar (edge) tespit etmiştir ve P313 [Actv SpTqPs Mode] parametresi 1 "Speed Reg" değerine ayarlanmamıştır. Dijital limitler (donanım sinyalleri) kullanımdaysa, dijital girişlerin normalde kapalı kontaklara bağlı olduğundan emin olun. Uç limite erişildiğinde, kontaklar açılır.
185	Freq Conflict	Alarm 2				P520 [Max Fwd Speed] ve P521 [Max Rev Speed] değerlerinin P63 [Break Frequency] değeri ile çakışma halinde olduğunu gösterir.
186	VHz Neg Slope	Alarm 2				V/Hz eğri segmentinin negatif bir V/Hz eğrisi ile sonuçlandığını gösterir. P60 [Start Acc Boost] ile P63 [Break Frequency] arasındaki parametrelere bakın.
187	VHz Boost Limit	Alarm 2				Aşağıdaki durumlardan birinin oluştuğunu gösteren gösterge. • P65 [VHz Curve] = 0 "Custom V/Hz" olduğunda P60 [Start/Acc Boost] ve P61 [Run Boost], P25 [Motor NP Volts] x 0.25'den daha yüksektir. • P61 [Run Boost], P65 [VHz Curve] = 1 "Fan/Pump" olduğunda P25 [Motor NP Volts] x 0.25'den daha yüksektir.
190	PM FV Pri Fdbk	Alarm 2				Bir kontrol modu ve ana geri besleme cihazı yapılandırma hatasını gösterir. P35 [Motor Ctrl Mode] sabit mıknatıslı motor flux vector "PM FV" kontrol moduna ayarlanmıştır, P125 [Pri Vel Fdbk Sel] ise P137 [Open Loop Fdbk] (port 0) olarak ayarlanmıştır.
191	PM FV Alt Fdbk	Alarm 2				Bir kontrol modu ve alternatif geri besleme cihazı yapılandırma hatasını gösterir. P35 [Motor Ctrl Mode] sabit mıknatıslı motor flux vector "PM FV" kontrol moduna ayarlanmış, P635 [Spd Options Ctrl] parametresi bit 7 "Auto Tach SW" olarak ayarlanmış, P128 [Alt Vel Fdbk Sel] ise P137 [Open Loop Fdbk] (port 0) olarak ayarlanmıştır.
192	Fwd Spd Lim Cfg	Alarm 2				İleri hız referansı aralık dışındadır. P38 [PWM Frequency] ve P520 [Max Fwd Speed] ayarlarını doğrulayın. Daha düşük taşıyıcı frekansları çıkış frekans aralığını azaltır. P522'nin [Min Fwd Speed], P520'ye [Max Fwd Speed] eşit veya daha düşük olduğunu doğrulayın.
193	Rev Spd Lim Cfg	Alarm 2				Geri hız referansı aralık dışındadır. P38 [PWM Frequency] ve P521 [Max Rev Speed] ayarlarını doğrulayın. Daha düşük taşıyıcı frekansları çıkış frekans aralığını azaltır. P523'ün [Min Rev Speed] P521'e [Max Rev Speed] eşit veya daha büyük olduğunu doğrulayın.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
194	PM Offset Conflict	Alarm 2				Hem P80 [PM Cfg] bit 0 "AutoOfstTest" hem de bit 2 "StaticTestEn" ayarlanmıştır. Sadece birini seçin.
195	IPMSpdEstErr	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Hız Hesaplayıcı, Yüksek Hız açısını takip edememiştir.
196	PM FS Cflct	Alarm 2				P356 [FlyingStart Mode] parametresini, P35 [Motor Ctrl Mode]'da bir sabit mıknatıslı motor seçilmiş iken 2 "Sweep" değerine ayarlamaya çalışmıştır.
197	PM Ofset Başarısız	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			PM Ofset testinin, test tamamlanmadan kesintiye uğraması ya da motor hareketinin test esnasında uygun dönme miktarına erişememesi nedeniyle başarısız olduğunu gösterir. Bu hata oluştuğunda test yeniden planlanıyor. Eğer hata hareket kısıtlamaları nedeniyle oluştuysa, [PM OfstTst Cur]'u arttırın. Eğer bu problemi düzeltmeyi başaramazsa, motor yükü çok geniş olabilir.
201	SpdReg DL Err	Alarm 2				P644 [Spd Err Flt BW], P645 [Speed Reg KP] veya P647'ye [Speed Reg Ki] bir Veri Bağlantısı kurmaya çalıştı ve P636 [Speed Reg BW] sıfırdan başka bir değere ayarlanmıştır.
202	AltSpdReg DL Err	Alarm 2				P649 [Alt Speed Reg Kp], P650 [Alt Speed Reg Ki] veya P651'ye AltSpdErr FltrBW] bir Veri Bağlantısı kurmaya çalıştı ve P648 [Alt Speed Reg BW] sıfırdan başka bir değere ayarlanmıştır.
203	Port 13 Adapter	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Entegre EtherNet/IP adaptöründe bir hata bulunmaktadır. EtherNet event sırasına bakınız.
204	Port 14 Adapter	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			DeviceLogix adaptöründe bir hata bulunmaktadır.
205	DPI TransportErr	Alarm 1				Bir DPI Haberleşme Hatası oluşmuştur.
210	HW Enbl Jmpr Out	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bir Güvenlik Opsiyon modülü mevcuttur ve DEVREYE AL Bağlantı Teli kaldırılmıştır. Bağlantı telini takın.
211	Safety Brd Fault	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bir Güvenlik opsiyon modülü bir hata göstermiştir. DEVREYE AL Bağlantı Telinin takılmış olduğunu doğrulayın. Sıfırlayın veya sürücüye yeniden enerji verin. Güvenli Hız Monitörü (20-750-S1): • Daha fazla bilgi için yayın 750-RM001'e bakın. Safe Torque Off (20-750-S): • DC güç 17 VDC'nin altında düşerse, "Not Enable" gösterilir. • Vıoltaj 11 VDC'nin altına düşerse, modül arıza yapar. • Daha fazla bilgi için yayın 750-UM002'ye bakın. ATEX (20-750-ATEX): • Olası donanım hasarı. • Termik sensöre giden motorda kısa devre. • Hatalı topraklama/koruma nedeniyle aşırı EMC gürültüsü. • Daha fazla bilgi için yayın 750-UM003'e bakın.
212	Safety Jmpr Out	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			GÜVENLİK Bağlantı Teli takılmamıştır ve bir Güvenlik opsiyon modülü mevcut değildir. Bağlantı telini takın.
213	Safety Jumper In	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			GÜVENLİK Bağlantı Teli takılmıştır ve bir Güvenlik opsiyon modülü mevcuttur. Bağlantı telini çıkarın.
214	SafetyPortCnflct	Alarm 2				İzin verilen güvenlik opsiyonu sayısı aşılmıştır. Bir seferde sadece bir güvenlik opsiyon modülü takılabilir.
224 225 226 227 228 229 230 231 232 233 234	Port 4 Comm Loss Port 5 Comm Loss Port 6 Comm Loss Port 7 Comm Loss Port 8 Comm Loss Port 9 Comm Loss Port10 Comm Loss Port10 Comm Loss Port10 Comm Loss Port10 Comm Loss Port10 Comm Loss	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Porttaki cihaz, ana kontrol kartı ile haberleşmeyi kesmiştir. Cihazın mevcut ve çalışır durumda olduğunu doğrulayın. Ağ bağlantılarını doğrulayın. 4. . .8 arası portlara takılmış olan opsiyonların doğru oturtulduğunu ve montaj vidaları ile sabitlendiğini doğrulayın.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
244 245 246 247 248 249 250 251 252 253 254	Port 4 Cfg Port 5 Cfg Port 6 Cfg Port 7 Cfg Port 8 Cfg Port 9 Cfg Port 10 Cfg Port 11 Cfg Port 12 Cfg Port 13 Cfg Port 14 Cfg	Alarm 2				Ana kontrol kartı port içerisinde doğru opsiyona sahip değildir. Opsiyon ürün ile uyumlu olmayabilir veya MCB donanım yazılımının desteklemek üzere güncellenmesi gereklidir. Opsiyonun taşınması veya kaldırılması gerekebilir, opsiyon yapılandırma değişikliğini kabul edin.
264 265 266 267 268 269 270 271 272 273 274	Port 4 Checksum Port 5 Checksum Port 6 Checksum Port 7 Checksum Port 8 Checksum Port 9 Checksum Port10 Checksum Port10 Checksum Port10 Checksum Port10 Checksum Port10 Checksum	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bir opsiyon modülü saklama kontrol toplamı başarısız oldu. Opsiyon verisi varsayılan değerlere ayarlanmıştır.
281	ENet Checksum	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			EtherNet/IP saklama kontrol toplamı hatası. Veri, varsayılan değerlere ayarlanmıştır.
282	DLX Checksum	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			DeviceLogix saklama kontrol toplamı hatası. Veri, varsayılan değerlere ayarlanmıştır.
290	Prev Maint Reset	Alarm 1				Önleyici bakım fonksiyonu, bir geçen ömür parametresini sıfırlamıştır.
291	HSFan Life	Yapılandırılabilir		493 [HSFan EventActn]		Önleyici bakım fonksiyonu event seviyesine ulaşmıştır. Bakım gerçekleştirin.
292	InFan Life	Yapılandırılabilir		500 [InFan EventActn]		
293	MtrBrng Life	Yapılandırılabilir		506 [MtrBrngEventActn]		
294	MtrBrng Lube	Yapılandırılabilir		510 [MtrLubeEventActn]		
295	MachBrng Life	Yapılandırılabilir		515 [MtrBrngEventActn]		
296	MachBrng Lube	Yapılandırılabilir		519 [MchLubeEventActn]		
307	Port7InvalidCard	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Opsiyon o portta geçerli değildir. Opsiyon modülünü kaldırın.
308	Port8InvalidCard	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			
315	Excess Psn Err	Yapılandırılabilir		Logix kontrol cihazı ile yapılandırılır.		Mutlak maksimum Pozisyon Hatası değeri aşılmıştır.
318 319 320	OutCurShare PhU OutCurShare PhV OutCurShare PhW	Alarm 1				Belirtilen fazdaki paralel invertörler arasında, invertör nominal akımının %15'inden daha büyük bir çıkış akımı paylaşma dengesizliği vardır.
322	N-1 Operation	Alarm 1		20 (Port 10) [Recfg Acknowledg] 21 (Port 10) [Effctv I Rating]		Sürücü, orijinal paralel yapılandırmadan daha az sayıda invertör ile çalışmaktadır.
324	DC Bus Mismatch	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Paralel invertörler arasında, 50 VDC'den daha büyük bir bara voltajı dengesizliği vardır.
327 328 329	HS Temp Imbal U HS Temp Imbal V HS Temp Imbal W	Alarm 1				Belirtilen fazdaki paralel invertörler arasında, 11.5°C'den (52.7°F) daha fazla bir heatsink (soğutucu) sıcaklık dengesizliği vardır.
331 332	I1 Comm Loss I2 Comm Loss	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Ana kontrol kartı ile İnvertör *n*'deki güç katmanı arayüz kartı arasında bir haberleşme hatası meydana gelmiştir.
341 342	C1 Comm Loss C2 Comm Loss	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Ana kontrol kartı ile konverter *n*'deki konvertör ateşleme kartı arasında bir haberleşme hatası meydana gelmiştir.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
351 352 353	In Cur Share L1 In Cur Share L2 In Cur Share L3	Alarm 1				Belirtilen AC hattındaki paralel konvertörler arasında, konvertör nominal akımının %15'inden daha büyük bir giriş akımı paylaşma dengesizliği vardır.
357 358 359	In Vlt Imbal L12 In Vlt Imbal L23 In Vlt Imbal L31	Alarm 1				Belirtilen AC hatlarındaki paralel konvertörler arasında, konvertör nominal akımının %5'inden daha büyük bir giriş hattı voltajı dengesizliği vardır.
360	N-1 See Manual	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Aktif invertörlerin sayısı, orijinal paralel yapılandırmadan azaltılmıştır. Bkz. N-1 ve Yeniden Belirleme (Re-Rate) Fonksiyonları sayfa 326.
361	Rerate See Manual	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Sürücü sınıflandırması, orijinal paralel yapılandırmadan değişmiştir. Bkz. N-1 ve Yeniden Belirleme (Re-Rate) Fonksiyonları sayfa 326.
362	Cnv/Inv Mismatch	Alarm 2				Takılmış paralel invertörler ve konvertörler arasında bir voltaj uyumsuzluğu vardır.
363	CBP/Inv Mismatch	Alarm 2				Takılmış paralel invertörler ve ortak DC bara ön şarj birimleri arasında bir voltaj uyumsuzluğu vardır.
364	CBP Num Mismatch	Alarm 2				Aktif invertörler ile aktif ortak DC bara ön şarj birimlerinin sayısı uyuşmamaktadır.
365	Zero Cnv/Prechrg	Alarm 2				Konvertör ya da ortak DC bara ön şarj birimi mevcut değildir.
366	Cnv Num Mismatch	Alarm 2				Aktif invertörler ile aktif konvertörlerin sayısı uyuşmamaktadır.
371 372	P1 Comm Loss P2 Comm Loss	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Ana kontrol kartı ile ortak DC bara ön şarj birimi *n*'deki DC ön şarj kontrol kartı arasında bir haberleşme hatası meydana gelmiştir.
380	PWM FPGA Overrun	Alarm 1				PWM'nin FPGA'yı yazması üzerindeki zaman limiti aşılmıştır.
900	900	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Kritik giriş istisnası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
901	901	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Giriş sinyali istisnası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
902	902	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			DSI istisnası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
903	903	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			ISI istisnası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
904	904	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Harici kesinti. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
905	905	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bellek erişimi istisnası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
906	906	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Program talimatı istisnası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
907	907	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Kayan nokta istisnası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
908	908	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Sistem çağrısı istisnası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
909	909	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Yardımcı işlemci kesintisi. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
910	910	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Decrementer kesintisi Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
911	911	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Sabit aralık zamanlayıcı istisnası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
912	912	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Koruma zamanlayıcı kesintisi. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
913	913	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			TLB veri istisnası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
914	914	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			TLB talimat istisnası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
915	915	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Onarma istisnası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
916	916	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			FPGA yükleme hatası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
917	917	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			FPGA hatası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
918	918	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Sistem kaynak kullanımı aşıldı. Sayfa 296'daki tablodan sistem kaynak kullanımını kontrol edin. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın.
919	919	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			
920	920	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			
921	921	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Sistem görevi sıkıştı. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
922	922	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Kontrol görevi sıkıştı. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
923	923	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			5 msn görevi sıkıştı. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
924	924	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Arka plan görevi sıkıştı. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
926	926	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Ethernet hatası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
927	927	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Integrated motion hatası. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın. Teknik desteğe başvurun.
14037	Net IO Timeout	Yapılandırılabilir		52 [DLX Prog Cond]		DeviceLogix devreden çıkarılmıştır.

ÖNEMLİ 3000 ile 13999 arasındaki Hata ve Alarm event numaraları porta monte edilmiş olan bir modül tarafından oluşturulur. Açıklama için Hata ve Alarm Gösterim Kodları sayfa 297'e bakınız. 13000 ile 13999 arasındaki event numaraları ile ilgili açıklamalar için PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakınız.

Tablo 11 – İsme Göre Sürücü Hata ve Alarm Çapraz Referansı

Hata/Alarm Metni	Numara
Adj Vltg Ref	171
Alt VelFdbk Loss	94
AltSpdReg DL Err	202
Analog In Loss	29
Anlg Cal Chksum	108
App ID Changed	124
AuRsts Exhausted	33
Autn Enc Angle	141
Autn Spd Rstrct	142
Auto Tach Switch	97
AutoTune Aborted	80
Autotune CurReg	143
Autotune Inertia	144
Autotune Travel	145
Aux VelFdbk Loss	95
Auxiliary Input	2
Bipolar Conflict	155
Brake Slipped	26
C1 Comm Loss	341
C2 Comm Loss	342
CBP Num Mismatch	364
CBP/Inv Mismatch	363
Clr Fault Queue	51
Cnv Num Mismatch	366
Cnv/Inv Mismatch	362
Comm Loss Net	280
Ctrl Bd Overtemp	55
CurLimit Reduced	170
DC Bus Mismatch	324
Decel Inhibit	24
DigIn Cfg B	157
DigIn Cfg C	158
DLX Checksum	282
DPI TransportErr	205
Drive OverLoad	64
Drive Powerup	49
DynBrake OvrTemp	10
ENet Checksum	281
Excess Psn Err	315
Excessive Load	79
Ext Prechrg Err	137
FluxAmpsRef Rang	78
Freq Conflict	185
Fwd End Limit	181

Hata/Alarm Metni	Numara
Fwd Spd Lim Cfg	192
Ground Fault	13
Ground Warning	14
Heatsink OvrTemp	8
HeatSinkUnderTmp	168
Home Not Set	179
Homing Active	178
HS Temp Imbal U	327
HS Temp Imbal V	328
HS Temp Imbal W	329
HSFan Life	291
Hw Enable Check	93
HW Enbl Jmpr Out	210
HW OverCurrent	12
I1 Comm Loss	331
I2 Comm Loss	332
In Cur Share L1	351
In Cur Share L2	352
In Cur Share L3	353
In Vlt Imbal L12	357
In Vlt Imbal L23	358
In Vlt Imbal L31	359
Incompat MCB-PB	106
InFan Life	292
Input Phase Loss	17
Invalid Code	59
IPM OverCurrent	35
IPMSpdEstErr	195
IR Volts Range	77
Ivld Pwr Bd Data	110
IXo VoltageRange	87
Load Loss	15
MachBrng Life	295
MachBrng Lube	296
Module Defaulted	58
Motor Overload	7
Motor PTC Trip	18
MtrBrng Life	293
MtrBrng Lube	294
N-1 Operation	322
N-1 See Manual	360
Net IO Timeout	14037
No Stop Source	152
NVS Not Blank	102

Hata/Alarm Metni	Numara
OutCurShare PhU	318
OutCurShare PhV	319
OutCurShare PhW	320
Output PhaseLoss	21
OverSpeed Limit	25
OverVoltage	5
P1 Comm Loss	371
P2 Comm Loss	372
Parameter Chksum	100
Phase U to Grnd	38
Phase UNegToGrnd	44
Phase UV Short	41
Phase V to Grnd	39
Phase VNegToGrnd	45
Phase VW Short	42
Phase W to Grnd	40
Phase WNegToGrnd	46
Phase WU Short	43
PM FS Cflct	196
PM FV Alt Fdbk	191
PM FV Pri Fdbk	190
PM Offset Conflict	194
PM Offset Failed	197
Port 1 Adapter	71
Port 1 DPI Loss	81
Port 10 Cfg	250
Port 11 Cfg	251
Port 12 Cfg	252
Port 13 Adapter	203
Port 13 Cfg	253
Port 14 Adapter	204
Port 14 Cfg	254
Port 2 Adapter	72
Port 2 DPI Loss	82
Port 3 Adapter	73
Port 3 DPI Loss	83
Port 4 Adapter	74
Port 4 Cfg	244
Port 4 Checksum	264
Port 4 Comm Loss	224
Port 4 DPI Loss	84
Port 5 Adapter	75
Port 5 Cfg	245

Hata/Alarm Metni	Numara
Port 5 Checksum	265
Port 5 Comm Loss	225
Port 5 DPI Loss	85
Port 6 Adapter	76
Port 6 Cfg	246
Port 6 Checksum	266
Port 6 Comm Loss	226
Port 6 DPI Loss	86
Port 7 Cfg	247
Port 7 Checksum	267
Port 7 Comm Loss	227
Port 8 Cfg	248
Port 8 Checksum	268
Port 8 Comm Loss	228
Port 9 Cfg	249
Port 9 Checksum	269
Port 9 Comm Loss	229
Port10 Checksum	270
Port10 Comm Loss	230
Port10 Checksum	271
Port10 Comm Loss	231
Port10 Checksum	272
Port10 Comm Loss	232
Port10 Checksum	273
Port10 Comm Loss	233
Port10 Checksum	274
Port10 Comm Loss	234
Port7InvalidCard	307
Port8InvalidCard	308
PositionFdbkLoss	96
Power Loss	3
Precharge Open	138
Prev Maint Reset	290
Pri VelFdbk Loss	91
Profiling Active	177
Pump Off	67
PWM FPGA Overrun	380
PWM Freq Reduced	169
Pwr Brd Checksum	104
PwrBd App MinVer	112
PwrBd Invalid ID	111
PwrBd PwrDn Chks	118
PwrDn Data Chksm	117

Hata/Alarm Metni	Numara
PwrDn NVS Blank	101
PwrDn NVS Incomp	103
PwrDn Table Full	115
PwrDnEntry2Large	116
Replaced MCB-PB	107
Rerate See Manual	361
Rev End Limit	182
Rev Spd Lim Cfg	193
Safety Brd Fault	211
Safety Jmpr Out	212
Safety Jumper In	213
SafetyPortCnflct	214
Shear Pin 1	61
Shear Pin 2	62
Sleep Config	161
SpdReg DL Err	201

Hata/Alarm Metni	Numara
Start On PowerUp	134
SW OverCurrent	36
System Defaulted	48
Task Overrun	19
Torq Prove Cflct	27
TorqPrv Spd Band	20
TP Encls Config	28
Tracking DataErr	113
Travel Lim Cflct	175
Trnsistr OvrTemp	9
UnderVoltage	4
Using Backup App	125
VHz Boost Limit	187
VHz Neg Slope	186
Waking	162
Zero Cnv/Prechrg	365

İnvertör (Port 10) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük)

Aşağıdaki tablo invertöre özel hataların ve alarmların bir listesini, hata veya alarm tipini, sürücü hatası oluştuğunda yapılacak işlemleri, hatayı veya alarmı (geçerliyse) yapılandırmak için kullanılan parametreleri, bir açıklamayı ve işlemi (geçerli olan yerlerde) içerir. Bu hatalar ve alarmlar sadece Pano 8 sürücüler ve daha büyükleri için geçerlidir.

Tablo 12 – İnvertör Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamalar ve İşlemler

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
10101 10201 10301	I1 Comm Loss I2 Comm Loss I3 Comm Loss	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Fiber optik arayüz kartından güç kademesi arayüz kartına olan haberleşme bağlantısının kaybolduğunu gösterir. Haberleşme hatasının ana nedeni çözümlendiğinde, bu hatayı kaldırmak için güç yeniden verilmelidir veya sürücü sıfırlanmalıdır. • Güç kademesi arayüz kartı LED'inin Fiber Kaybı pim segmentinin durumunu doğrulayın. **DİKKAT:** Optik iletim ekipmanı kullanılırken gözlerde kalıcı yaralanma riski bulunmaktadır. Bu ürün yoğun ışık ve görünmez radyasyon yaymaktadır. Fiber optik portlarına veya fiber optik kablo konnektörlerine doğrudan bakmayın. Fiber optik kabloları çıkarmadan önce sürücüden gücü kesin. • Fiber optik kablolarının alıcılara düzgün bir şekilde bağlanmış olduğunu doğrulayın. • Alıcıların portlara düzgün bir şekilde yerleştirilmiş olduğunu doğrulayın. • Fiber optik kablonun kırılmamış veya çatlamamış olduğunu doğrulayın. • Gücün fiber optik arayüz kartına ve güç kademesi arayüz kartına uygulandığını doğrulayın.
10102 10202 10302	I1 Thermal Const I2 Thermal Const I3 Thermal Const	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Güç kademesi arayüz kartına gönderilen termal model verisi hatalıdır. • İnvertörün sürücü için doğru sınıflandırmaya sahip olduğunu doğrulayın. • Güç kademesi arayüzünün ve kontrol kartının aygıt yazılım versiyonlarının uyumluluğunu karşılaştırın. • Gerekirse, kontrol kartındaki uygulama aygıt yazılımını yeniden açın.
10103 10203 10303	I1 HSFan Slow I2 HSFan Slow I3 HSFan Slow	Alarm 1				İnvertör heatsink (soğutucu) fanı normal çalışma hızının altında çalışmaktadır. • [I*n* HSFan Speed] (Port 10) parametresindeki gerçek fan hızını doğrulayın. • Fanda kir olup olmadığını kontrol edin. Gerekirse, fanı ve muhafazasını temizleyin. • Fandaki ses seviyesini kontrol edin, bu motor yatak arızası olup olmadığını gösterir. • Fan gücünün ve geri besleme bağlantılarının gevşek olmadığını veya kesilmiş olmadığını doğrulayın. • Gerekirse fanı değiştirin.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
10104 10204 10304	I1 Overcurr UPos I2 Overcurr UPos I3 Overcurr UPos	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	U, V veya W fazında, pozitif veya negatif bacakta anlık bir aşırı akım (IOC) durumu meydana gelmiştir. • Mekanik yükü azaltın. • Motor ve bağlantılarını kontrol edin. • Motor bağlantısı kesilmiş durumda, sürücüyü açık döngüde, V/Hz modunda çalıştırın ve yeterli fazlar arası voltajın olup olmadığını kontrol edin. Eğer bir IOC meydana gelirse sürücüyü başlattıktan hemen sonra, ilgili akım sensörünü kontrol edin. • Belirlenen faz için geçit sürücü kartına giden güç ve sinyal bağlantılarını kontrol edin veya değiştirin. IGBT açık durumda hata vermiş olabilir (ve karşıdaki bacak aşırı akım almaktadır).
10105 10205 10305	I1 Overcurr UNeg I2 Overcurr UNeg I3 Overcurr UNeg					
10106 10206 10306	I1 Overcurr VPos I2 Overcurr VPos I3 Overcurr VPos					
10107 10207 10307	I1 Overcurr VNeg I2 Overcurr VNeg I3 Overcurr VNeg					
10108 10208 10308	I1 Overcurr WPos I2 Overcurr WPos I3 Overcurr WPos					
10109 10209 10309	I1 Overcurr WNeg I2 Overcurr WNeg I3 Overcurr WNeg					
10110 10210 10310	I1 Bus Overvolt I2 Bus Overvolt I3 Bus Overvolt	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	DC bara maksimum değeri geçmiştir. • AC fazlar arası voltajın voltajı doğrulayın. • Mekanik yükü ve/veya yavaşlama hızını azaltın. • İnvertörün üst kısmındaki DC+ ve DC_ test noktalarını kullanarak bir ölçüm cihazı ile [I*n* DC Bus Volt] (port 10) ve [C*n* DC Bus Volt] (port 11) parametrelerinde gösterilen DC bara voltajını karşılaştırın. Eğer ölçümler eşleşmiyorsa, DC bara voltajı geri besleme algılama için kullanılan komponentler hasar görmüş veya hatalı olabilir. Güç kaynağı, güç kontrolü ve güç kademesi arayüzü devre kartlarını değiştirin.
10111 10211 10311	I1 Ground Fault I2 Ground Fault I3 Ground Fault	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Sürücü akım değerinin %25 üzerinde toprağa giden bir akım tespit edilmiştir. • Bağlantısı kesilmiş bir motorda Megger (direnç) veya aşırı dalgalanma (surge) testi gerçekleştirin. Gerekirse motoru değiştirin. • [I*n* U Phase Curr], [I*n* V Phase Curr] ve [I*n* W Phase Curr] (port 10) parametrelerinde gösterilen çıkış faz akımında bir dengesizlik olup olmadığını kontrol edin. [I*n* Gnd Current] (port 10), faz akımlarına dayalı olarak hesaplanan (ölçülen değil) toprak akımıdır. • Eğer toprak hatası, sürücü başlatıldığında hemen meydana geliyorsa, sürücüyü hafif bir yükte çalıştırırken veya bir trend analizi gerçekleştirirken çıkış fazı akımı parametrelerinin değerlerini görüntüleyin (yukarıda yazılan). • Akım değeri prizini ve akım transdüseri kablo demetini yeniden takın.
10112 10212 10312	I1 IGBT OvrTemp I2 IGBT OvrTemp I3 IGBT OvrTemp	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Bir IGBT aşırı sıcaklığı tespit edilmiştir. Bu değer NTV sıcaklığı artı invertörden geçen akımlardaki artış baz alınarak güç kademesi arayüz kartı tarafından hesaplanmıştır. • [I*n* Heatsink Temp] (port 10) parametresinde gösterilen NTC sıcaklığını kontrol edin ve sınıra yakın olmadığını doğrulayın. Eğer bu değer sınıra yakınsa, bloke veya yavaş heatsink (soğutucu) fanı tarafından meydana gelen soğutma problemlerini kontrol edin. • [I*n* U Phase Curr], [I*n* V Phase Curr] ve [I*n* W Phase Curr] (port 10) parametrelerinde gösterilen çıkış faz akımında bir dengesizlik olup olmadığını kontrol edin. • Çok düşük hızlarda yüksek akımlı çalışmayı kontrol edin, çünkü bu durumda neredeyse tüm akım bir IGBT içerisinden geçer. • Güç kademesi arayüz kartını değiştirin.
10113 10213 10313	I1 HS OvrTemp I2 HS OvrTemp I3 HS OvrTemp	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	İnvertör 1 üzerinde bir heatsink (soğutucu) aşırı sıcaklığı meydana gelmiştir. • NTC bağlantısının kesik veya kısa devreli olmadığını kontrol edin. • Soğutma problemlerini kontrol edin – heatsink (soğutucu) soğutma fanı yavaş çalışmaktadır, pano filtresi veya heatsink (soğutucu) kanatçıkları kirlidir veya ortam sıcaklığı çok yüksektir. • NTC direncini bir cihaz ile ölçün. Eğer direnç doğruysa, güç kademesi arayüz kartını değiştirin.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
10114 10214 10314	I1 Main PS Low I2 Main PS Low I3 Main PS Low	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Ana güç kaynağı düşük voltaj üretmektedir. İnvertör güç kartı karıştırma fanları, LEM'ler ve geçit sürücü kartları için değişken besleme için +/-24 V sağlamaktadır. Bu hata normal enerji kesme sıralamasında meydana gelebilir. • Eğer bu hata sürücü başlatıldığında meydana gelirse, karıştırma fanlarını kısa devreye karşı kontrol edin. • Bu kart tarafından enerji verilen bağımsız yüklerin bağlantısını kesin ve kısa veya aşırı akım olup olmadığını kontrol edin. • İnvertör güç kaynağı kartını değiştirin.
10115 10215 10315	I1 IPwrIF PS Low I2 IPwrIF PS Low I3 IPwrIF PS Low	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Lokal güç kaynağı düşük voltaj üretmektedir. İnvertör güç kaynağı kartı sistem güç kaynağından +/-12 V oluşturmaktadır ve güç kontrolü güç kademesi arayüz (PLI) kartlarına enerji sağlamaktadır. • Güç kademesi arayüzü veya kontrol kartında kısa devre olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse değiştirin. • Eğer güç kademesi arayüz kartında veya arka panelde kısa devre yoksa, invertör güç kartını değiştirin.
10116 10216 10316	I1 Sys PS Low I2 Sys PS Low I3 Sys PS Low	Alarm 1				Sistem güç kaynağında bir düşük voltaj meydana gelmiştir. • Bir ölçüm cihazı ile invertör güç kaynağı kartında 24 V olup olmadığını kontrol edin. Gerekirse kartı değiştirin.
10117 10217 10317	I1 SysPS Overcur I2 SysPS Overcur I3 SysPS Overcur	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Sistem güç kaynağında bir aşırı akım meydana gelmiştir. Bu hata normal enerji kesme sıralamasında meydana gelebilir. • İnvertör güç kaynağından konvertör ateşleme kartına ve kontrol bölmesine giden kablo demetini kısa devre/ters çevrilmeye karşı kontrol edin. • Konvertör ateşleme kartı veya fiber arayüz kartına gelen güçte bir kısa devre olup olmadığını kontrol edin. • Bu güç kaynağından gücü kaldırmak için invertör güç kartındaki P6 bağlantısını kesin. Eğer kesici hareket etmeden kalırsa, invertör güç kaynağı kartını değiştirin.
10118 10218 10318	I1 HSFan PS Low I2 HSFan PS Low I3 HSFan PS Low	Alarm 1				Heatsink (soğutucu) fanı güç kaynağında düşük voltaj meydana gelmiştir. • P6 konnektöründe invertör güç kaynağı kartı üzerinde 230 V olduğunu kontrol edin. Eğer voltaj varsa, invertör güç kaynağı kartını değiştirin. • Eğer voltaj yoksa, kontrol gücü transformatörünü, ana ve ikincil sigortalarını ve kablo demetini kontrol edin.
10119 10219 10319	I1 CT Harness I2 CT Harness I3 CT Harness	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Sürücü bir akım transdüseri ile bağlantı kaybı tespit etmiştir. • Akım transdüseri kablo demetinin güç arayüz kartındaki J22, J23 ve J24'e bağlı olduğunu doğrulayın.
10120 10220 10320	I1 PLI OvrTemp I2 PLI OvrTemp I3 PLI OvrTemp	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Güç kademesi arayüz devre kartında aşırı sıcaklık bulunmaktadır. • Ortam sıcaklığının çok yüksek olmadığını doğrulayın. • Karıştırma fanlarının çalışır durumda olduğunu doğrulayın. • Güç kademesi arayüz kartındaki sıcaklık sensörü test noktasını çıkışın aralık içerisinde olduğunu doğrulamak üzere kontrol edin. Gerekirse, güç kademesi arayüz kartını değiştirin.
10121 10221 10321	I1 PSBrd OvrTemp I2 PSBrd OvrTemp I3 PSBrd OvrTemp	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Güç kaynağı kartında aşırı sıcaklık bulunmaktadır. • Ortam sıcaklığının çok yüksek olmadığını doğrulayın. • Karıştırma fanlarının çalışır durumda olduğunu doğrulayın. • Güç kademesi arayüz kartındaki sıcaklık sensörü test noktasını çıkışın aralık içerisinde olduğunu doğrulamak üzere kontrol edin. Sıcaklık sensörü invertör güç kaynağı kartına yerleştirilmiştir, ancak A/D işlemi güç kademesi arayüz kartı üzerindedir. Gerekirse, invertör güç kaynağı kartını değiştirin. Eğer bu problem invertör güç kaynağı kartı değiştirildikten sonra da devam ediyorsa, güç kaynağı arayüz kartını değiştirin.
10122 10222 10322	I1 InFan1 Slow I2 InFan1 Slow I3 InFan1 Slow	Alarm 1				Karıştırma fanı 1 düşük hızda çalışmaktadır. • Fan 1'in döndüğünü görsel olarak kontrol edin. • [I*n* InFan *n* Speed] (port 10) parametresindeki ölçülen fan hızını kontrol edin. • Güç ve takometre sinyallerinin bağlı olduğunu doğrulamak için karıştırma fanlarına giden kablo demetini kontrol edin. • Gerekirse, her iki karıştırma fanını da değiştirin. Fanlar değiştirildiğinde, [I*n* PredMainReset] (port 10) parametresinde gösterilen geçen saat sayısı sıfırlanmalıdır.
10123 10223 10323	I1 InFan2 Slow I2 InFan2 Slow I3 InFan2 Slow					

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
10124 10224 10324	I1 NTC Open I2 NTC Open I3 NTC Open	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Bir NTC açık durumu meydana gelmiştir. • Arka panel ve ateşleme kartı arasında bulunan şerit kabloyu gevşek bağlantılara ve hasara karşı kontrol edin. Kapasitör grubu bu kabloyu kontrol etmek için çıkarılmalıdır. • Eğer sürücü aşırı soğuk koşullarda bulunuyorsa, ortam sıcaklığını yükseltin. • Hangisinin açık olduğunu belirlemek üzere güç kademesi arayüz kartı test noktalarını ayrı ayrı faz NTC sıcaklıkları için kontrol edin. • Güç kademesi arayüz kartını yeniden takın. Eğer bu problem devam ederse, güç kademesi arayüz kartını değiştirin.
10125 10225 10325	I1 Incompat UBrd I2 Incompat UBrd I3 Incompat UBrd	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Güç kademesi arayüzü ve güç kontrol kartı U, V veya W fazında doğru ateşleme sürücü kartını tespit etmemektedir. Bu hata normal enerji kesme sıralamasında meydana gelebilir. • Arka panel ve ateşleme kartı arasında bulunan şerit kabloyu gevşek bağlantılara ve hasara karşı kontrol edin ve doğru geçit sürücü kartının takılı olduğunu doğrulayın. Kapasitör grubu ve kart bu kabloyu kontrol etmek için çıkarılmalıdır. • Kontrol kartını yeniden açın. • Akım değeri prizini kontrol edin.
10126 10226 10326	I1 Incompat VBrd I2 Incompat VBrd I3 Incompat VBrd					
10127 10227 10327	I1 Incompat WBrd I2 Incompat WBrd I3 Incompat WBrd					
10128 10228 10328	I1 Incompat Brdn I2 Incompat Brdn I3 Incompat Brdn	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Sürücü uyumlu olmayan bir yük direnci tespit etti. • Doğru akım değeri prizinin takılı olduğunu doğrulayın. Akım değeri prizini yeniden yerleştirin.
10129 10229 10329	I1 DC Bus Imbal I2 DC Bus Imbal I3 DC Bus Imbal	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Kapasitör grubunun alt veya üst bacağında yüksek voltaj bulunmaktadır (bara voltajı, alt bacak etrafında ölçülen voltaj ve üst bacaktaki voltajı bulmak için bir hesaplama baz alınarak) veya voltaj algılama komponentleri hasar görmüştür. • Bara boşaltma direnci ve bara dengeleme direnci değerini kontrol edin ve gerekirse değiştirin. • Kapasitör grubunun kaçağa veya hasara karşı kontrol edin ve gerekirse değiştirin. Kapasitör grubunun değiştirilmesi bara dengeleme direncini de değiştirecektir. **DİKKAT:** DC bara voltajı, sadece sürücüye enerji verildiğinde ölçülebilir. Enerji verilen ekipmana servis verilmesi tehlikeli olabilir. Elektrik çarpması, yanma veya kontrol edilen ekipmanların istenmeden çalıştırılması sonucu ciddi yaralanmalar veya ölüm meydana gelebilir. NFPA 70E, ÇALIŞAN ÇALIŞMA ALANLARI İÇİN GÜVENLİK, içerisindeki Güvenlik ile ilgili uygulamaları takip edin. Enerji verilen ekipman üzerinde kesinlikle yalnız ÇALIŞMAYIN! • Hesaplamaları doğrulamak için baranın her iki yarısındaki voltajı ölçün. Eğer bara ölçümleri doğru değilse, güç arayüz kartı ve/veya invertör güç kaynağı kartını değiştirin.
10130 10230 10330	I1 Curr Offset I2 Curr Offset I3 Curr Offset	Alarm 1				Herhangi bir faz için hesaplanan akım ofseti, beklenenden büyüktür. • İnvertör test noktasını okuyan akım sensörü ofsetini ve güç kaynağını kontrol edin. Gerekirse, akım sensörünü değiştirin. • Eğer bu problem devam ederse, invertör güç kaynağı kartını ve/veya güç kademesi arayüz kartını değiştirin.
10131 10231 10331	I1 Fault Q Full I2 Fault Q Full I3 Fault Q Full	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Hata kuyruğu dolu. Kuyrukta en az üç başka hata var. Mevcut hataların bulunması ve silinmesi sıradaki ek hatalar için boşluk yaratacaktır (varsa). Bu hata normal enerji kesme sıralamasında meydana gelebilir.
10132 10232 10332	I1 Incompat PS I2 Incompat PS I3 Incompat PS	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Sürücü AC girişinde uygun olmayan bir güç kaynağı tespit etmiştir. • Güç kaynağını kontrol edin ve eğer hatalıysa değiştirin. • Eğer güç kaynağı doğruysa, kontrol kartını yeniden yerleştirin. • Eğer bu problem devam ederse, invertör güç kaynağı kartını veya güç kademesi arayüz kartını değiştirin.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
10134 10234 10334	I1 UBrd Fault I2 UBrd Fault I3 UBrd Fault	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			U, V veya W fazı geçit sürücü kartındaki güç kaynağında arıza. • Eğer bu hata sadece bu fazda meydana gelmişse, ilgili geçit sürücü kartını değiştirin. • Eğer bu hata üç fazın tamamında meydana gelmişse, geçit sürücü kartlarını besleyen invertör güç kaynağı kartındaki 24 V güç kaynağını kontrol edin ve gerekirse invertör güç kaynağı kartını değiştirin.
10135 10235 10335	I1 VBrd Fault I2 VBrd Fault I3 VBrd Fault					
10136 10236 10336	I1 WBrd Fault I2 WBrd Fault I3 WBrd Fault					
10137 10237 10337	I1 Cur Offset U I2 Cur Offset U I3 Cur Offset U	Alarm 1				Sürücü çalışır durumda değilken, U, V veya W fazı için akım sensörü sıfır değerini okumamaktadır (invertör sınıflandırma (nominal) akımının %1'inden fazla). • İnvertör test noktasını okuyan akım sensörü ofsetini ve güç kaynağını kontrol edin. Gerekirse, akım sensörünü değiştirin. • Eğer bu problem devam ederse, invertör güç kaynağı kartını ve/veya güç kademesi arayüz kartını değiştirin.
10138 10238 10338	I1 Cur Offset V I2 Cur Offset V I3 Cur Offset V					
10139 10239 10339	I1 Cur Offset W I2 Cur Offset W I3 Cur Offset W					

Konvertör (Port 11) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük)

Aşağıdaki tablo Konvertöre özel hataların ve alarmların bir listesini, hata veya alarm tipini, sürücü hatası oluştuğunda yapılacak işlemleri, hatayı veya alarmı (geçerliyse) yapılandırmak için kullanılan parametreleri, bir açıklamayı ve işlemi (geçerli olan yerlerde) içerir. Bu hatalar ve alarmlar sadece Pano 8 sürücüler ve daha büyükleri için geçerlidir.

Tablo 13 – Konvertör Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamalar ve İşlemler

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
11101 11201 11301	C1 Precharge C2 Precharge C3 Precharge	Alarm 1 Sıfırlanamaz Hata	 Serbest Duruş			1. AC giriş voltajı 50…300 V (400 V sürücüler için) veya 50…400 V (600 V sürücüler için) aralığındadır. Ön şarj AC giriş voltajı 300 V veya 400 V değerine ulaştığında başlar. 2. Sürücü 12 saniyeden daha uzun süre ön şarj durumunda kalmıştır. "C*n* Precharge" alarmı 30 saniyeden daha uzun süre devam ederse, sürücü arıza verecektir. Enerji verme veya bir hata sıfırlaması sonrasında konvertör, müşteri tarafından tedarik edilen yardımcı bir güç kaynağı kullanılması durumunda bir alarm durumunu engellemek için AC giriş voltajı 50 V değerini geçene kadar voltaj ile ilgili bir alarm vermeyecektir. 3. DC bara açık devre testi sürekli devam ediyor olabilir. Bu test 10 saniyeden daha uzun devam ederse, 144/244 "C*n* DC Bus Open" event'i meydana gelecektir. Alarm: • [C*n* L12 Line Volt], [C*n* L23 Line Volt] ve [CV L31 Line Volt] (port 11) parametrelerindeki hat voltajını kontrol edin. • [C*n* L1 Phase Curr], [C*n* L2 Phase Curr] ve [C*n* L3 Phase Curr] (port 11) parametrelerindeki faz akımını ve [C*n* DC Bus Volt] (port 11) parametresindeki bara voltajını kontrol edin. Giriş akımı, giriş voltajı ve bara voltajı algılamanın tümü konvertör geçidi ateşleme kartında gerçekleştirilir. Eğer bu alarm devam ederse, konvertör geçidi ateşleme kartını değiştirin. Hata: • Akım transdüserlerinin hepsinin arıza yapmadığını kontrol edin. Gerekirse, üç akım transdüserinin tamamını değiştirin. • DC giriş indüktöründe arıza olmadığını doğrulayın. Gerekirse, DC bağlantı bobinini değiştirin. • Konvertör hattı ve DC bara kablolamasının bağlı olduğunu doğrulayın. • Kapasitör grubunun doğru takıldığını ve bağlandığını doğrulayın.
11102 11202 11302 11103 11203 11303 11104 11204 11304	C1 Phase Loss L1 C2 Phase Loss L1 C3 Phase Loss L1 C1 Phase Loss L2 C2 Phase Loss L2 C3 Phase Loss L2 C1 Phase Loss L3 C2 Phase Loss L3 C3 Phase Loss L3	Alarm 1				AC fazlar arası voltajların dengesi bozuktur, bu da bir açık AC giriş fazını işaret etmektedir. • Giriş AC kaybını kontrol edin. • AC giriş kablolamasının uygun şekilde bağlandığını doğrulayın. • Konvertör ateşleme kartına giden kablo demetini gevşek bağlantılara ve/veya hasara karşı kontrol edin. Gerekirse, konvertör ateşleme kartı kablo demetini değiştirin.
11111 11211 11311	C1 SCR OvrTemp C2 SCR OvrTemp C3 SCR OvrTemp	Alarm 1 Sıfırlanabilir Hata	 Serbest Duruş		Y	Eğer hesaplanan SCR sıcaklığı 125°C değerini geçerse ve hesaplanan SCR sıcaklığı 135°C değerini geçerse bir alarm meydana gelir. • Soğutma problemlerini kontrol edin – heatsink (soğutucu) soğutma fanı yavaş çalışmaktadır, pano filtresi veya heatsink (soğutucu) kanatçıkları kirlidir veya ortam sıcaklığı çok yüksektir.
11112 11212 11312	C1 HS OvrTemp C2 HS OvrTemp C3 HS OvrTemp	Alarm 1 Sıfırlanabilir Hata	 Serbest Duruş		Y	Heatsink (soğutucu) sıcaklığı 95°C değerini aştığında bir alarm ve heatsink (soğutucu) sıcaklığı 100°C değerini geçtiğinde bir hata meydana gelir. • NTC'yi kısa devreye karşı kontrol edin ve bağlı olduğunu doğrulayın. • Soğutma problemlerini kontrol edin – heatsink (soğutucu) soğutma fanı yavaş çalışmaktadır, pano filtresi veya heatsink (soğutucu) kanatçıkları kirlidir veya ortam sıcaklığı çok yüksektir.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
11113 11213 11313	C1 TVSS Blown C2 TVSS Blown C3 TVSS Blown	Alarm 1				MOV bloğu geçici voltaj düşürme sisteminin (TVSS) atmış olduğu raporunu vermektedir. • MOV kablo demetini gevşek bağlantılara ve/veya hasara karşı kontrol edin ve gerekirse değiştirin. • MOV bloğunu değiştirin. • Eğer MOV bloğu atmamışsa ve kablo demeti uygun bir şekilde bağlanmışsa ve hasar görmemişse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11114 11214 11314	C1 Blower Speed C2 Blower Speed C3 Blower Speed	Alarm 1				Konvertör soğutma fanı normal çalışma hızının altında çalışmaktadır. • Fanda kir olup olmadığını kontrol edin. Gerekirse, fanı ve muhafazasını temizleyin. • Fandaki ses seviyesini kontrol edin, bu motor yatak arızası olup olmadığını gösterir. • Fan gücünün ve geri besleme bağlantılarının gevşek olmadığını veya kesilmiş olmadığını doğrulayın. • Gerekirse fanı değiştirin.
11115 11215 11315	C1 Line Dip C2 Line Dip C3 Line Dip	Alarm 1 Sıfırlanabilir Hata	 Serbest Duruş		Y 	Bara voltajı, P451 [Pwr Loss A Level] ya da P454 [Pwr Loss B Level] (port 0) parametrelerinde belirtilen değer eksi 20 voltun altına düşmüştür. Konvertör ana kontrol kartı ile haberleşme kurana kadar, bu değer konvertör bara belleğinin 180 V altında gelecektir. Konvertör, mevcut AC giriş voltajı için DC bara voltajının nominal değeri P12 [DC Bus Memory] (port 0) parametresindeki değere 60 volt yaklaşana dek SCR'leri ateşlemeyi durdurur. Eğer giriş voltajı düşüş durumu 60 saniyeden daha fazla sürerse alarm bir hata durumuna gelir. • Güç kablolama bağlantılarını doğrulayın. • Gerçek DC bara voltajını, [C*n* DC Bus Volt] parametresinde gösterilen değer ile karşılaştırın. Eğer değerler farklıysa, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11116 11216 11316	C1 Minimum Line C2 Minimum Line C3 Minimum Line	Alarm 1				AC giriş voltajı 280 V (400 V sürücü için)/400 V (600 V sürücü için) değerinin altındadır. • AC giriş voltajı bu alarmdan kurtulmak için 320 V/440 V değerini geçmelidir.
11117 11217 11317	C1 Line Freq C2 Line Freq C3 Line Freq	Alarm 1 Sıfırlanabilir Hata	 Serbest Duruş		 	Ölçülen giriş frekansı aralık dışındadır (40 Hz altında veya 65 Hz üzerinde). Bu alarm, eğer durum 30 saniyeden daha uzun sürerse hataya dönüşecektir. • Gelen frekansı kontrol edin. • Konvertör ateşleme kartına giden kablo demetini gevşek bağlantılara ve/veya hasara karşı kontrol edin ve gerekirse değiştirin. • Eğer kablo demeti uygun şekilde bağlanmışsa ve hasar görmemişse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11118 11218 11318	C1 Single Phase C2 Single Phase C3 Single Phase	Alarm 1 Sıfırlanabilir Hata	 Serbest Duruş		 	Konvertöre, sadece AC fazı L1-L2 bulunuyorken tek fazlı modda istenmeden enerji verilmiştir. İstenmeyen tek fazlı mod, sadece AC giriş voltajının ilk uygulaması sırasında tespit edilmiştir. Konvertör tek fazlı moda girdikten sonra 3 fazlı voltajın uygulanması tek fazlı alarmı bir hataya dönüştürecektir. • Tek fazlı modda bir sürücüye sadece tek faz uygulandığını doğrulayın.
11134 11234 11334	C1 Overcurrent C2 Overcurrent C3 Overcurrent	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			AC giriş akımı tepe değeri 5 hat çevrimi boyunca 3000A değerini açmıştır. • Akım transdüserlerinin bağlı olduğunu doğrulayın. • Konvertör ateşleme kartına giden kablo demetini gevşek bağlantılara veya hasara karşı kontrol edin ve gerekirse değiştirin. • Eğer akım transdüserleri uygun şekilde bağlanmışsa ve ateşleme kartı için kablo demeti normalse, konvertör ateşleme kartını değiştirin. • Açık SCR veya DC bara kısa devresi olup olmadığını kontrol edin.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
11135 11235 11335	C1 Ground Fault C2 Ground Fault C3 Ground Fault	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Konvertör giriş toprak akımı (tepe değeri) P16 [Gnd Cur Flt Lvl] (port 11) içerisinde ayarlanmış olan eşik değeri 5 çevrim boyunca aşılmıştır. Bir faz, topraklama veya DC bara arasında sürücü içerisinde olası bir dahili kısa devre meydana gelmiş olabilir. • Akım transdüseri kablo demetinin konvertör ateşleme kartına bağlı olduğunu ve düzgün çalıştığını doğrulayın. Gerekirse, üç akım transdüserinin (CT'ler) tamamını değiştirin. • Eğer akım transdüseri kablo demeti bağlıysa ve CT'ler düzgün bir şekilde çalışıyorsa, konvertör ateşleme kartını değiştirin. • Fazlar arasında bir dengesizlik olup olmadığını kontrol etmek için, [C*n* L1 Phase Curr], [C*n* L2 Phase Curr] ve [C*n* L3 Phase Curr] (port 11) parametrelerindeki giriş fazı akımı değerlerini kontrol edin. [C*n* Gnd Current] (port 11), faz akımlarına dayalı olarak hesaplanan (ölçülen değil) topraklama akımıdır. Gerekirse, sürücüye enerji verilmesi sırasında topraklama hatası meydana geliyorsa eğilim belirlemeyi kullanın.
11136 11236 11336	C1 HS NTC Open C2 HS NTC Open C3 HS NTC Open	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Konvertör heatsink (soğutucu) NTC açıktır. Heatsink (soğutucu) NTC konvertör heatsink (soğutucusuna) monte edilmiştir ve konvertör ateşleme kartına kablolanmıştır. Heatsink (soğutucu) sıcaklığı -40°C altında olduğunda açık bir NTC olduğu varsayılır. • NTC kablo demetinde gevşek bağlantı ve hasar olup olmadığını kontrol edin. • NTC direncini ölçün ve aralık içerisinde olduğunu doğrulayın. • Eğer NTC kablo demeti ve direnç ölçümü normalse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11137 11237 11337	C1 HS NTC Short C2 HS NTC Short C3 HS NTC Short	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Konvertör heatsink (soğutucu) NTC'de kısa devre vardır. Heatsink (soğutucu) NTC konvertör heatsink (soğutucusuna) monte edilmiştir ve konvertör ateşleme kartına kablolanmıştır. Heatsink (soğutucu) sıcaklığı 200°C üzerinde olduğunda NTC'de kısa devre olduğu varsayılır. • NTC kablo demetinde gevşek bağlantı ve hasar olup olmadığını kontrol edin. • NTC direncini ölçün ve aralık içerisinde olduğunu doğrulayın. • Eğer NTC kablo demeti ve direnç ölçümü normalse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11138 11238 11338	C1 Brd OvrTemp C2 Brd OvrTemp C3 Brd OvrTemp	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Ateşleme kartında aşırı sıcaklık bulunmaktadır. Bu hata ateşleme kartı sıcaklığı 70°C üzerinde olduğunda meydana gelir. • Kabin fanı kablolama demetini gevşek bağlantılara veya hasara karşı kontrol edin ve çalıştığından emin olun. Gerekirse, fan kablo demetini ve/veya fanı değiştirin. • Ortam sıcaklığını azaltın. • Konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11139 11239 11339	C1 Brd NTC Open C2 Brd NTC Open C3 Brd NTC Open	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Konvertör ateşleme kartı NTC açıktır. Sıcaklık -40°C altında olduğunda açık bir NTC olduğu varsayılır. • Konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11140 11240 11340	C1 Brd NTC Short C2 Brd NTC Short C3 Brd NTC Short	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Konvertör ateşleme kartı NTC'de kısa devre vardır. Sıcaklık 200°C üzerinde olduğunda NTC'de kısa devre olduğu varsayılır. • Konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11141 11241 11341	C1 Power Supply C2 Power Supply C3 Power Supply	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bir güç kaynağı giriş voltajı (24 V giriş ve/veya +/-12 V dahili besleme) kabul edilen aralığın dışında çalışmaktadır. • Konvertör ateşleme kartına giden giriş gücünü kontrol edin. Aşağıdaki eşik değerler kullanılır: +24 V, 20.1 V altında +12 V, 10.0 V altında +12 V, 15.0 V üzerinde -12 V, -10.0 V üzerinde • Eğer güç kaynağı voltajı kabul edilen aralık içerisindeyse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
11142 11242 11342	C1 Comm Loss C2 Comm Loss C3 Comm Loss	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Konvertör ateşleme kartı ana kontrol kartı ile haberleşmeyi (güç kademesi arayüz kartı aracılığıyla) kaybetmiştir. Haberleşme hatasının ana nedeni çözümlendiğinde, bu hatayı temizlemek için güç yeniden verilmelidir veya bir sürücü sıfırlanmalıdır.  **DİKKAT:** Optik iletim ekipmanı kullanılırken gözlerde kalıcı yaralanma riski bulunmaktadır. Bu ürün yoğun ışık ve görünmez radyasyon yaymaktadır. Fiber optik portlarına veya fiber optik kablo konnektörlerine doğrudan bakmayın. Fiber optik kabloları çıkarmadan önce sürücüden gücü kesin. • Fiber optik kablolarının alıcılara düzgün bir şekilde bağlanmış olduğunu doğrulayın. • Alıcıların portlara düzgün bir şekilde yerleştirilmiş olduğunu doğrulayın. • Fiber optik kablonun kırılmamış veya çatlamamış olduğunu doğrulayın. • Gücün fiber optik arayüz kartı, ateşleme kartı ve güç kademesi arayüz kartına uygulandığını doğrulayın. Gerekirse, fiber optik arayüz, ateşleme kartı ve/veya güç kademesi arayüz kartını değiştirin.
11143 11243 11343	C1 Firmware Flt C2 Firmware Flt C3 Firmware Flt	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Bir aygıt yazılımı hatası meydana gelmiştir. • Sürücüyü sıfırlayın. Eğer bu hata devam ederse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11144 11244 11344	C1 DC Bus Open C2 DC Bus Open C3 DC Bus Open	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			SCR artmaya başladığında DC bara voltajı 12 V (400 V sürücüler için) veya 20 V (600 V sürücüler için) değerinin üzerinde çıkmamıştır. Bu durumda, konvertör bir hata vermeden önce yaklaşık 10 saniye boyunca SCR'leri açmaya çalışacaktır. İlk tekrar denemeden sonra 101/201 "C*n* Precharge" event'i verilmiştir. • Akım transdüserlerinin hepsinin arıza yapmadığını kontrol edin. Gerekirse, üç akım transdüserinin tamamını değiştirin. • DC giriş indüktöründe arıza olmadığını doğrulayın. Gerekirse, DC bağlantı bobinini değiştirin. • Konvertör hattı ve DC bara kablolamasının bağlı olduğunu doğrulayın. • Kapasitör grubunun doğru takıldığını ve bağlandığını doğrulayın.
11145 11245 11345	C1 DC Bus Short C2 DC Bus Short C3 DC Bus Short	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Akım tepe değeri ön şarj sıralaması sırasında konvertör akım değerinin %150'sini geçmiştir. Şarj akımı tepe değeri normalde konvertör akım değerinin %50'si ile sınırlandırılmıştır. • Dahili ve harici olarak bir DC bara kısa devresi olup olmadığını kontrol edin. • Konvertör ateşleme kartındaki P10'a giden kablo demetinin bağlı ve hasar görmemiş olduğunu doğrulayın. Gerekirse kabloları değiştirin. • Kapasitör grubunun doğru takıldığını ve bağlandığını doğrulayın. • IGBT kısa devresi olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse değiştirin.
11146 11246 11346	C1 CT Harness C2 CT Harness C3 CT Harness	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Akım transdüseri (CT) kablo demeti bağlantı kaybı tespit edilmiştir. • CT kablo demetinde hasar olmadığını ve konvertör ateşleme kartındaki P6'ya bağlı olduğunu kontrol edin. Gerekirse kablo demetini değiştirin. • Eğer bu problem devam ederse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11147 11247 11347	C1 LFuse Harness C2 LFuse Harness C3 LFuse Harness	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Bir hat sigortası kablo demeti bağlantı kaybı tespit edilmiştir. • Hat sigortası kablo demetinde hasar olmadığını ve konvertör ateşleme kartındaki P7'ye bağlı olduğunu kontrol edin. Gerekirse kablo demetini değiştirin. • Eğer bu problem devam ederse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
11148 11248 11348	C1 Line Fuse L1 C2 Line Fuse L1 C3 Line Fuse L1	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Faz *n*'nin giriş sigortası yanmıştır. • Sigortayı kontrol edin ve gerekirse değiştirin. • Faz 1 için giriş sigortası kablo demetinde hasar olmadığını ve konvertör ateşleme kartındaki P7'ye bağlı olduğunu kontrol edin. Gerekirse kablo demetini değiştirin. • Eğer bu problem devam ederse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11149 11249 11349	C1 Line Fuse L2 C2 Line Fuse L2 C3 Line Fuse L2					
11150 11250 11350	C1 Line Fuse L3 C2 Line Fuse L3 C3 Line Fuse L3					
11157 11257 11357	C1 BFuse Harness C2 BFuse Harness C3 BFuse Harness	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Bara sigortası kablo demeti bağlantı kaybı tespit edilmiştir. • Bara sigortası kablo demetini kontrol edin ve gerekirse değiştirin. • Eğer bu problem devam ederse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11158 11258 11358	C1 BFuse Pos C2 BFuse Pos C3 BFuse Pos	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			DC+ bara sigortası atmıştır. • DC+ bara sigortası ve kablo demetini kontrol edin ve gerekirse değiştirin. • Eğer bu problem devam ederse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11159 11259 11359	C1 BFuse Neg C2 BFuse Neg C3 BFuse Neg	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			DC- bara sigortası atmıştır. • DC- bara sigortası ve kablo demetini kontrol edin ve gerekirse değiştirin. • Eğer bu problem devam ederse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11160 11260 11360	C1 Command Stop C2 Command Stop C3 Command Stop	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Ana kontrol kartı, konvertör ateşleme kartına asimetrik bir bara durumu nedeniyle durdurma komutu vermiştir. • DC bara bağlantılarını ve kablolamayı kontrol edin.
11161 11261 11361	C1 AC Line High C2 AC Line High C3 AC Line High	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			AC giriş voltajı 565 V (400 V sürücüler için) veya 815 V (600 V sürücüler için) değerini aşmıştır, bu nominal bara voltajı olarak 799 VDC (400 V sürücüler için) veya 1150 VDC (600 V sürücüler için) değerine karşılık gelir. Bu hata, özellikle bir 400 V sürücü yanlışlıkla bir 600 V sisteme yerleştirildiğinde kapasitör grubunu aşırı voltaj durumundan korumak için kullanılmaktadır. • Giriş voltajını doğrulayın.
11162 11262 11362	C1 Line Loss C2 Line Loss C3 Line Loss	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	AC giriş kaybı meydana gelmiştir. • AC girişinin düşük voltaj veya enerji kesintisine karşı izleyin.
11163 11263 11363	C1 Fault Q Full C2 Fault Q Full C3 Fault Q Full	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Hata kuyruğu dolu. Kuyrukta en az üç başka hata var. • Mevcut hataların bulunması ve silinmesi sıradaki ek hatalar için boşluk yaratacaktır (varsa).

Ön Şarj (Port 11) Hataları ve Alarmları (Pano 8 ve Daha Büyük)

Aşağıdaki tablo Ön Şarja özel hataların ve alarmların bir listesini, hata veya alarm tipini, sürücü hatası oluştuğunda yapılacak işlemleri, hatayı veya alarmı (geçerliyse) yapılandırmak için kullanılan parametreleri, bir açıklamayı ve işlemi (geçerli olan yerlerde) içerir. Bu hatalar ve alarmlar sadece Pano 8 sürücüler ve daha büyükleri için geçerlidir.

Tablo 14 – Konvertör Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamalar ve İşlemler

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
11101 11201 11301	P1 Precharge P2 Precharge P3 Precharge	Alarm 1				DC bara delta voltajı (Vbus_in – Vbus_out), yük ayırıcı kompakt şalter (MCS) açık olduğunda 25 V'tan büyüktür. Ön Şarj Hatası mevcut olduğunda, bu alarm bastırılır.
		Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			DC bara voltajı, yük ayırıcı kompakt şalteri (MCS) süre aşımı içinde kapatmak için gerekli tüm koşulları karşılayamadı. 1. DC bara girişi aşırı voltaj değil 2. DC bara girişi düşük voltaj değil 3. DC bara delta voltajı (Vbus_in – Vbus_out) 25 V'tan daha az
11115 11215 11315	P1 Bus Dip P2 Bus Dip P3 Bus Dip	Alarm 1				Sadece sürücü çevrimdışı ya da stand-alone modunda olduğunda meydana gelir. Bara voltajı, sürücünün bara belleğinden 180 V'tan daha fazla düşmüştür. Bara voltajı yeniden artarak sürücünün bara belleğine 60 V yaklaştığında alarm serbest bırakılır.
11119 11219 11319	P1 240 VAC Loss P2 240 VAC Loss P3 240 VAC Loss	Alarm 1				Sürücü inaktif durumdayken 240 VAC mevcut değil. 240 VAC Kayıp Hatası mevcut olduğunda, bu alarm bastırılır.
		Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Aktif durumdayken 240 VAC kaybedildi. Sürücü durmadığında, örneğin yük ayırıcı kompakt şalter (MCS) açılır ya da kapanırken ya da kapalı olduğunda aktif durum.
11120 11220 11320	P1 240 V AC Discon P2 240 V AC Discon P3 240 V AC Discon	Alarm 1				Ön şarj kontrol cihazı hazır durumda olduğunda 240 VAC ayırma açıktır (MCS kapalı değil).
11121 11221 11321	P1 Bus Undervolt P2 Bus Undervolt P3 Bus Undervolt	Alarm 1				Yük ayırıcı kompakt şalter (MCS) açık iken giriş bara voltajı 400 VDC'nin altındadır. Histerezis seviyesi 420 VDC. Bara Düşük Voltaj Hatası mevcut olduğunda, bu alarm bastırılır.
		Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Yük ayırıcı kompakt şalter (MCS) kapalı iken bara giriş voltajı 400 V'un altına düştü. Histerezis seviyesi 420 V'ta. Sistem SMPS, 340 VDC civarında kesilir.
11122 11222 11322	P1 Bus Overvolt P2 Bus Overvolt P3 Bus Overvolt	Alarm 1				Giriş bara gerilimi 820 VDC'yi aşar. Histerezis seviyesi 800 VDC.
11123 11223 11323	P1 Door Open P2 Door Open P3 Door Open	Alarm 1				Kapı kapatma kontağı açıktır.
11130 11230 11330	P1 MCS ShuntTrip P2 MCS ShuntTrip P3 MCS ShuntTrip	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Yük ayırıcı kompakt şalter (MCS) yardımcı kontağı, açtırma bobininin aktivasyonunu takip eden 1 saniye içinde açılmadı.
11131 11231 11331	P1 MCS CloseFail P2 MCS CloseFail P3 MCS CloseFail	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Yük ayırıcı kompakt şalter (MCS) yardımcı kontağı, kapatma bobininin aktivasyonunu takip eden 2 saniye içinde kapanmadı.
11132 11232 11332	P1 MCSAuxContact P2 MCSAuxContact P3 MCSAuxContact	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Yük ayırıcı kompakt şalter (MCS) yardımcı kontağı, MCS kapalı iken açıktı ya da MCS açık iken kapalıydı. Eğer MCS Kapanmadı Hatası mevcutsa, bu hata rapor edilmez.
11133 11233 11333	P1 MCS Closed P2 MCS Closed P3 MCS Closed	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Kapalı olduğunda yük ayırıcı kompakt şalter (MCS) üzerindeki voltaj 10 V'u aştı.
11138 11238 11338	P1 Brd Overtemp P2 Brd Overtemp P3 Brd Overtemp	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Ateşleme kartında aşırı sıcaklık bulunmaktadır. Bu hata ateşleme kartı sıcaklığı 70°C üzerinde olduğunda meydana gelir. • Kabin fanı kablolama demetini gevşek bağlantılara veya hasara karşı kontrol edin ve çalıştığından emin olun. Gerekirse, fan kablo demetini ve/veya fanı değiştirin. • Ortam sıcaklığını azaltın. • Konvertör ateşleme kartını değiştirin.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
11139 11239 11339	P1 Brd NTC Open P2 Brd NTC Open P3 Brd NTC Open	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Konvertör ateşleme kartı NTC açıktır. Sıcaklık -40°C altında olduğunda açık bir NTC olduğu varsayılır. • Konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11140 11240 11340	P1 Brd NTC Short P2 Brd NTC Short P3 Brd NTC Short	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Konvertör ateşleme kartı NTC'de kısa devre vardır. Sıcaklık 200°C üzerinde olduğunda NTC'de kısa devre olduğu varsayılır. • Konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11141 11241 11341	P1 Power Supply P2 Power Supply P3 Power Supply	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bir güç kaynağı giriş voltajı (24 V giriş ve/veya +/-12 V dahili besleme) kabul edilen aralığın dışında çalışmaktadır. • Konvertör ateşleme kartına giden giriş gücünü kontrol edin. Aşağıdaki eşik değerler kullanılır: +24 V, 20.1 V altında +12 V, 10.0 V altında +12 V, 15.0 V üzerinde -12 V, -10.0 V üzerinde • Eğer güç kaynağı voltajı kabul edilen aralık içerisindeyse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11142 11242 11342	P1 Comm Loss P2 Comm Loss P3 Comm Loss	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Konvertör ateşleme kartı ana kontrol kartı ile haberleşmeyi (güç kademesi arayüz kartı aracılığıyla) kaybetmiştir. Haberleşme hatasının ana nedeni çözümlendiğinde, bu hatayı temizlemek için güç yeniden verilmelidir veya bir sürücü sıfırlanmalıdır. **DİKKAT:** Optik iletim ekipmanı kullanılırken gözlerde kalıcı yaralanma riski bulunmaktadır. Bu ürün yoğun ışık ve görünmez radyasyon yaymaktadır. Fiber optik portlarına veya fiber optik kablo konnektörlerine doğrudan bakmayın. Fiber optik kabloları çıkarmadan önce sürücüden gücü kesin. • Fiber optik kablolarının alıcılara düzgün bir şekilde bağlanmış olduğunu doğrulayın. • Alıcıların portlara düzgün bir şekilde yerleştirilmiş olduğunu doğrulayın. • Fiber optik kablonun kırılmamış veya çatlamamış olduğunu doğrulayın. • Gücün fiber optik arayüz kartı, ateşleme kartı ve güç kademesi arayüz kartına uygulandığını doğrulayın. Gerekirse, fiber optik arayüz, ateşleme kartı ve/veya güç kademesi arayüz kartını değiştirin.
11143 11243 11343	P1 Firmware Flt P2 Firmware Flt P3 Firmware Flt	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Bir aygıt yazılımı hatası meydana gelmiştir. • Sürücüyü sıfırlayın. Eğer bu hata devam ederse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11145 11245 11345	P1 DC Bus Short P2 DC Bus Short P3 DC Bus Short	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Akım tepe değeri ön şarj sıralaması sırasında konvertör akım değerinin %150'sini geçmiştir. Şarj akımı tepe değeri normalde konvertör akımının %50'si ile sınırlandırılmıştır. • Dahili ve harici olarak bir DC bara kısa devresi olup olmadığını kontrol edin. • Konvertör ateşleme kartındaki P10'a giden kablo demetinin bağlı ve hasar görmemiş olduğunu doğrulayın. Gerekirse kabloları değiştirin. • Kapasitör grubunun doğru takıldığını ve bağlandığını doğrulayın. • IGBT kısa devresi olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse değiştirin.
11157 11257 11357	P1 BFuse Harness P2 BFuse Harness P3 BFuse Harness	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Bara sigortası kablo demeti bağlantı kaybı tespit edilmiştir. • Bara sigortası kablo demetini kontrol edin ve gerekirse değiştirin. • Eğer bu problem devam ederse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11158 11258 11358	P1 BFuse Pos P2 BFuse Pos P3 BFuse Pos	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			DC+ bara sigortası atmıştır. • DC+ bara sigortası ve kablo demetini kontrol edin ve gerekirse değiştirin. • Eğer bu problem devam ederse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.

Event No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
11159 11259 11359	P1 BFuse Neg P2 BFuse Neg P3 BFuse Neg	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			DC- bara sigortası atmıştır. • DC- bara sigortası ve kablo demetini kontrol edin ve gerekirse değiştirin. • Eğer bu problem devam ederse, konvertör ateşleme kartını değiştirin.
11160 11260 11360	P1 Command Stop P2 Command Stop P3 Command Stop	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Ana kontrol kartı, konvertör ateşleme kartına asimetrik bir bara durumu nedeniyle durdurma komutu vermiştir. • DC bara bağlantılarını ve kablolamayı kontrol edin.
11163 11263 11363	P1 Fault Q Full P2 Fault Q Full P3 Fault Q Full	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Hata kuyruğu dolu. Kuyrukta en az üç başka hata var. • Mevcut hataların bulunması ve silinmesi sıradaki ek hatalar için boşluk yaratacaktır (varsa).

N-1 ve Yeniden Belirleme (Re-Rate) Fonksiyonları

N-1 özelliği, Pano 9 ve daha büyük sürücülerde mevcuttur. Bu özellik, paralel invertör/konvertör sürücü gruplarından birinin arıza yapması durumunda sürücünün düşük akım limitlerinde çalışmasına olanak verir.

N harfi, sürücüdeki sürücü gruplarının sayısını temsil eder. Örneğin bir pano 9 sürücü iki sürücü grubuna sahiptir, bu durumda N = 2 olur. N-1 özelliğini kullanan bir Pano 9 sürücü, bir sürücü grubu ile çalışıyor olacaktır, yani N-1 = 1 olur.

N-1 özelliği, sürücünün gücünü değiştirmez. Hasarlı invertör/konvertör sürücü grubu onarılana ya da tekrar monte edilene dek sürücü üzerinde geçici çıkış kısıtlamaları uygulamak için kullanılan bir yoldur. Bazı müşteriler, daha güçlü invertör/konvertör gruplarına sahip olmak için sürücülerinin normalden büyük olmasını seçebilirler.

Yeniden güç belirleme fonksiyonu, sürücünün gücünün değiştirilmesine olanak verir. Bu prosedür, uzun süreli değişiklikler yapılırken kullanılır.

Integrated Motion on EtherNet/IP ile N-1 ve Yeniden Güç Belirleme

Bu özellikler, sürücü Integrated Motion on EtherNet/IP modunda iken kullanılamaz. Bu özelliklere ihtiyaç duyulması halinde, sürücüyü EtherNet/IP ağından ayırın, N-1 ya da Yeniden Güç belirleme prosedürünü gerçekleştirin ve sürücüyü ağa tekrar bağlayın.

N-1 Özelliğinin Kullanılması

Bu prosedür, bir invertör/konvertör grubunun arıza yapması nedeniyle sürücünün düşük limitlerde çalıştırılması için N-1 özelliğinin nasıl kullanılacağını açıklamaktadır.

ÖNEMLİ N-1 özelliğini kullanan bir sürücüye flash güncelleme uygulayamazsınız.

Grubun sökülmesi hakkındaki bilgiler ve AC girişli ve Ortak DC girişli PowerFlex 755 sürücüler ile ilgili genel güvenlik önlemleri için, PowerFlex 750-Serisi AC Sürücüler Montaj Talimatları, yayın 750-IN001'e bakın.

1. Sürücüye gelen tüm gücü kesin.
2. Arızalı sürücü grubunu ayırın ve kabinden sökün.

   Kontrol bölmesinin, arızalı sürücü grubundan alınarak geriye kalan sürücü gruplarından birine aktarılması gerekebilir. PowerFlex 750-Serisi AC Sürücüler Donanım Servis Kılavuzu, yayın 750-TG001'e bakın.
3. Sürücüye enerji verin.

   Sürücü grubu söküldüğünde, bir F360 "N-1 See Manual" hatası gösterilir.

4. Port 10, P21 [Effctv I Rating]'de gösterilen yeni güç değerini doğrulayın.

   Yeniden yapılandırmayı kabul etmek için Port 10, P20 [Recfg Acknowledg] parametresini 1 "Acknowledge" değerine ayarlayın.

5. Hatayı silmek için HIM'deki Durdur tuşuna basın.

   P20 [Recfg Acknowledg] parametresi otomatik olarak 0 "Ready" değerine döner.

   Alarm 322 "N-1 Operation" gösterilir ve sürücü bu yeniden yapılandırılmış durumda iken gösterilmeye devam eder.

6. Yeniden yapılandırılmış sürücüyü düşük akım ve güç limitleri ile çalıştırın.

Yeniden Güç Belirleme Özelliğinin Kullanılması

Bu prosedür, bir sürücü grubunun sökülmüş olması nedeniyle sürücüyü düşük bir güçte çalıştırmak için Yeniden Güç belirleme özelliğinin nasıl kullanılacağını açıklamaktadır.

1. Operatör Arayüzü Modülünü (HIM), DriveExecutive programını ya da DriveExplorer programını kullanarak sürücünün mevcut parametre ayarlarını kaydedin.
2. Sürücüye gelen tüm gücü kesin.



DİKKAT: Bir elektrik çarpması tehlikesini engellemek için, servis işlemi yapmadan önce bara kapasitörlerindeki voltajın tamamen boşaldığından emin olun. Güç modülünün ön tarafındaki DC+ ve DC- TESTPOINT soketlerinde DC bara voltajını ölçün.

3. Sökülmeyecek olan sürücü gruplarına giden bağlantılar da dahil tüm fiber optik kabloları, fiber arayüz kartından ayırın.
4. Seçilen sürücü grubunu kabinden sökün.
5. Sürücüye enerji verin.

   Tüm fiber optik kablolar ayrılmış olduğunda, "No İnvertörs" (İnvertör Yok) ve "No Konvertörs" (Konvertör Yok) port doğrulama hataları gösterilir.

6. HIM'de, hatayı onaylamak için FIX'e basın ve ardından teyit etmek için Enter'a basın.
7. Sürücüye gelen tüm gücü kesin. Devam etmeden önce bara kapasitörlerinin boşaldığından emin olun.
8. Fiber optik kabloları, fiber arayüz kartına tekrar bağlayın.
9. Sürücüye enerji verin.

   Sürücü grubu sökülmüş durumdayken, bir "One İnvertör" (Bir İnvertör) port doğrulama hatası gösterilir.

10. HIM'de, hatayı onaylamak için FIX'e basın ve ardından teyit etmek için Enter'a basın.

    Bir F361 "Rerate See Manual" hatası gösterilir.

11. Port 10, P21 [Effctv I Rating]'de gösterilen yeni güç değerini doğrulayın.

    Yeniden yapılandırmayı kabul etmek için Port 10, P20 [Recfg Acknowledg] parametresini 1 "Acknowledge" değerine ayarlayın.

ÖNEMLİ	Yeni güç değeri onaylandığında, sürücü parametreleri fabrika varsayılan değerlerine ayarlanır Sürücü parametrelerinin fabrika varsayılan değerlerine ayarlanmasına izin vermeyen bir durum varsa, P20 parametresini 1 "Acknowledge" değerine ayarlanması kabul edilmeyecektir. Bu durumlar sürücünün o anda çalışmasını, DeviceLogix'in o anda çalışmasını ya da sürücünün bir PLC ile haberleşmesini içerir.

12. Hatayı silmek için HIM'deki Durdur tuşuna basın.

    P20 [Recfg Acknowledg] parametresi otomatik olarak 0 "Ready" değerine döner.

13. Adım 1'de kaydedilen parametreleri indirmek için HIM indirme fonksiyonunu, DriveExecutive indirme fonksiyonunu ya da DriveExplorer indirme fonksiyonunu kullanın.

ÖNEMLİ	Bu adımı gerçekleştirmek için DriveExecutive'deki Compare Screen Copy fonksiyonunu ya da DriveExplorer'daki Error Check Download fonksiyonunu kullanmayın.

14. Yeniden yapılandırılmış sürücüyü düşük akım ve güç limitlerinde çalıştırın.

Bir Sürücü Grubu Eklemek ya da Değiştirmek için Yeniden Güç Belirleme Özelliğinin Kullanılması

Bu prosedür, bir sürücü grubunun eklenmiş olması nedeniyle sürücü gücünü arttırmak için Yeniden güç belirleme özelliğinin nasıl kullanılacağını açıklamaktadır. Örneğin, bir sürücü grubu onarılmıştır ve tekrar monte edilmektedir. Sürücü grubu söküldüğünde sürücü yeniden güçü belirlenmiş olduğundan, tam güç limitlerinde çalışması için tekrar yeniden güç belirlemesi gerekmektedir.

1. Operatör Arayüzü Modülünü (HIM), DriveExecutive programını ya da DriveExplorer programını kullanarak sürücünün mevcut parametre ayarlarını kaydedin.
2. Sürücüye gelen tüm gücü kesin.



DİKKAT: Bir elektrik çarpması tehlikesini engellemek için servis işlemi yapmadan önce bara kapasitöründeki voltajın tamamen boşaldığından emin olun. Güç modülünün ön tarafındaki DC+ ve DC- TESTPOINT soketlerinde DC bara voltajını ölçün.

3. Sürücü grubunu sürücüye ekleyin ve ardıl sırayla fiber arayüz kartına bağlayın.

4. Sürücüye enerji verin.

   Sürücü grubunun eklenmesi ile, port doğrulama hataları monte edilmiş sürücü gruplarının sayısını gösterir. Örneğin bir pano 9, "Two İnvertörs" (İki İnvertör) ve "Two Konvertörs" (İki Konvertör) hatasını gösterecektir.

5. HIM'de, hatayı onaylamak için FIX'e basın ve ardından teyit etmek için Enter'a basın.

   Bir F361 "Rerate See Manual" hatası gösterilir.

6. Port 10, P21 [Effctv I Rating]'de gösterilen yeni güç değerini doğrulayın.

   Yeniden yapılandırmayı kabul etmek için Port 10, P20 [Recfg Acknowledg] parametresini 1 "Acknowledge" değerine ayarlayın.

   ÖNEMLİ Yeniden yapılandırma onaylandığında, sürücü parametreleri fabrika varsayılan değerlerine ayarlanır Sürücü parametrelerinin fabrika varsayılan değerlerine ayarlanmasına izin vermeyen bir durum varsa, P20 parametresini 1 "Acknowledge" değerine ayarlanması kabul edilmeyecektir. Bu durumlar sürücünün o anda çalışmasını, DeviceLogix'in o anda çalışmasını ya da sürücünün bir PLC ile haberleşmesini içerir.

7. Hatayı silmek için HIM'deki Durdur tuşuna basın.

   P20 [Recfg Acknowledg] parametresi otomatik olarak 0 "Ready" değerine döner.

8. Adım 1'de kaydedilen parametreleri indirmek için HIM indirme fonksiyonunu, DriveExecutive indirme fonksiyonunu ya da DriveExplorer indirme fonksiyonunu kullanın.

   ÖNEMLİ Bu adımı gerçekleştirmek için DriveExecutive'deki Compare Screen Copy fonksiyonunu ya da DriveExplorer'daki Error Check Download fonksiyonunu kullanmayın.

9. Yeniden yapılandırılmış sürücüyü düşük akım ve güç limitlerinde çalıştırın.

Entegre EtherNet/IP (Port 13) Event'leri

Adaptör, adaptörün işletiminde meydana gelen önemli event'leri kaydetmek için bir event kuyruğuna sahiptir. Bu tür bir olay meydana geldiğinde, event'in sayısal kodundan ve bir zaman damgasından oluşan bir giriş event kuyruğuna dahil edilir. Event kuyruğunu PowerFlex 20-HIM-A6/-C6S HIM, DriveExplorer yazılımını (versiyon 6.01 ya da sonrası), DriveExecutive yazılımını (versiyon 5.01 ya da sonrası) ya da DPI Fault nesnesini kullanan diğer istemcileri kullanarak görüntüleyebilirsiniz. HIM'yi kullanarak event'lerin görüntülenmesine ve silinmesine ilişkin ayrıntılar için, PowerFlex 20-HIM-A6/-C6S HIM (Operatör Arayüzü Modülü) Kullanıcı Kılavuzu, yayın 20HIM-UM001'e bakın.

Event kuyruğundaki bir çok event, normal işletimde meydana gelir. Beklenmeyen haberleşme sorunları ile karşılaşırsanız, event'ler sorunun bulunmasında size ya da Rockwell Automation personeline yardımcı olabilir. Event kuyruğunda aşağıdaki event'ler görünebilir.

Tablo 15 – Adaptör Event'leri

Kod	Event	Açıklama
13001	No Event	Boş bir event kuyruğu girişinde görüntülenen metin.
13002	Device Power Up	Adaptöre güç verilmiştir.
13003	Device Reset	Adaptör sıfırlanmıştır.
13004	EEPROM CRC Error	EEPROM kontrol toplamı/CRC yanlıştır, bu da adaptör işlevselliğini sınırlar. Bu durumu silmek için varsayılan parametre değerleri yüklenmelidir.
13005	App Updated	Adaptör uygulama aygıt yazılımı, flash güncellenmiştir.
13006	Boot Updated	Adaptör ön yükleme aygıt yazılımı, flash güncellenmiştir.
13007… 13024	Rezerve	–

Tablo 16 – DPI Event'leri

Kod	Event	Açıklama
13025	DPI Manual Reset	Adaptör sıfırlanmıştır.
13026… 13028	Rezerve	–

Tablo 17 – Network Event'leri

Kod	Event	Açıklama
13029	Net Link Up	Adaptör için bir ağ bağlantısı mevcuttu.
13030	Net Link Down	Ağ bağlantısı adaptörden kaldırıldı.
13031	Net Dup Address	Adaptör, ağ üzerindeki diğer bir cihaz ile aynı IP adresini kullanıyor.
13032	Net Comm Fault	Adaptör, ağ üzerinde bir haberleşme hatası tespit etti.
13033	Net Sent Reset	Adaptör, ağdan bir sıfırlama aldı.
13034	Net IO Close	Ağdan adaptöre giden bir I/O bağlantısı kapandı.
13035	Net Idle Fault	Adaptör, ağdan "boş" paketler aldı.
13036	Net IO Open	Ağdan adaptöre giden bir I/O bağlantısı açıldı.
13037	Net IO Timeout	Ağdan adaptöre giden bir I/O bağlantısının süresi aşıldı.
13038	Net IO Size Err	Adaptör, yanlış boyutta bir I/O paketi aldı.
13039	PCCC IO Close	Adaptöre PCCC Kontrol mesajları gönderen cihaz, PCCC Kontrol Süre Aşımını sıfıra ayarladı.
13040	PCCC IO Open	Adaptör, PCCC Kontrol mesajları almaya başladı (PCCC Kontrol Süre Aşımı daha önceden sıfır haricinde bir değere ayarlanmıştı).
13041	PCCC IO Timeout	Adaptör, PCCC Kontrol Süre Aşımında daha uzun bir süre boyunca bir PCCC Kontrol mesajı almadı.
13042	Msg Ctrl Open	Ya CIP Kayıt ya da Grup nesnesindeki süre aşımı özelliği, adaptöre kontrol mesajları gönderilmesine olanak veren sıfır harici bir değer ile yazıldı.

Kod	Event	Açıklama
13043	Msg Ctrl Close	Ya CIP Kayıt ya da Grup nesnesindeki süre aşımı özelliği, adaptöre kontrol mesajları gönderilmesine olanak vermeyen bir sıfır değeri ile yazıldı.
13044	Msg Ctrl Timeout	Ya CIP Kayıt ya da Grup nesnesindeki süre aşımı özelliği, bu nesnelere olan erişimler arasında geçti.
13045	Peer IO Open	Adaptör ilk Eşdüzey I/O mesajını aldı.
13046	Peer IO Timeout	Adaptör, Eşdüzey I/O Süre Aşımından daha uzun bir süre boyunca bir Eşdüzey I/O mesajı almadı.
13047… 13054	Rezerve	–
13055	BOOTP Yanıtı	Adaptör, BOOTP isteğine yanıt aldı.
13056	E-mail Failed	Adaptör, istenen bir e-posta mesajını göndermeye çalışırken bir hata ile karşılaştı.
13057	Option Card Flt	Adaptör, genel bir hata durumu yaşadı (sadece sürücü).
13058	Module Defaulted	Adaptör, varsayılan değerlere ayarlandı.
13059	Net Bellek Yönetimi	Adaptör tampon sayaçları veya listeleri ile bir hatayla karşılaştı.

I/O Hataları ve Alarmları

Aşağıdaki tablo I/O ile ilgili hata ve alarmların bir listesini, hata veya alarm tipini, sürücü hata yaptığında yapılacak olan işlemi, hata veya alarmı yapılandırmak için kullanılan parametreyi (geçerliyse), açıklama ve işlemleri (geçerli olan yerlerde) içerir.

Tablo 18 – I/O Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamalar ve İşlemler

Event No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
*xx*000	Giriş Yok					
*xx*001	Analog In Loss	Yapılandırılabilir		P53/P63 [Anlg InX LssActn]		Analog giriş sinyali kaybolmuştur.
*xx*002	Motor PTC Trip	Yapılandırılabilir		P40 [PTC Cfg]		Motor PTC (Pozitif Sıcaklık Katsayısı) aşırı sıcaklığı.
*xx*005	Relay0 Life	Yapılandırılabilir		P106 [RO0 LifeEvntActn]		Önleyici bakım.
*xx*006	Relay1 Life	Yapılandırılabilir		P116 [RO1 LifeEvntActn]		Önleyici bakım.
xx010	Anlg Cal Chksum	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Analog kalibrasyon verisinden okunan kontrol toplamı, hesaplanan kontrol toplamına uymamaktadır. Opsiyon modülünü değiştirin.
*xx*058	Module Defaulted	Hata	Serbest Duruş			Modüle varsayılan değerleri yazma komutu verilmiştir.

(1) *xx* port numarasını göstermektedir. Açıklama için Hata ve Alarm Gösterim Kodları sayfa 297'e bakınız.

Safe Torque Off Hatası

Aşağıdaki tablo safe torque off'a özel hataları, sürücü hata verdiğinde yapılacak olan işlemi ve açıklamasını listeler.

Tablo 19 – Safe Torque Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamaları ve İşlemler

Event No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
*xx*000	Giriş Yok					
*xx*058	Module Defaulted	Hata	Serbest Duruş			Modüle varsayılan değerleri yazma komutu verilmiştir.

(1) *xx* port numarasını göstermektedir. Açıklama için Hata ve Alarm Gösterim Kodları sayfa 297'e bakınız.

ATEX Hataları

Aşağıdaki tablo ATEX'e özel hataları, sürücü hata verdiğinde yapılacak olan işlemi ve açıklamasını listeler.

Tablo 20 – ATEX Hata Tipleri, Açıklamaları ve İşlemleri

Event No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
*xx*011	PTC Aşırı Sıcaklık	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Motorda bir aşırı sıcaklık durumu tespit edildi, ya da sensör yolu kesildi.
*xx*012	PTC KısaDevre	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Sensör yolunda bir kısa devre durumu tespit edildi. Eğer hata silinemiyorsa, bağlı olan termik sensörün PTC türü olduğundan ve termostatik tür olmadığından emin olun.
*xx*013	ATX VoltajKaybı	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Olası donanım hasarı. Termik sensöre giden motorda kısa devre. Hatalı topraklama/koruma nedeniyle aşırı EMC gürültüsü.
*xx*014	TermostatAşırıSıcaklık	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Motorda bir aşırı sıcaklık durumu tespit edildi, ya da sensör yolu kesildi.

(1) *xx* ATEX seçeneğinin kurulu olduğu port numarasını gösterir.

Tek Artımlı Enkoder Hataları ve Alarmları

Aşağıdaki tablo enkodere özel hataların ve alarmların bir listesini, hata veya alarm tipini, sürücü hatası oluştuğunda yapılacak işlemleri, hatayı veya alarmı (geçerliyse) yapılandırmak için kullanılan parametreleri, açıklamayı ve işlemi (geçerli olan yerlerde) içerir.

Tablo 21 – Tek Artımlı Enkoder Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamaları ve İşlemler

Event No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
*xx*000	Open Wire	Yapılandırılabilir		P3 [Fdbk Loss Cfg]		Enkoder modülü tamamlayıcısı (A Not, B Not veya Z Not) ile aynı durumda olan bir giriş sinyali (A, B veya Z) tespit etmiştir. Açık kablo algılamasının çalışması için enkoder sinyalleri çift girişe sahip olmalıdır (tek uçlu değil). Z kanalı sadece devreye alındığında kontrol edilir. Bakınız P1 [Enkoder Cfg].
*xx*001	Phase Loss	Yapılandırılabilir		P3 [Fdbk Loss Cfg]		8 milisaniyelik bir süre boyunca 30 adetten daha fazla faz kaybı (açık kablo) event'i gerçekleşmiştir. Açık Kablo algılaması ile aynı sınırlamalar uygulanır.
*xx*002	Quadrature Loss (Karesel Kayıp)	Yapılandırılabilir		P3 [Fdbk Loss Cfg]		Kenar (edge) geçişleri aynı anda hem A hem de B enkoder kanallarında oluştuğunda, Quadrature loss (karesel kayıp) event'leri gerçekleşir. Bu hata 10 milisaniyelik süre boyunca 10 adetten daha fazla karesel kayıp event'i tespit edilirse gerçekleşecektir. Sadece P1 [Enkoder Cfg] içerisinde hem A hem de B kanalları kullanıldığında geçerlidir (Bit 1 "A Chan Only" değil).
*xx*058	Module Defaulted	Hata	Serbest Duruş			Modüle varsayılan değerleri yazma komutu verilmiştir.

(1) *xx* port numarasını göstermektedir. Açıklama için Hata ve Alarm Gösterim Kodları sayfa 297'e bakınız.

Çift Artımlı Enkoder Hataları ve Alarmları

Aşağıdaki tablo enkodere özel hataların ve alarmların bir listesini, hata veya alarm tipini, sürücü hatası oluştuğunda yapılacak işlemleri, hatayı veya alarmı (geçerliyse) yapılandırmak için kullanılan parametreleri, açıklamayı ve işlemi (geçerli olan yerlerde) içerir.

Tablo 22 – Çift Artımlı Enkoder Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamaları ve İşlemler

Event No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
*xx*000	Enc0 Open Wire	Yapılandırılabilir		P3 [Enc 0 FB Lss Cfg]		İkili enkoder modülü tamamlayıcısı (A Not, B Not veya Z Not) ile aynı durumda olan bir enkoder 0 giriş sinyali (A, B veya Z) tespit etmiştir. Açık kablo algılamasının çalışması için enkoder sinyalleri çift girişe sahip olmalıdır (tek uçlu değil). Z kanalı sadece devreye alındığında kontrol edilir. Bakınız P1 [Enc 0 Cfg].
*xx*001	Enc0 Phase Loss	Yapılandırılabilir		P3 [Enc 0 FB Lss Cfg]		8 milisaniyelik bir süre boyunca 30 adetten daha fazla enkoder 0 faz kaybı (açık kablo) event'i gerçekleşmiştir. Enc0 Açık Kablo algılaması ile aynı sınırlamalar uygulanır.
*xx*002	Enc0 Quad Loss	Yapılandırılabilir		P3 [Enc 0 FB Lss Cfg]		Kenar (edge) geçişleri aynı anda hem A hem de B enkoder 0 kanallarında oluştuğunda, Enkoder 0 Quadrature loss (karesel kayıp) event'leri gerçekleşir. Bu hata 10 milisaniyelik bir süre boyunca 10 adetten daha fazla Quadrature loss (karesel kayıp) event'i tespit edilirse gerçekleşecektir. Sadece P1 [Enc 0 Cfg] içerisinde hem A hem de B kanalları kullanıldığında geçerlidir (Bit 1 "A Chan Only" değil).
*xx*030	Enc1 Open Wire	Yapılandırılabilir		P13 [Enc 1 FB Lss Cfg]		İkili enkoder modülü tamamlayıcısı (A Not, B Not veya Z Not) ile aynı durumda olan bir enkoder 1 giriş sinyali (A, B veya Z) tespit etmiştir. Açık kablo algılamasının çalışması için enkoder sinyalleri çift girişe sahip olmalıdır (tek uçlu değil). Z kanalı sadece devreye alındığında kontrol edilir. Bakınız P11 [Enc 1 Cfg].
*xx*031	Enc1 Phase Loss	Yapılandırılabilir		P13 [Enc 1 FB Lss Cfg]		8 milisaniyelik bir süre boyunca 30 adetten daha fazla enkoder 1 faz kaybı (açık kablo) event'i gerçekleşmiştir. Enc1 Açık Kablo algılaması ile aynı sınırlamalar uygulanır.
*xx*032	Enc1 Quad Loss	Yapılandırılabilir		P13 [Enc 1 FB Lss Cfg]		Kenar (edge) geçişleri aynı anda hem A hem de B enkoder 1 kanallarında oluştuğunda, Enkoder 1 Quadrature loss (karesel kayıp) event'leri gerçekleşir. Bu hata 10 milisaniyelik bir süre boyunca 10 adetten daha fazla Quadrature loss (karesel kayıp) event'i tespit edilirse gerçekleşecektir. Sadece P11 [Enc 1 Cfg] içerisinde hem A hem de B kanalları kullanıldığında geçerlidir (Bit 1 "A Chan Only" değil).
*xx*058	Module Defaulted	Hata	Serbest Duruş			Modüle varsayılan değerleri yazma komutu verilmiştir.

(1) *xx* port numarasını göstermektedir. Açıklama için Hata ve Alarm Gösterim Kodları sayfa 297'e bakınız.

Üniversal Geri Besleme Hataları ve Alarmları

Aşağıdaki tablo üniversal geri beslemeye özel hataların ve alarmların bir listesini, hata veya alarm tipini, sürücü hatası oluştuğunda yapılacak işlemleri, hatayı veya alarmı (geçerliyse) yapılandırmak için kullanılan parametreleri, bir açıklamayı ve işlemi (geçerli olan yerlerde) içerir.

Tablo 23 – Üniversal Geri Besleme Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamalar ve İşlemler

Event No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Otomatik Sıfırlama	Açıklama
*xx*000	LightSrc Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Işık kaynağı arızası
*xx*001	Ch0 SigAmp Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Sinyal büyüklüğü hatası
*xx*002	Ch0 PsnVal Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Pozisyon değeri hatası
*xx*003	Ch0 OverVolt Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Yüksek voltaj hatası
*xx*004	Ch0 UndVolt Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Düşük voltaj hatası
*xx*005	Ch0 OverCur Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Aşırı akım hatası
*xx*006	Ch0 Battery Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Pil boş
*xx*009	Ch0 AnalSig Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Analog sinyaller teknik belirlenenin dışında
*xx*010	Ch0 IntOfst Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Hatalı dahili açısal ofset
*xx*011	Ch0 DataTabl Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Veri alanı bölümlere ayırma tablosu zarar görmüş
*xx*012	Ch0 AnalLim Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Analog limit değerleri mevcut değil
*xx*013	Ch0 Int I2C Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Dahili I2C bara çalışır durumda değil
*xx*014	Ch0 IntChksm Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Dahili kontrol toplamı hatası
*xx*015	Ch0 PrgmResetErr	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Program izleme sonucunda enkoder sıfırlama gerçekleşti
*xx*016	Ch0 CntOvrflwErr	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Sayaç aşırı akış
*xx*017	Ch0 Parity Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Denklik hatası
*xx*018	Ch0 Chksum Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – İletilen verilerin kontrol toplamı hatalı
*xx*019	Ch0 InvCmd Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Bilinmeyen komut kodu
*xx*020	Ch0 SendSize Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – İletilen verilerin sayısı hatalı
*xx*021	Ch0 CmdArgmt Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – İletilen komut argümanına izin verilmiyor
*xx*022	Ch0 InvWrtAdrErr	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Seçilen veri alanına yazılmamalıdır (geçersiz yazma adresi)
*xx*023	Ch0 AccCode Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Hatalı erişim kodu

Event No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Otomatik Sıfırlama	Açıklama
*xx*024	Ch0 FieldSizeErr	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Belirtilen veri alanının boyutu değiştirilemez
*xx*025	Ch0 Address Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Belirtilen sözcük adresi veri alanının dışında
*xx*026	Ch0 FieldAcc Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Mevcut olmayan veri alanına erişim
*xx*028	Ch0 SiTurnPsnErr	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Tek dönüş pozisyonu güvenilir değil
*xx*029	Ch0 MulTrnPsnErr	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Çoklu dönüş pozisyonu güvenilir değil
*xx*036	Ch0 AnalVal Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Analog değer hatası (proses verisi)
*xx*037	Ch0 SendCurr Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Transmiter akımı kritik (kir, kırık transmiter)
*xx*038	Ch0 EncTemp Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Kritik enkoder sıcaklığı
*xx*039	Ch0 Speed Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Hız çok yüksek, hiçbir pozisyon oluşumu mümkün değil
*xx*040	Ch0 General Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – BiSS Tek Çevrim Verisinin bir hata bit'i ayarlandı
*xx*046	Ch0 LED Curr Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – LED akımı kontrol aralığı dışında
*xx*047	Ch0 ExMulTurnErr	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Harici çoklu dönüş hatası
*xx*048	Ch0 PsnCode Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Pozisyon kodu hatası (tek adım hatası)
*xx*049	Ch0 Config Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – yapılandırma arayüzü arıza
*xx*050	Ch0 PsnVal Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Pozisyon verisi geçerli değil
*xx*051	Ch0 SerialComErr	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Seri arabirim arızası
*xx*052	Ch0 Ext Failure	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – NERR üzerinde harici arıza
*xx*053	Ch0 Temp Exc Err	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Sıcaklık belirlenen aralık dışında
*xx*058	Module Defaulted	Hata	Serbest Duruş			Bu enkoder için parametre değerleri varsayılan ayarlarına sıfırlandı.
*xx*064	Ch0 OutOfRailErr	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Okuma kafasında artık bir ray bulunmamaktadır
*xx*068	Ch0 Read Head 1	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Okuma kafasının temizlenmesi veya doğru bir şekilde takılması gerektiğini gösterir
*xx*069	Ch0 Read Head 2	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Okuma kafasının temizlenmesi veya doğru bir şekilde takılması gerektiğini gösterir
*xx*070	Ch0 RAM Error	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Bir RAM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir
*xx*071	Ch0 EPROM Error	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Bir EPROM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir

Event No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Otomatik Sıfırlama	Açıklama
*xx*072	Ch0 ROM Error	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Bir ROM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir
*xx*074	Ch0 No Position	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Hiçbir pozisyon değerinin mevcut olmadığını gösterir – sadece enerji verme veya sıfırlama sonrasında mümkündür
*xx*081	Ch0 Msg Cheksum	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Opsiyon kartının kanal 0 üzerinde enkoder ile haberleşmeye çalışırken seri haberleşmede bir kontrol toplamı hatası tespit ettiğini gösterir.
*xx*082	Ch0 Timeout	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Opsiyon kartının kanal 0 üzerinde enkoder ile haberleşmeye çalışırken seri haberleşmede bir süre aşımı hatası tespit ettiğini gösterir.
*xx*083	Ch0 Comm	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Opsiyon kartının kanal 0 üzerinde enkoder ile haberleşmeye çalışırken bir seri haberleşme hatası (kontrol toplamı ve süre aşımı dışında) tespit ettiğini gösterir.
*xx*084	Ch0 Diagnostic	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Opsiyon kartının enkoder kanalı 0 için enerji verme teşhis testi arızası tespit ettiğini gösterir.
*xx*085	Ch0 SpplyVltgRng	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Enkoder 0'a giden voltaj kaynağının aralık dışında olduğunu gösterir.
*xx*086	Ch0 SC Amplitude	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Enkoder 0 sinyal büyüklüğünün tolerans dışında olduğunu gösterir.
*xx*087	Ch0 Open Wire	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Enkoder 0 için bir açık kablo durumunun tespit edildiğini gösterir. Hem Sinüs hem Kosinüs sinyali 0.3 voltun altına düştü.
*xx*088	Ch0 Quad Loss	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Enkoder 0 için bir karesel sinyal hatasının tespit edildiğini gösterir. Ferrit çekirdekler ekleyin.
*xx*089	Ch0 Phase Loss	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerindeki A Quad B Artımlı enkoderin A veya B sinyalinin bağlantısının kesildiğini gösterir.
*xx*090	Ch0 Unsupp Enc	Yapılandırılabilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerinde bağlı olan enkoderin desteklenmediğini gösterir
*xx*100	Ch0 FreqExc Alm	Alarm 1		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan alarm – Frekans aşıldı uyarısı
*xx*101	Ch0 TempExc Alm	Alarm 1		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan alarm – Sıcaklık aşıldı uyarısı
*xx*102	Ch0 LightLim Alm	Alarm 1		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan alarm – Işık kontrol rezervi limitine ulaşıldı
*xx*103	Ch0 Battery Alm	Alarm 1		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan alarm – Pil uyarısı
*xx*104	Ch0 RefPoint Alm	Alarm 1		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan alarm – Referans noktasına ulaşılmadı
*xx*108	Ch0 General Alm	Alarm 1		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan alarm – BiSS Tek Çevrim Verisinin bir uyarı bit'i ayarlandı
*xx*115	Ch0 Optics Alarm	Alarm 1		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan alarm – Stahl optik sisteminin temizlenmesi gerektiğinde bir alarm görüntüler
*xx*116	Ch0 OutOfRailAlm	Alarm 1		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan alarm – Okuma enkoder sayımının maksimum değerinde olduğunu gösterir (524287)
*xx*200	Ch1 LightSrc Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Işık kaynağı arızası
*xx*201	Ch1 SigAmp Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Sinyal büyüklüğü hatası
*xx*202	Ch1 PsnVal Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Pozisyon değeri hatası
*xx*203	Ch1 OverVolt Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Yüksek voltaj hatası

Event No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Otomatik Sıfırlama	Açıklama
*xx*204	Ch1 UndVolt Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Düşük voltaj hatası
*xx*205	Ch1 OverCur Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Aşırı akım hatası
*xx*206	Ch1 Battery Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Pil boş
*xx*209	Ch1 AnalSig Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Analog sinyaller teknik belirlenenin dışında
*xx*210	Ch1 IntOfst Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Hatalı dahili açısal ofset
*xx*211	Ch1 DataTabl Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Veri alanı bölümlere ayırma tablosu zarar görmüş
*xx*212	Ch1 AnalLim Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Analog limit değerleri mevcut değil
*xx*213	Ch1 Int I2C Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Dahili I2C bara çalışır durumda değil
*xx*214	Ch1 IntChksm Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Dahili kontrol toplamı hatası
*xx*215	Ch1 PrgmResetErr	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Program izleme sonucunda enkoder sıfırlama gerçekleşti
*xx*216	Ch1 CntOvrflwErr	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Sayaç aşırı değer
*xx*217	Ch1 Parity Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Denklik hatası
*xx*218	Ch1 Chksum Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – İletilen verilerin kontrol toplamı hatalı
*xx*219	Ch1 InvCmd Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Bilinmeyen komut kodu
*xx*220	Ch1 SendSize Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – İletilen verilerin sayısı hatalı
*xx*221	Ch1 CmdArgmt Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – İletilen komut argümanına izin verilmiyor
*xx*222	Ch1 InvWrtAdrErr	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Seçilen veri alanına yazılmamalıdır (geçersiz yazma adresi)
*xx*223	Ch1 AccCode Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Hatalı erişim kodu
*xx*224	Ch1 FieldSizeErr	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Belirtilen veri alanının boyutu değiştirilemez
*xx*225	Ch1 Address Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Belirtilen sözcük adresi veri alanının dışında
*xx*226	Ch1 FieldAcc Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Mevcut olmayan veri alanına erişim
*xx*228	Ch1 SiTurnPsnErr	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Tek dönüş pozisyonu güvenilir değil
*xx*229	Ch1 MulTrnPsnErr	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Çoklu dönüş pozisyonu güvenilir değil
*xx*236	Ch1 AnalVal Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Analog değer hatası (proses verisi)

Event No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Otomatik Sıfırlama	Açıklama
*xx*237	Ch1 SendCurr Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Transmiter akımı kritik (kir, kırık transmiter)
*xx*238	Ch1 EncTemp Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Kritik enkoder sıcaklığı
*xx*239	Ch1 Speed Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Hız çok yüksek, hiçbir pozisyon oluşumu mümkün değil
*xx*240	Ch1 General Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – BiSS Tek Çevrim Verisinin bir hata bit'i ayarlandı
*xx*246	Ch1 LED Curr Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – LED akımı kontrol aralığı dışında
*xx*247	Ch1 ExMulTurnErr	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Harici çoklu dönüş hatası
*xx*248	Ch1 PsnCode Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Pozisyon kodu hatası (tek adım hatası)
*xx*249	Ch1 Config Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – yapılandırma arayüzü arıza
*xx*250	Ch1 PsnVal Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Pozisyon verisi geçerli değil
*xx*251	Ch1 SerialComErr	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Seri arabirim arızası
*xx*252	Ch1 Ext Failure	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – NERR üzerinde harici arıza
*xx*253	Ch1 Temp Exc Err	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Sıcaklık belirlenen aralık dışında
*xx*256	Ch1 OutOfRailErr	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Okuma kafasında artık bir ray bulunmamaktadır
*xx*260	Ch1 Read Head 1	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Okuma kafasının temizlenmesi veya doğru bir şekilde takılması gerektiğini gösterir
*xx*261	Ch1 Read Head 2	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Okuma kafasının temizlenmesi veya doğru bir şekilde takılması gerektiğini gösterir
*xx*262	Ch1 RAM Error	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – RAM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir
*xx*263	Ch1 EPROM Error	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – EPROM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir
*xx*264	Ch1 ROM Error	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – ROM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir
*xx*266	Ch1 No Position	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Hiçbir pozisyon değerinin mevcut olmadığını gösterir – sadece enerji verme veya sıfırlama sonrasında mümkündür
*xx*281	Ch1 Msg Cheksum	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Opsiyon kartının kanal 1 üzerinde enkoder ile haberleşmeye çalışırken seri haberleşmede bir kontrol toplamı hatası tespit ettiğini gösterir.
*xx*282	Ch1 Timeout	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Opsiyon kartının kanal 1 üzerinde enkoder ile haberleşmeye çalışırken seri haberleşmede süre aşımı hatası tespit ettiğini gösterir.
*xx*283	Ch1 Comm	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Opsiyon kartının kanal 1 üzerinde enkoder ile haberleşmeye çalışırken seri haberleşme hatası (kontrol toplamı ve süre aşımı dışında) tespit ettiğini gösterir.
*xx*284	Ch1 Diagnostic	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Opsiyon kartının enkoder kanalı 1 için enerji verme teşhis testi arızası tespit ettiğini gösterir.
*xx*285	Ch1 SpplyVltgRng	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Enkoder 1'e giden voltaj kaynağının aralık dışında olduğunu gösterir.

Event No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Otomatik Sıfırlama	Açıklama
*xx*286	Ch1 SC Amplitude	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Enkoder 1 sinyal büyüklüğünün tolerans dışında olduğunu gösterir.
*xx*287	Ch1 Open Wire	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Enkoder 1 için bir açık kablo durumunun tespit edildiğini gösterir.
*xx*288	Ch1 Quad Loss	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Enkoder 1 için karesel sinyal hatasının tespit edildiğini gösterir
*xx*289	Ch1 Phase Loss	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerindeki A Quad B Artımlı enkoderin A veya B sinyalinin bağlantısının kesildiğini gösterir.
*xx*290	Ch1 Unsupp Enc	Yapılandırılabilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde bağlı olan enkoderin desteklenmediğini gösterir
*xx*300	Ch1 FreqExc Alm	Alarm 1		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan alarm – Frekans aşıldı uyarısı
*xx*301	Ch1 TempExc Alm	Alarm 1		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan alarm – Sıcaklık aşıldı uyarısı
*xx*302	Ch1 LightLim Alm	Alarm 1		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan alarm – Işık kontrol rezervi limitine ulaşıldı
*xx*303	Ch1 Battery Alm	Alarm 1		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan alarm – Pil uyarısı
*xx*304	Ch1 RefPoint Alm	Alarm 1		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan alarm – Referans noktasına ulaşılmadı
*xx*308	Ch1 General Alm	Alarm 1		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan alarm – BiSS Tek Çevrim Verisinin uyarı bit'i ayarlandı
*xx*315	Ch1 Optics Alarm	Alarm 1		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan alarm – Stahl optik sisteminin temizlenmesi gerektiğinde bir alarm görüntüler
*xx*316	Ch1 OutOfRailAlm	Alarm 1		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan alarm – Okuma enkoder sayımının maksimum değerinde olduğunu gösterir (524287)
*xx*412	Hardware Err	Yapılandırılabilir		Herhangi biri P9 [FB0 Loss Cfg] veya P39 [FB1 Loss Cfg]		Geri Besleme Opsiyon modülünde bir Donanım Hatası olduğunu gösterir.
*xx*413	Firmware Err	Yapılandırılabilir		Herhangi biri P9 [FB0 Loss Cfg] veya P39 [FB1 Loss Cfg]		Geri Besleme Opsiyon modülünde bir Donanım Yazılım Hatası olduğunu gösterir. Donanım Yazılım Hatası, Donanım ile yüklenen yazılım uyumlu değilse meydana gelir. Bu, Geri Besleme Opsiyon modülü ile Ana Kontrol Kartı arasındaki haberleşmenin güç verme sırasında kesildiğini de gösterebilir. Bu hatayı silmek için gücü tekrar uygulayın.
*xx*416	EncOut Cflct	Alarm 1		Herhangi biri P9 [FB0 Loss Cfg] veya P39 [FB1 Loss Cfg]		Enkoder Çıkışı ile ilgili aşağıdaki problemlerden birisinin olduğunu gösterir: • P80 [Enc Out Sel] içerisindeki seçim mümkün değildir, çünkü terminal bloklarında gerekli olan pinler P6 [FB0 Device Sel] ve P36 [FB1 Device Sel]'e uygun şekilde Geri Besleme 0 veya 1 için kullanılmaktadır. • P80 [Enc Out Sel], 2 "Sine Cosine" olarak ayarlanmıştır ve TB 1'deki 1. . . 4 numaralı pinlere bağlı bir sinyal yoktur. • P80 [Enc Out Sel], 2 "Sine Cosine" olarak ayarlanmıştır, P15/45 [FBX IncAndSC PPR] değeri üssü iki değildir ve P84 [EncOut Z PPR] 0 "1 ZPulse" olarak ayarlanmamıştır. Buna izin verilmez. • P80 [Enc Out Sel], 3 "Channel X" veya 4 "Channel Y" olarak ayarlanmıştır ve bu kanala bağlı olan bir enkoder yoktur. • P80 [Enc Out Sel], 3 "Channel X" veya 4 "Channel Y" olarak ayarlanmıştır ve bu kanala bağlı olan bir doğrusal enkoder vardır.

Event No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Otomatik Sıfırlama	Açıklama
*xx*417	Safety Cflct	Alarm 1		Herhangi biri P9 [FB0 Loss Cfg] veya P39 [FB1 Loss Cfg]		Güvenlik DIP switch'lerinin geçersiz bir pozisyonda olduğunu gösterir.
*xx*420	FB0FB1 Cflct	Alarm 2				P6 [FB0 Device Sel] ve P36 [FB1 Device Sel] ile gerçekleştirilen geri besleme seçimi birleşiminin geçersiz olduğunu gösterir, örn. her iki geri besleme Sin-Cos-Sinyallerine sahiptir (Terminal Bloklarında Sin-Cos-Sinyal seti için sadece bir yer bulunmaktadır). Bu yapılandırma çakışması çözümlenene kadar sürücü çalıştırılamaz.
*xx*421	Initializing	Alarm 2				Üniversal Geri Besleme Durumu Makine'nin Başlatma Durumu'nda olduğunu gösterir. Bu Tip 2 alarm, bu sırada motorun başlatılamayacağından emin olunmasını sağlar.

(1) *xx* port numarasını göstermektedir. Açıklama için Hata ve Alarm Gösterim Kodları sayfa 297'e bakınız.

Port Doğrulama

Cihazları seçmek için bağlantı kurarken, PowerFlex 750-Serisi sürücüler gibi, eğer bağlantı işlemi sırasında cihaz çakışmaları bulunuyorsa Port Verification (Port Doğrulama) iletişim kutusu görüntülenecektir. Bu çakışmaların genel olarak cihaz bağlanmadan önce çözümlenmesi gereklidir.

Bu iletişim kutusunda mevcut olan bilgiler ve opsiyonlar aşağıda detaylandırılmıştır:

Madde	Açıklama
Previous Setup	Cihaz belirlenen porta daha önce kurulmuştur.
Current Setup	Cihaz mevcut durumda belirlenen porta kurulmuştur (geçerliyse).
(Device Not Found)	Belirlenen porttaki çakışmayı tanımlayan bir mesaj.
Changed	Belirlenen porta daha önce kurulmuş olan cihazın kaldırıldığını veya farklı bir cihaza geçildiğini gösterir.
Not supported – Must remove device before connection	Belirlenen portta mevcut durumda kurulmuş olan cihazda sürücü ile uyumlu olmayan aygıt yazılımı versiyonu bulunduğunu göstermektedir. Bu cihazı kullanmak için sürücüde flash güncelleme gerçekleştirilmelidir veya bir bağlantı yapılmadan önce cihaz porttan kaldırılmalıdır.
Not functioning – Must remove device before connection	Portta mevcut durumda kurulmuş olan cihazın çalışmadığını göstermektedir. Bağlantı yapılmadan önce cihaz porttan kaldırılmalıdır.
Invalid Duplicate – Must remove device before connection	Belirlenen portta mevcut durumda kurulmuş olan cihazın, bağlamaya çalıştığınız cihaza başka bir portta kurulmuş olduğunu ve cihazın kurulu cihaz sayısını desteklemeyeceğini göstermektedir. Bağlantı yapılmadan önce çift cihaz porttan kaldırılmalıdır.
Requires Configuration	Bir bağlantı yapılmadan önce belirlenen porta kurulmuş olan cihaz için yapılandırma gerekli olduğunu gösterir.
Accept All	Tüm yapılandırma değişikliklerini kontrol eder ve cihaz bağlantı işlemine devam eder.
Cancel	Cihaz bağlantı işlemini iptal eder.

Ortak Belirtiler ve Düzeltici İşlemler

Sürücü terminal bloğuna bağlı olan Başlat veya Çalıştır Girişleri ile Başlatılamıyor.

Neden(ler)	Gösterge	Düzeltici İşlem
Sürücü Hata Vermiştir	Yanıp sönen kırmızı durum lambası	Hatayı silin. • Stop tuşuna basın • Yeniden enerji verin • HIM Teşhis menüsündeki "Clear Faults".
Hatalı giriş kablolaması. Kablolama örnekleri için Kurulum Talimatlarına, yayın 750-IN001, bakınız. • 2 telli kontrol için Çalıştır, İleri Çalıştır, Geri Çalıştır veya Jog girişi gerekir. • 3 telli kontrol için Başlat ve Durdur girişleri gerekir. • 24 Volt Ortak'ın Dijital Giriş Ortak'a bağlandığından emin olun.	Yok	Girişleri doğru kablolayın.
Hatalı dijital giriş programlama. • Birbirini dışlayan seçimler yapılmıştır (örn., Jog ve İleri Jog). • 2 telli ve 3 telli programlama çakışıyor olabilir. • Bir Durdur yapılandırılmadan Başlat yapılandırılmıştır.	Yok	Giriş fonksiyonunu yapılandırın.
	Yanıp sönen sarı durum lambası ve "DigIn Cnfg B" veya LCD HIM üzerinde "DigIn Cnfg C" göstergesi. P936 [Drive Status 2] tip 2 alarm(lar)ı gösterir.	Giriş fonksiyonu çakışmalarını çözümleyin.
Terminal bloğu kontrole sahip değildir.	Yok	P324 [Logic Mask] kontrol edin.

Sürücü HIM ile başlatılamıyor.

Neden(ler)	Gösterge	Düzeltici İşlem
Sürücü 2 telli seviye kontrolü için yapılandırılmıştır.	Yok	Kontrol fonksiyonunu düzeltmek için P150'yi [Digital In Conf] değiştirin.
Başka bir cihaz Manuel kontrole sahiptir.	Yok	
Port kontrole sahip değildir.	Yok	Doğru portu devreye almak için P324'ü [Logic Mask] değiştirin.

Sürücü hız komutundaki değişikliklere yanıt vermemektedir.

Neden(ler)	Gösterge	Düzeltici İşlem
Komutun kaynağından bir değer gelmemektedir.	LCD HIM Durum Satırı "At Speed" göstermektedir ve çıkış 0 Hz'dir.	1. Eğer kaynak analog bir girişse, kablolamayı ve bir cihaz ile sinyalin bulunduğunu kontrol edin. 2. Doğru kaynak için P2'yi [Commanded SpdRef] kontrol edin. (Bakınız sayfa 50)
Hatalı referans kaynağı programlanmıştır.	Yok	3. Hız referansının kaynağı için P545 [Spd Ref A Sel] parametresini kontrol edin. (Bakınız sayfa 108) 4. Doğru kaynak için P545 [Spd Ref A Sel] parametresini yeniden programlayın. (Bakınız sayfa 108)
Uzaktaki cihaz veya dijital girişler tarafından Hatalı Referans kaynağı seçilmiştir.	Yok	5. Beklenmedik kaynak seçimleri için P935 [Drive Status 1], sayfa 148, bit 12 ve 13'ü kontrol edin. 6. Girişlerin alternatif bir kaynağı mı seçtiğini görmek için P220 [Digital In Sts], sayfa 72 parametresini kontrol edin. 7. P173...175 [DI Speed Sel *n*] fonksiyonlarının yapılandırmasını kontrol edin

Motor ve/veya sürücü komut verilen hıza gelmemektedir.

Neden(ler)	Gösterge	Düzeltici İşlem
Hızlanma süresi çok fazladır.	Yok	P535/536 [Accel Time X] parametresini yeniden programlayın. (Bakınız sayfa 107)
Aşırı yük veya kısa hızlanma süreleri sürücüyü akım limitine doğru sürükler, bu da hızlanmayı yavaşlatır veya durdurur.	Yok	Akım Limitinde olup olmadığını görmek için P935 [Drive Status 1], bit 27'yi kontrol edin. (Bakınız sayfa 148) Aşırı yükü giderin ya da P535/536 [Accel Time *n*] parametresini tekrar programlayın. (Bakınız sayfa 107)
Hız komutunun kaynağı veya değeri beklenen gibi değildir.	Yok	Yukarıda açıklanan adım 1 ile 7 arasını kullanarak uygun Hız Komutunu kontrol edin.
Programlama sürücü çıkışının sınırlama değerlerini geçmesini engellemektedir.	Yok	Hızın programlama tarafından sınırlanmadığından emin olmak için P520 [Max Fwd Speed], P521 [Max Rev Speed] (Bakınız sayfa 106) ve P37 [Maximum Freq] parametrelerini kontrol edin (Bakınız sayfa 53).

Motor çalışması dengeli değil.

Neden(ler)	Gösterge	Düzeltici İşlem
Motor verisi hatalı girilmiştir veya Otomatik Ayar (Autotune) gerçekleştirilmemiştir.	Yok	1. Motor etiket verilerini doğru bir şekilde girin. 2. "Static Tune" veya "Rotate Tune" Otomatik Ayar (Autotune) prosedürünü gerçekleştirin. Bakınız P70 [Autotune], sayfa 57

Sürücü motor yönünü değiştirmemektedir.

Neden(ler)	Gösterge	Düzeltici İşlem
Terse dönüş kontrolü için dijital giriş seçilmemiştir.	Yok	DI Ters Çevirme fonksiyonunun doğru yapılandırıldığını kontrol edin.
Dijital giriş hatalı kablolanmıştır.	Yok	Dijital giriş kablolamasını kontrol edin.
Yön modu parametresi hatalı programlanmıştır.	Yok	P308 [Direction Mode] parametresini analog "Bipolar" veya dijital "Unipolar" kontrolü için yeniden programlayın, sayfa 81.
Motor kablolamasında geri dönüş için uygun olmayan şekilde faz ayarı yapılmıştır.	Yok	İki motor ucunu değiştirin.
Bir bipolar analog hız komutu girişi hatalı kablolanmıştır veya sinyal bulunmamaktadır.	Yok	1. Analog giriş voltajının bulunduğunu bir alet ile kontrol edin. 2. Bipolar analog sinyal kablolamasını kontrol edin. Pozitif voltaj ileri yön komutu vermektedir. Negatif voltaj geri yöne komut vermektedir.

Sürücünün durdurulması Decel Inhibit hatasına neden olmaktadır.

Neden(ler)	Gösterge	Düzeltici İşlem
Bara regülasyon özelliği devrededir ve aşırı bara voltajı nedeniyle yavaşlamayı durdurmaktadır. Aşırı bara voltajı normalde oluşturulan aşırı enerji veya dengesiz AC hattı giriş voltajları nedeniyledir. Dahili zamanlayıcı sürücü çalışmasını durdurmuştur.	Decel Inhibit hata ekranı. LCD Durum Satırı "Faulted" değerini gösterir.	1. Herhangi bir "Adjust Freq" seçimini gidermek için 372/373 [Bus Reg Mode *n*] parametrelerini tekrar programlayın. 2. Bara regülasyonunu devreden çıkarın (parametreler 372/373 [Bus Reg Mode *n*]) ve bir dinamik frenleme modülü ekleyin. 3. AC giriş voltaj dengesizliğini düzeltin veya bir yalıtım transformatörü ekleyin. 4. İstenen hata işlemini seçmek için P409 [Dec Inhibit Actn] parametresine erişin. 5. Sürücüyü sıfırlayın.

Veri Hattı Ekleme Sorunları.

Neden(ler)	Gösterge	Düzeltici İşlem
Başka bir cihaz işlemci ile iletişim kuruyor.	Yok	1. DeviceLogix'in çalışmadığını doğrulayın (Port 14, P53 [DLX Operation] = 5 "Logic Disabled.") 2. PLC'nin sürücüyle iletişimde olmadığını doğrulayın. Haberleşme kablosunun bağlantısını kesin ya da PLC yazılımındaki haberleşmeyi engelleyin.

PowerFlex 755 Kaldırma/Tork Onayı

TorqProve™ özelliğini enkodersiz kullanacaksanız Dikkat bildirimini gözden geçirin. TorqProve sadece PowerFlex 755 sürücüler için geçerlidir.

DİKKAT: Kullanıcı TorqProve'u enkodersiz kullanmadan önce aşağıdakileri okumalıdır.

Enkodersiz TorqProve, kişisel güvenliğin problem olmadığı kaldırma uygulamaları ile sınırlandırılmalıdır. Enkoderler ek koruma sağlar ve kişisel güvenliğin önemli olduğu yerlerde kullanılmaları gereklidir. Enkodersiz TorqProve mekanik bir fren olmadan yükü sıfır hızda tutamaz ve frenin kayması/yetersiz olması durumunda ek koruma sağlamaz. Askıdaki yük uygulamalarında kontrolün kaybedilmesi kişisel yaralanmalara ve/veya ekipman hasarına neden olabilir.

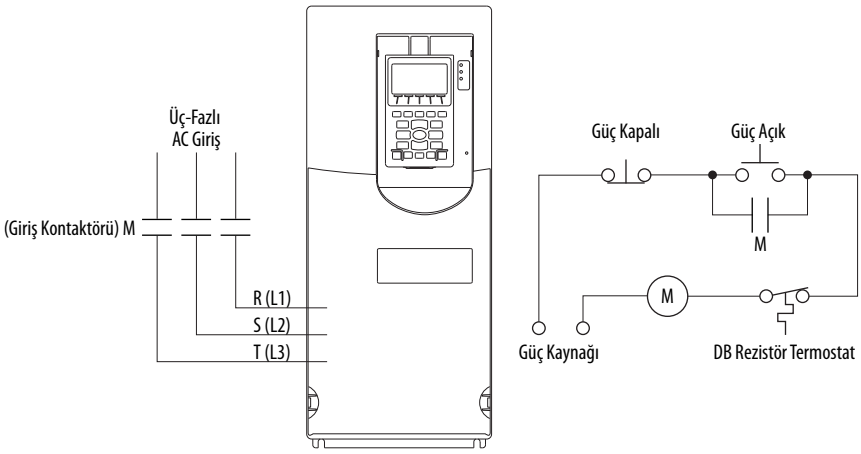
Sürücü parametrelerinin yapılandırılması, herhangi bir kaldırma fonksiyonunun test edilmesi, geçerli olan tüm kurallara ve standartlara göre güvenlik gereksinimlerinin karşılanması mühendisin ve/veya son kullanıcının sorumluluğundadır. Eğer enkodersiz TorqProve istenirse, kullanıcı uygulamanın güvenliğini belgelemelidir. Son kullanıcının bu "Dikkat" kısmını okuduğunu ve enkodersiz uygulamasını uygun bir şekilde belgelendirdiğini onaylamak için [Mtr Options Cnfg] bit 3 ("EnclsTrqProv"), parametre 40 "1" değerine değiştirilmelidir. Bu Alarm 28'i, "TP Pano Yapılandırma" kaldıracaktır ve Parameter 1100'ün bit 1 değerini enkodersiz TorqProve özelliğini devreye almak üzere "1" değerine değiştirecektir.

TorqProve uygulamaları ile ilgili daha fazla bilgi için Ek B'ye bakın.

Harici Fren Direnci

DİKKAT: Sürücü, harici olarak monte edilen fren dirençleri için koruma sağlamaz. Eğer harici frenleme dirençleri korunmazsa yangın riski bulunmaktadır. Harici direnç paketleri aşırı sıcaklığa karşı kendinden korumalı olmalıdır veya aşağıda gösterilen tipte bir devre tedarik edilmelidir.

Şekil 5 – Harici Fren Direnci Devresi



Bu devre, Giriş voltajının yüksek olması ve dinamik frenleme modülünü sürekli çalışmaya zorlaması durumunda sürücüye giden giriş gerilimini kesmek üzere tasarlanmıştır.

Teknik Destek Opsiyonları

Teknik Desteği Aradığınızda Nelere İhtiyacınız Vardır

Teknik Destek ile irtibata geçtiğinizde, lütfen aşağıdaki bilgileri hazırlayınız:

- Sipariş numarası
- Ürün katalog numarası ve sürücü seri numarası (varsa)
- Ürün seri numarası
- Donanım yazılımı revizyon seviyesi
- P951 [Last Fault Code] içerisinde listelenen hata kodu
- Kurulu olan opsiyonlar ve port atamaları

Lütfen aşağıdakiler için de hazırlıklı olunuz:

- Uygulamanız ile ilgili açıklama
- Problemin detaylı açıklaması
- Sürücü kurulumunun kısaca geçmişi
- İlk kurulum, ürünün daha önce çalışmamış olması
- Var olan kurulum, ürünün daha önceden çalışmış olması

Aşağıdaki parametrelerde bulunan veriler hatalı bir sürücünün ilk arıza bulma işlemine yardımcı olacaktır. Listelenen her parametre için verileri kaydetmek amacıyla aşağıdaki tabloyu kullanabilirsiniz.

Parametre(ler)	İsim	Açıklama	Parametre Verisi
956	Fault Frequency	Son hatanın oluştuğu andaki sürücü çıkış hızını alır ve görüntüler.	
957	Fault Amps	Son hatanın oluştuğu andaki motor amperini alır ve görüntüler.	
958	Fault Bus Volts	Son hatanın oluştuğu andaki sürücü DC bara voltajını alır ve görüntüler.	
954	Status1 at Fault	Son hatanın oluştuğu andaki [Drive Status 1] bit düzenini alır ve görüntüler.	
955	Status2 at Fault	Son hatanın oluştuğu andaki [Drive Status 2] bit düzenini alır ve görüntüler.	
962	AlarmA at Fault	Son hatanın oluştuğu andaki [Alarm Status A] bit düzenini alır ve görüntüler.	
963	AlarmB at Fault	Son hatanın oluştuğu andaki [Alarm Status B] bit düzenini alır ve görüntüler.	
951	Last Fault Code	Sürücünün durmasına neden olan hatayı temsil eden kod.	

Teknik Destek Sihirbazları

Eğer DriveExplorer™ veya DriveExecutive™ ile bir sürücüye bağı durumdaysanız, sürücünüz ve/veya çevre birimi ile ilgili problemlerin teşhisini yapmaya yardımcı olacak bilgileri toplamanız için bir Teknik Destek sihirbazını çalıştırabilirsiniz. Sihirbaz tarafından toplanan bilgiler bir metin dosyası olarak kaydedilir ve dışarıdaki teknik destek irtibatınıza eposta ile gönderilebilir.

DriveExplorer içerisinde Teknik Destek sihirbazını çalıştırmak için **Wizards** opsiyonunu **Actions** menüsünden seçin. DriveExecutive için **Wizards** opsiyonunu **Tools** menüsünden seçin. Veya,  tuşuna tıklayın. Sihirbazı tamamlamak için talimatları takip edin.

ÖNEMLİ Kontrol Çubuğu çalıştırıldığında Teknik Destek sihirbazına erişilemez.

Notlar:

PowerFlex 753 Kontrol Blok Diyagramları

PowerFlex 753 Kontrol Blok Diyagramları Listesi

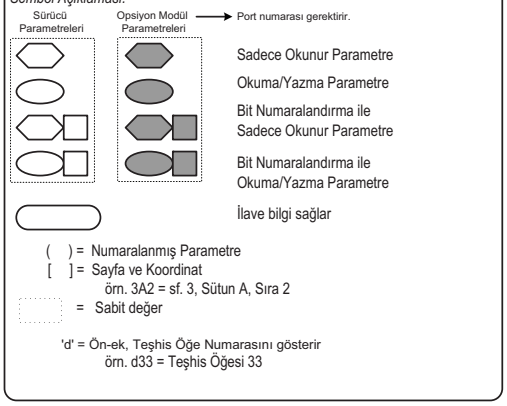
İlerleyen sayfalarda bulunan akış diyagramları PowerFlex 753 sürücü kontrol algoritmalarını göstermektedir.

Diyagram	Sayfa
Flux Vector Genel Bakış	351
VF, SV Genel Bakış	352
Hız/Pozisyon Geri Beslemesi	353
Hız Kontrolü – Referans Genel Bakış	354
Hız Kontrolü – Referans (1)	355
Hız Kontrolü – Referans (2)	356
Hız Kontrolü – Referans (3)	357
Hız Kontrolü – Referans (4)	358
Hız Kontrolü – Referans (5)	359
Hız Kontrolü – Regülatör (FV)	360
Pozisyon Kontrolü – Referans	361
Pozisyon Kontrolü – Regülatör	362
Pozisyon Kontrolü – Yard. Fonksiyonlar	363
Pozisyon Kontrolü – Ana Pozisyona Dönüş	364
Tork Kontrolü – Genel Bakış (IM)	365
Tork Kontrolü – Genel Bakış (IPM)	366
Tork Kontrolü – Referans Ölçek ve Kesme	367
Tork Kontrolü – Tork	368
Tork Kontrolü – Akım (IM)	369
Tork Kontrolü – Akım (IPM)	370
Proses Kontrolü (1)	371
Proses Kontrolü (2)	372
MOP Kontrolü	373
Entegre Girişler ve Çıkışlar – Dijital	374
Entegre Girişler ve Çıkışlar – Analog	375
Opsiyonel Girişler ve Çıkışlar – Dijital	376
Opsiyonel Girişler ve Çıkışlar – Analog	377
11-Seri Girişler ve Çıkışlar – Dijital	378
11-Seri Girişler ve Çıkışlar – Analog	379
11-Seri Girişler ve Çıkışlar – ATEKS	380
Kontrol Mantığı	381
Invertör Aşırı Yük IT	382
Değişken Yükseltme Voltajı Genel Bakış	382

Diyagram Kuralları ve Açıklamaları

Birim Başına sisteminin Açıklamaları:
1.0 PU Pozisyon = Katedilen Mesafe/Taban Hızda 1sn
1.0 PU Hız = Motorun Taban Hızı
1.0 PU Tork = Motorun Taban Torku

Sembol Açıklaması:

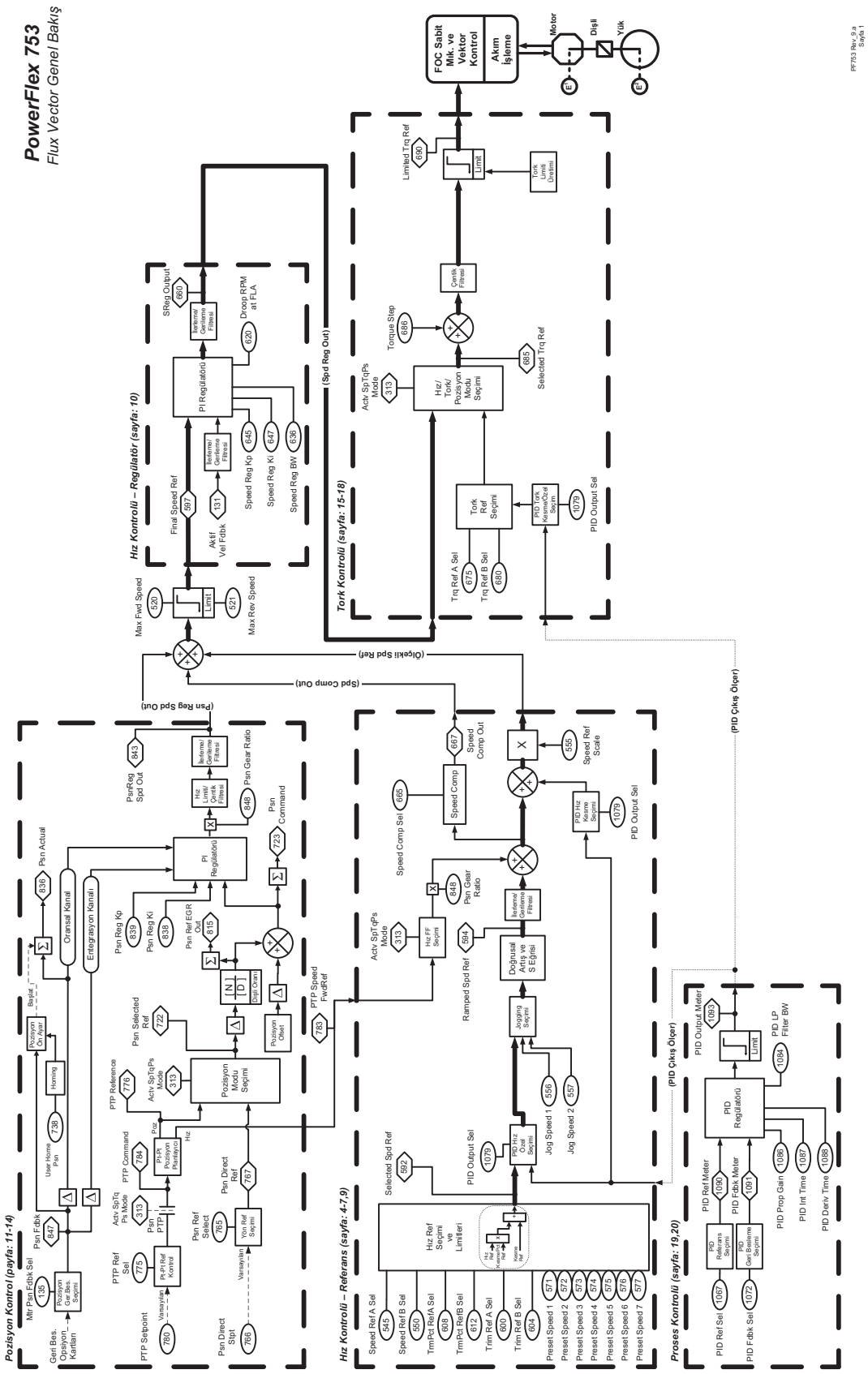


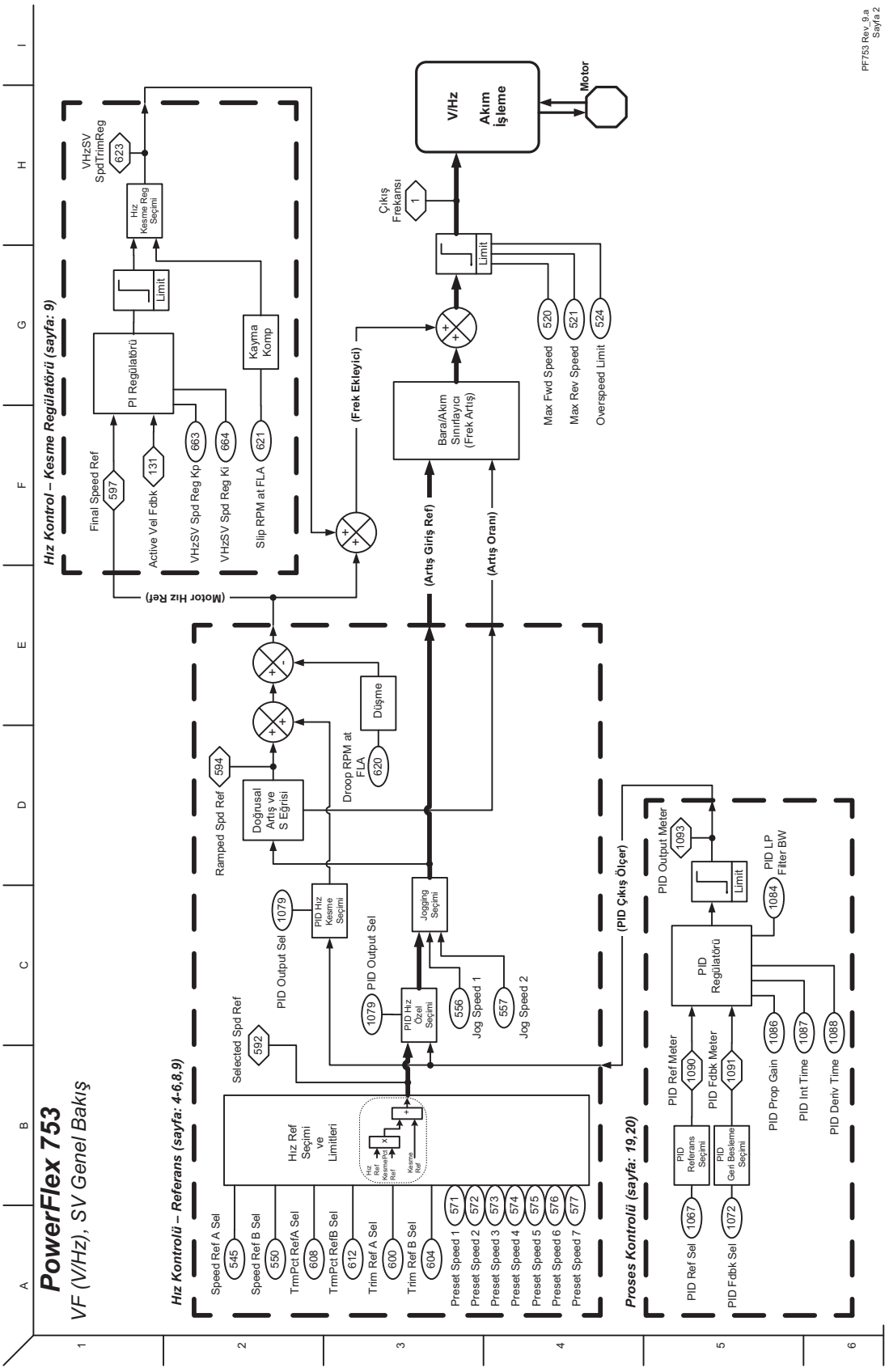
( ) = Numaralanmış Parametre
[ ] = Sayfa ve Koordinat
örn. 3A2 = sf. 3, Sütun A, Sıra 2
= Sabit değer

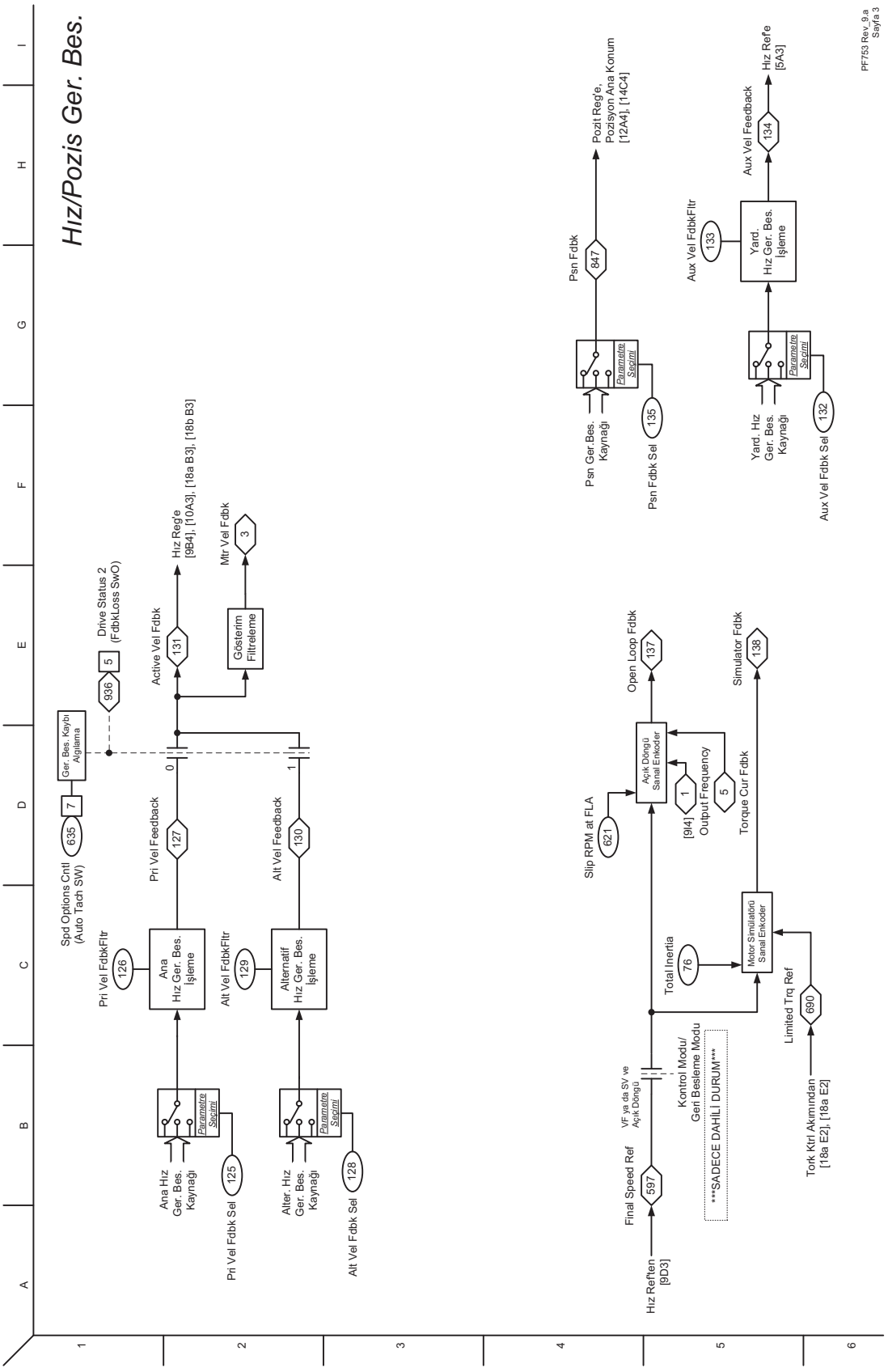
'd' = Ön-ek, Teşhis Öğe Numarasını gösterir
örn. d33 = Teşhis Öğesi 33

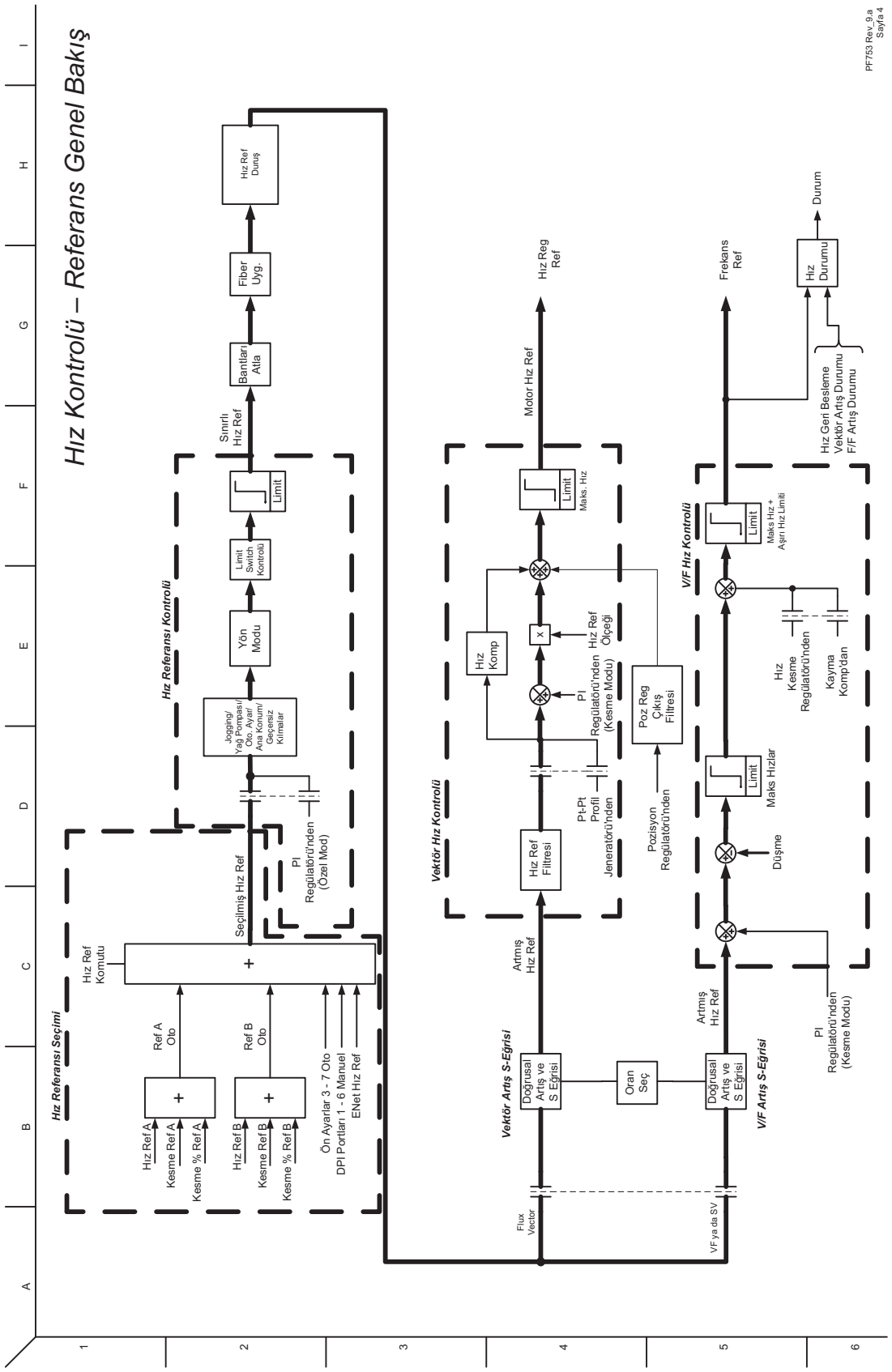
*** Notlar, *Önemli***

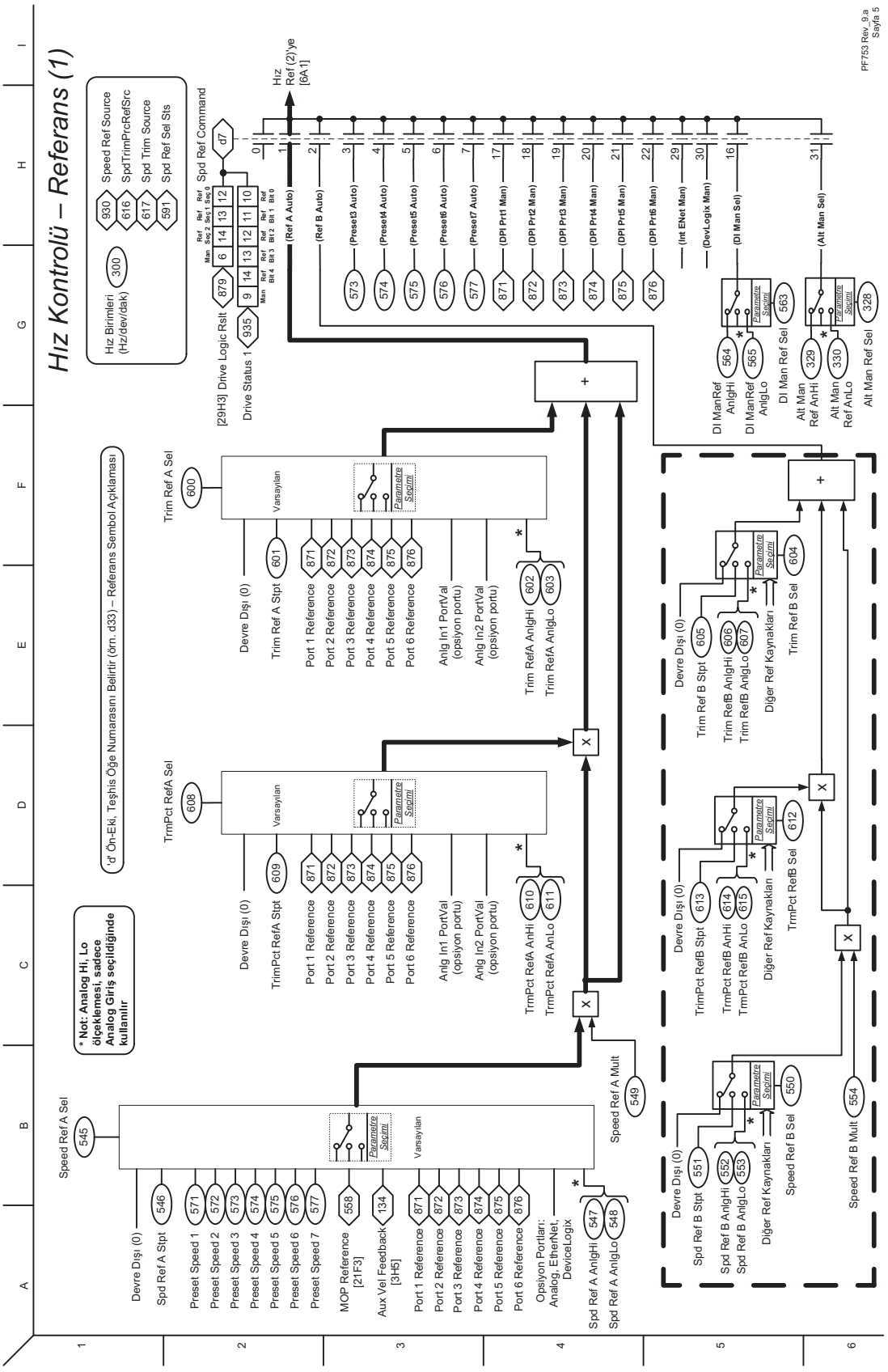
(1) Bu diyagramlar referans amaçlıdır ve tüm mantıksal kontrol sinyallerini doğru yansıtmayabilirler; gerçek işlevsellik, yaklaşık diyagramlar ile gösterilmiştir. Bu diyagramların doğruluğu garanti edilemez.

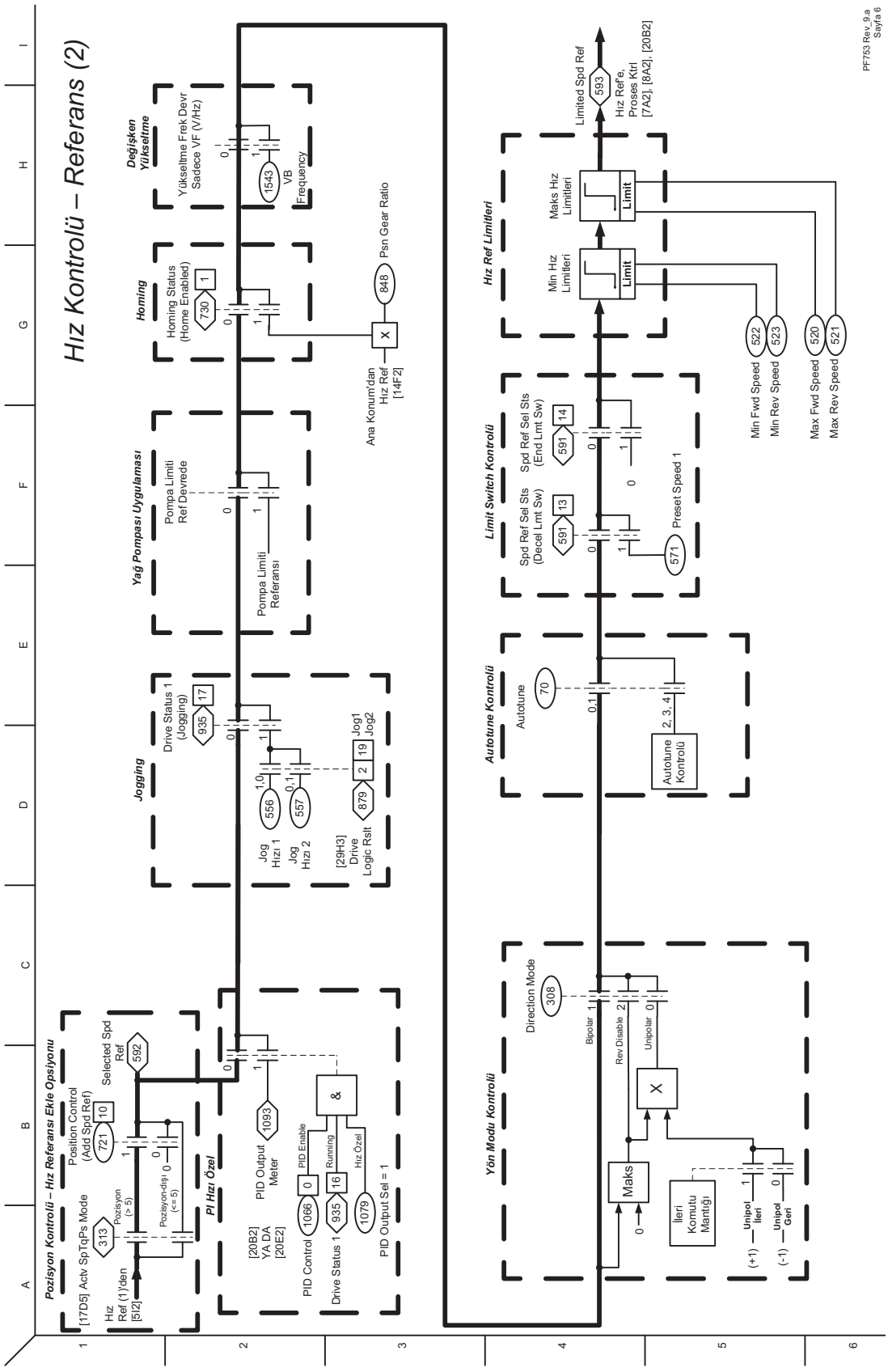

PowerFlex 753
Flux Vector Genel Bakış
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 1
FOC Sabit Mik. ve Vektor Kontrol
Akım İşleme
Motor
Dişli
Yük
Pozisyon Kontrol (payfa: 11-14)
Hız Kontrolü – Referans (sayfa: 4-7,9)
Hız Kontrolü – Regülatör (sayfa: 10)
Tork Kontrolü (sayfa: 15-18)
Proses Kontrolü (sayfa: 19,20)
(Spd Reg Out)
(Spd Comp Out)
(Düşmeli Spd Ref)
(Psn Reg Spd Out)
(PID Çıkış Ölçer)
Limited Trq Ref
Selected Trq Ref
Torque Step
Final Speed Ref
Max Fwd Speed
Max Rev Speed
Droop RPM at FLA
Speed Reg Kp
Speed Reg Ki
Speed Reg BW
Aktif Vel Fdbk
Trq Ref A Sel
Trq Ref B Sel
PID Output Sel
Speed Comp
Speed Ref Scale
Ramped Spd Ref
Selected Spd Ref
Jog Speed 1
Jog Speed 2
Preset Speed 1
Preset Speed 2
Preset Speed 3
Preset Speed 4
Preset Speed 5
Preset Speed 6
Preset Speed 7
PID Ref Meter
PID Fdbk Meter
PID Prop Gain
PID Int Time
PID Deriv Time
PID Output Meter
PID LP Filter BW
PID Ref Sel
PID Fdbk Sel
Psn Actual
Psn Reg Kp
Psn Reg Ki
Psn Command
Psn Gear Ratio
Psn Selected Ref
PTP Reference
PTP Command
PTP Setpoint
Psn Direct Spt
Psn Direct Ref
Psn Ref Select
PTP Ref Sel
Psn Fdbk
Mtr Psn Fdbk Sel
Geri Bes. Opsiyon Kartları
Oransal Kanal
Entegrasyon Kanalı
Pozisyon Modu Seçimi
Pozisyon Ofset
Pozisyon Ön Ayar
Homing
User Home Psn
Pozisyon Geri Bes. Seçimi
Hız Ref Seçimi ve Limiter
Hız FF Seçimi
Doğrusal Artış ve S Eğrisi
Jogging Seçimi
Hız Ref Out Seçimi
Speed Comp Sel
Speed Ref A Sel
Speed Ref B Sel
TrmPct RefA Sel
TrmPct RefB Sel
Trim Ref A Sel
Trim Ref B Sel
Hız/ Tork/ Pozisyon Modu Seçimi
Tork Ref Seçimi
PID Tork Kesme/Ozet Seçim
PID Hız Kesme Seçimi
Çentik Filtresi
Tork Limiti Üretimi
Limit
PI Regülatörü
PI Pozisyon Planlayıcı
PID Regülatörü
PID Ref Seçimi
PID Geri Besleme Seçimi
İvmelenme/ Yavaşlama Filtresi
Hız Limiti/ Çentik Filtresi
Hız Kilitleme
Yön Ref Seçimi
Pozisyon Geri Bes. Seçimi
Actv SpTqPs Mode
Actv SpTqPs Ps Mode
Psn Ref EGR Out
Psn Reg Spd Out
Psn Ref Control
Dijital Oranlı
Başlat_I
Varsayılan
Hız
Poz
Dış
Ps
Limit

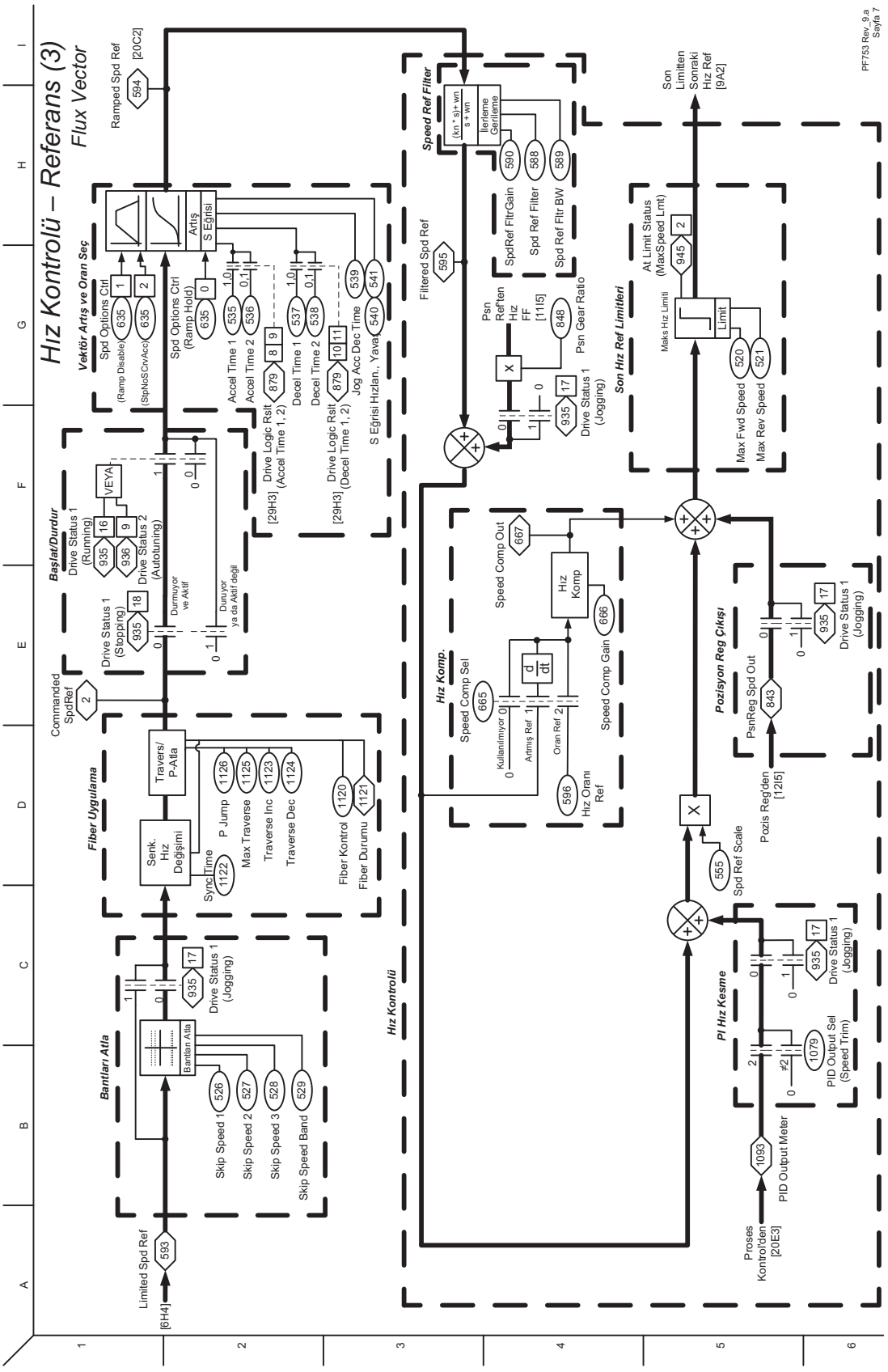

PowerFlex 753
VF (V/Hz), SV Genel Bakış
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 2
Hız Kontrolü – Referans (sayfa: 4-6,8,9)
Hız Kontrol – Kesme Regülatörü (sayfa: 9)
Proses Kontrolü (sayfa: 19,20)
Speed Ref A Sel
Speed Ref B Sel
TrmPct RefA Sel
TrmPct RefB Sel
Trim Ref A Sel
Trim Ref B Sel
Preset Speed 1
Preset Speed 2
Preset Speed 3
Preset Speed 4
Preset Speed 5
Preset Speed 6
Preset Speed 7
Hız Ref Seçimi ve Limitleri
Selected Spd Ref
PID Output Sel
PID Hız Kesme Seçimi
PID Hız Özel Seçimi
Jogging Seçimi
Jog Speed 1
Jog Speed 2
Ramped Spd Ref
Doğrusal Artış ve S Eğrisi
Droop RPM at FLA
Düşme
(Motor Hız Ref)
(Artış Giriş Ref)
(Artış Oranı)
(Frek Ekleyici)
Final Speed Ref
Active Vel Fdbk
VHzSV Spd Reg Kp
VHzSV Spd Reg Ki
Slip RPM at FLA
PI Regülatörü
Limit
Hız Kesme Reg Seçimi
VHzSV SpdTrimReg
Kayma Komp
Bara/Akım Sınırlayıcı (Frek Artış)
Limit
Çıkış Frekansı
V/Hz Akım İşleme
Motor
Max Fwd Speed
Max Rev Speed
Overspeed Limit
(PID Çıkış Ölçer)
PID Output Meter
PID LP Filter BW
PID Regülatörü
PID Ref Meter
PID Fdbk Meter
PID Prop Gain
PID Int Time
PID Deriv Time
PID Referans Seçimi
PID Geri Besleme Seçimi
PID Ref Sel
PID Fdbk Sel

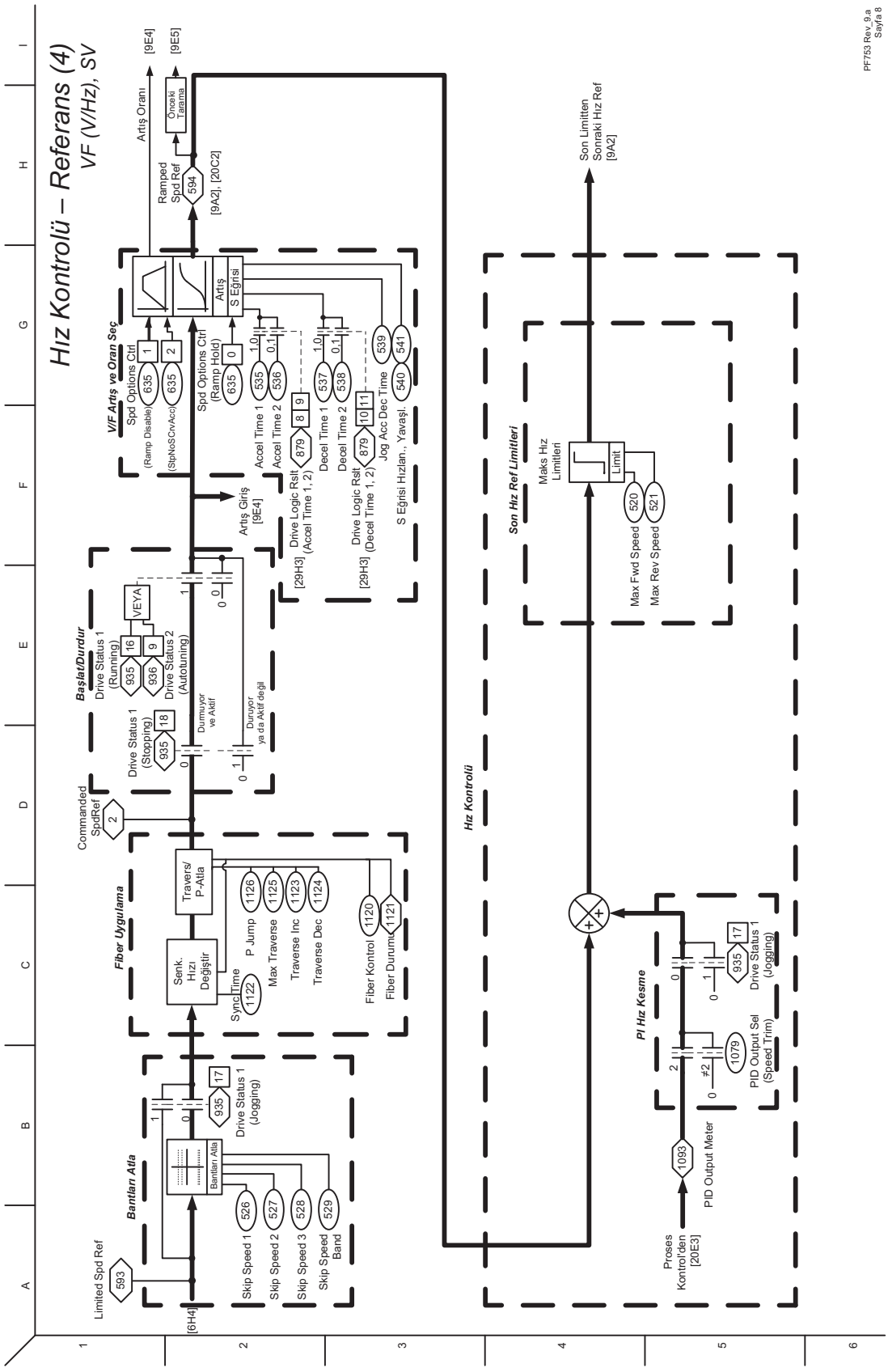

Hız/Pozis Ger. Bes.
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 3
Spd Options Cntl (Auto Tach SW)
635
7
Ger. Bes. Kaybı Algılama
936
5
Drive Status 2 (FdbkLoss SwO)
Pri Vel FdbkFltr
126
Ana Hız Ger. Bes. İşleme
Pri Vel Feedback
127
Active Vel Fdbk
131
Hız Reg'e [9B4], [10A3], [18a B3], [18b B3]
Mtr Vel Fdbk
3
Gösterim Filtreleme
Ana Hız Ger. Bes. Kaynağı
Parametre Seçimi
Pri Vel Fdbk Sel
125
Alt Vel FdbkFltr
129
Alternatif Hız Ger. Bes. İşleme
Alt Vel Feedback
130
Alter. Hız Ger. Bes. Kaynağı
Alt Vel Fdbk Sel
128
Psn Fdbk
847
Pozit Reg'e, Pozisyon Ana Konum [12A4], [14C4]
Psn Ger.Bes. Kaynağı
Psn Fdbk Sel
135
Aux Vel FdbkFltr
133
Yard. Hız Ger. Bes. İşleme
Aux Vel Feedback
134
Hız Ref'e [5A3]
Yard. Hız Ger. Bes. Kaynağı
Aux Vel Fdbk Sel
132
Slip RPM at FLA
621
Açık Döngü Sanal Enkoder
Open Loop Fdbk
137
Simulator Fdbk
138
[9I4] Output Frequency
1
Torque Cur Fdbk
5
Total Inertia
76
Motor Simülatörü Sanal Enkoder
Limited Trq Ref
690
Tork Ktrl Akımından [18a E2], [18a E2]
VF ya da SV ve Açık Döngü
Kontrol Modu/ Geri Besleme Modu
SADECE DAHİLİ DURUM
Final Speed Ref
597
Hız Refden [9D3]

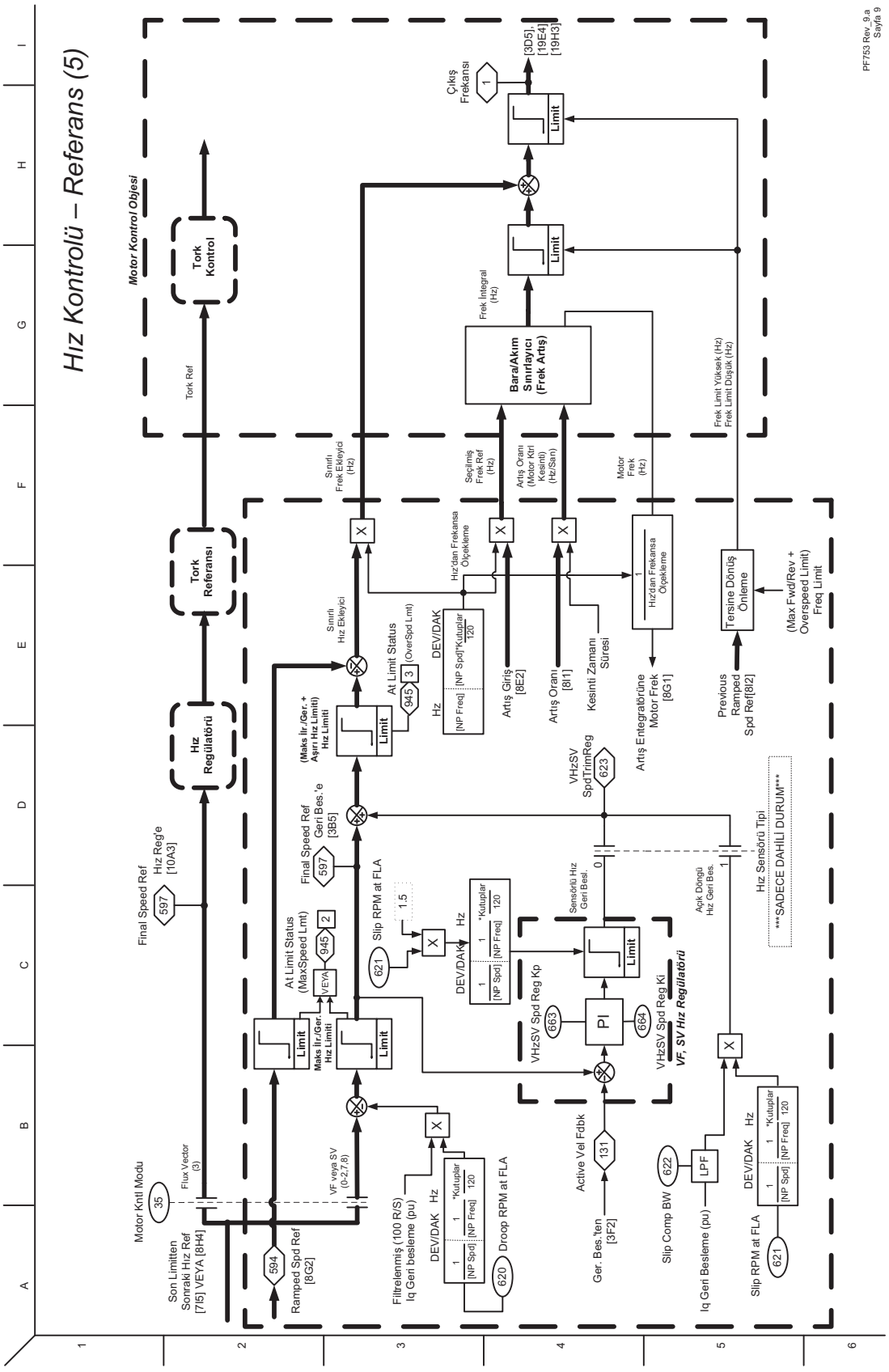

Hız Kontrolü – Referans Genel Bakış
PF753 Rev 9.a
Sayfa 4
Hız Referansı Seçimi
Hız Ref A
Kesme Ref A
Kesme % Ref A
Hız Ref B
Kesme Ref B
Kesme % Ref B
Ön Ayarlar 3 - 7 Oto
DPI Portları 1 - 6 Manuel
ENet Hız Ref
Hız Ref Komutu
Ref A Oto
Ref B Oto
Seçilmiş Hız Ref
PI Regülatörü'nden (Özel Mod)
Hız Referansı Kontrolü
Jogging/ Yağ Pompası/ Oto. Ayar/ Anma Kontr./ Geçersiz Kılmalar
Yön Modu
Limit Switch Kontrolü
Limit
Sınırlı Hız Ref
Bantları Atla
Fiber Uyg.
Hız Ref Duruş
Vektör Hız Kontrolü
Hız Komp
x
Hız Ref Ölçeği
PI Regülatörü'nden (Kesme Modu)
Pt-Pt Profil Jeneratörü'nden
Hız Ref Filtresi
Poz Reg Çıkış Filtresi
Pozisyon Regülatörü'nden
Limit
Maks. Hız
Motor Hız Ref
Hız Reg Ref
Vektör Artış S-Eğrisi
Artmış Hız Ref
Doğrusal Artış ve S Eğrisi
Oran Seç
Doğrusal Artış ve S Eğrisi
Flux Vector
VF ya da SV
V/F Artış S-Eğrisi
Artmış Hız Ref
V/F Hız Kontrolü
Düşme
Limit
Maks Hızlar
Hız Kesme Regülatörü'nden
Kayma Komp'dan
Limit
Maks Hız + Aşırı Hız Limiti
Frekans Ref
Hız Durumu
Durum
Hız Geri Besleme
Vektör Artış Durumu
F/F Artış Durumu
PI Regülatörü'nden (Kesme Modu)

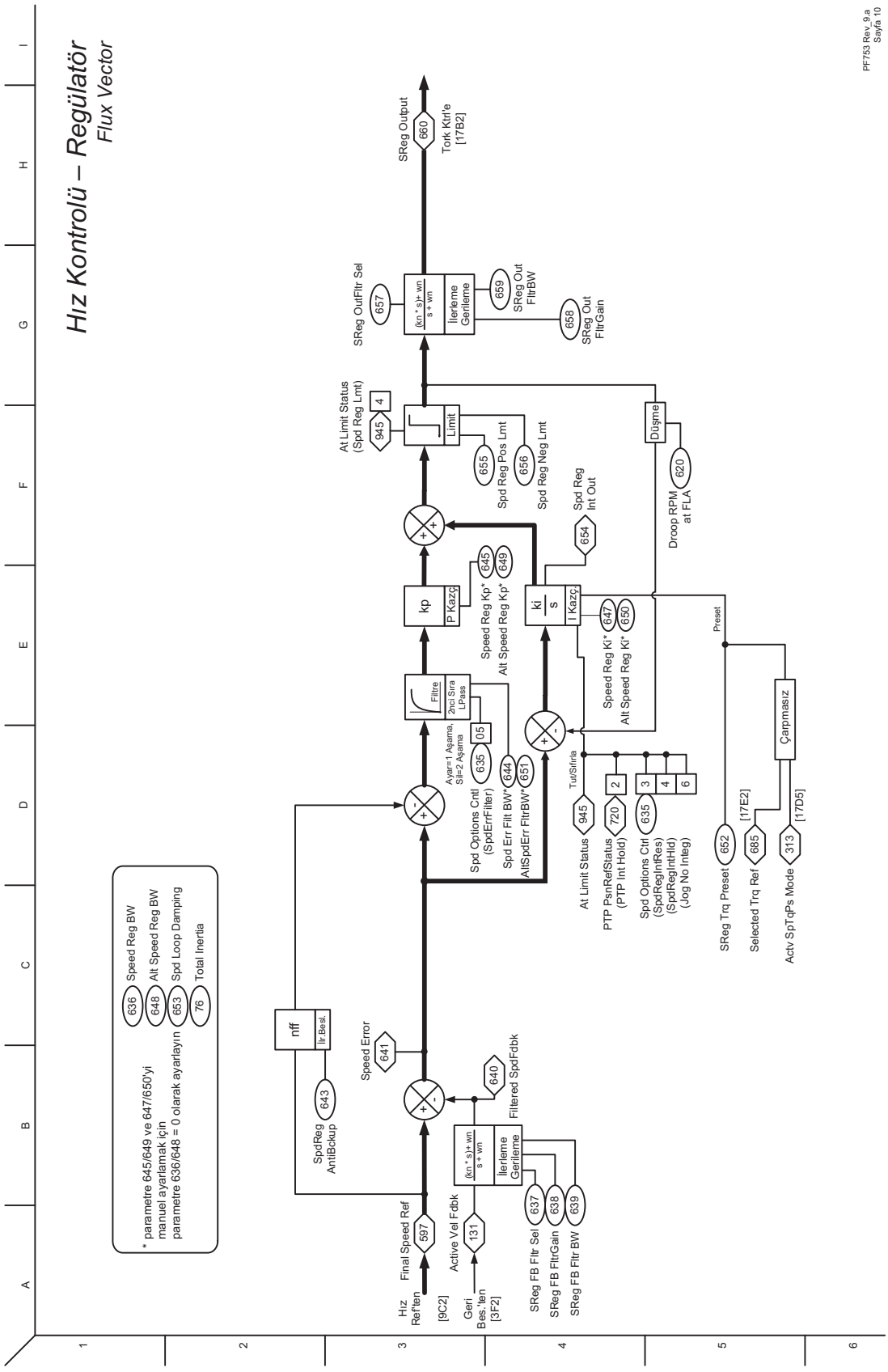

Hız Kontrolü – Referans (1)
PF753 Rev_9.a
Sayfa 5
Hız Birimleri (Hz/dev/dak) 300
Speed Ref Source 930
SpdTrimPrcRefSrc 616
Spd Trim Source 617
Spd Ref Sel Sts 591
Spd Ref Command d7
[29H3] Drive Logic Rslt 879
Drive Status 1 935
Hız Ref (2)ye [6A1]
(Ref A Auto)
(Ref B Auto)
(Preset3 Auto)
(Preset4 Auto)
(Preset5 Auto)
(Preset6 Auto)
(Preset7 Auto)
(DPI Prt1 Man)
(DPI Prt2 Man)
(DPI Prt3 Man)
(DPI Prt4 Man)
(DPI Prt5 Man)
(DPI Prt6 Man)
(Int ENet Man)
(DevLogix Man)
(DI Man Sel)
(Alt Man Sel)
DI ManRef AnlgHi 564
DI ManRef AnlgLo 565
DI Man Ref Sel 563
Alt Man Ref AnHi 329
Alt Man Ref AnLo 330
Alt Man Ref Sel 328
Speed Ref A Sel 545
Devre Dışı (0)
Spd Ref A Stpt 546
Preset Speed 1 571
Preset Speed 2 572
Preset Speed 3 573
Preset Speed 4 574
Preset Speed 5 575
Preset Speed 6 576
Preset Speed 7 577
MOP Reference [21F3] 558
Aux Vel Feedback [3H5] 134
Port 1 Reference 871
Port 2 Reference 872
Port 3 Reference 873
Port 4 Reference 874
Port 5 Reference 875
Port 6 Reference 876
Opsiyon Portları: Analog, EtherNet, DeviceLogix
Spd Ref A AnlgHi 547
Spd Ref A AnlgLo 548
Speed Ref A Mult 549
Speed Ref B Sel 550
Spd Ref B Stpt 551
Spd Ref B AnlgHi 552
Spd Ref B AnlgLo 553
Speed Ref B Mult 554
Trim Ref A Sel 600
Trim Ref A Stpt 601
Trim RefA AnlgHi 602
Trim RefA AnlgLo 603
Trim Ref B Sel 604
Trim Ref B Stpt 605
Trim RefB AnlgHi 606
Trim RefB AnlgLo 607
TrmPct RefA Sel 608
TrmPct Ref A Stpt 609
TrmPct RefA AnHi 610
TrmPct RefA AnLo 611
TrmPct RefB Sel 612
TrmPct RefB Stpt 613
TrmPct RefB AnHi 614
TrmPct RefB AnLo 615
Diğer Ref Kaynakları
Varsayılan
Parametre Seçimi
Anlg In1 PortVal (opsiyon portu)
Anlg In2 PortVal (opsiyon portu)
'd' Ön-Eki, Teşhis Öğe Numarasını Belirtir (örn. d33) – Referans Sembol Açıklaması
* Not: Analog Hi, Lo ölçeklemesi, sadece Analog Giriş seçildiğinde kullanılır

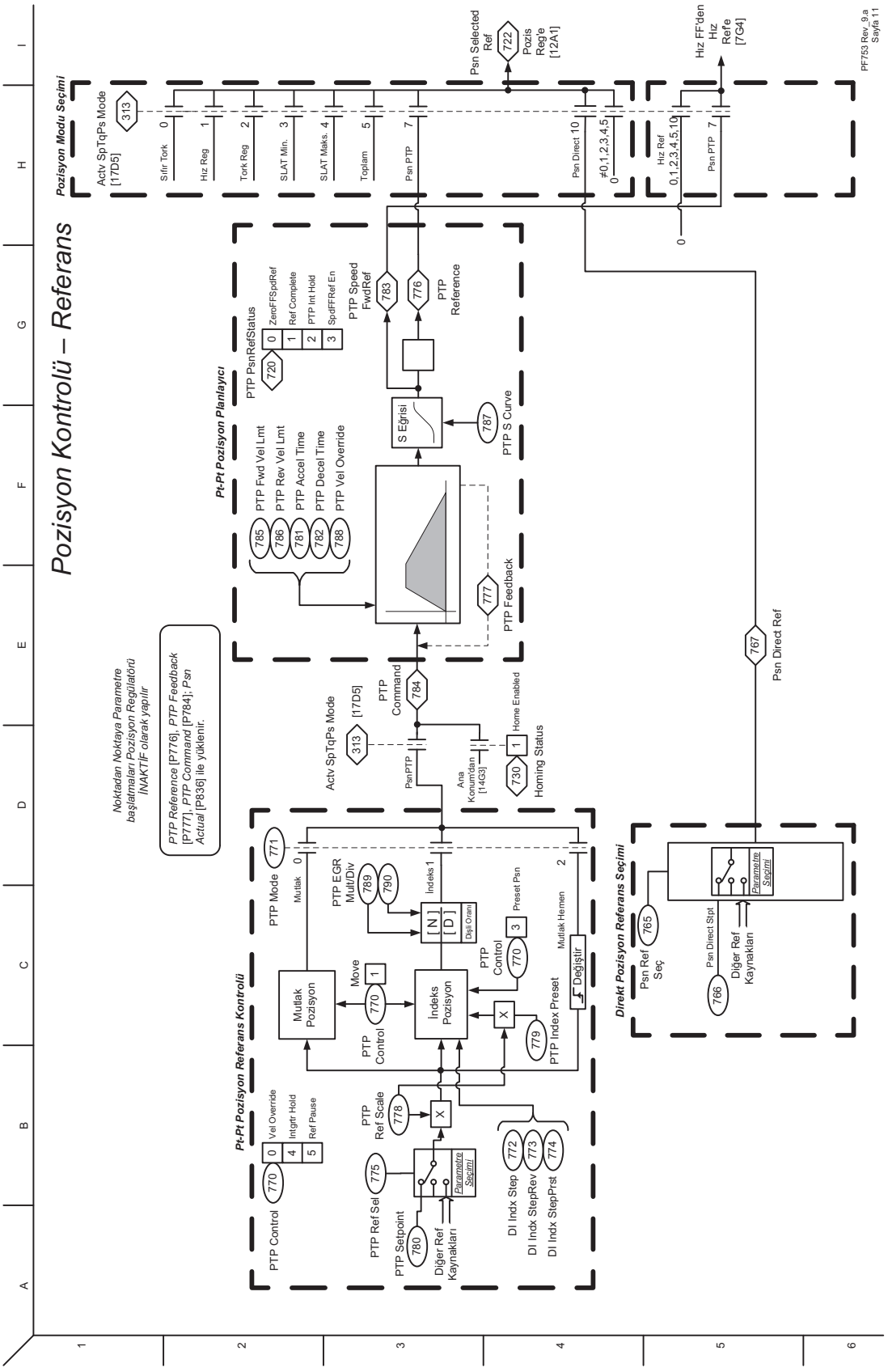

Hız Kontrolü – Referans (2)
Pozisyon Kontrolü – Hız Referansı Ekle Opsiyonu
[17D5] Actv SpTgPs Mode
313
Hız Ref (1)'den [5I2]
Position Control (Add Spd Ref)
10
721
Pozisyon (> 5)
Pozisyon-dışı (<= 5)
Selected Spd Ref
592
PI Hızı Özel
[20B2] YA DA [20E2]
PID Output Meter
1093
PID Control
1066
PID Enable
Drive Status 1
935
Running
Hız Özel
1079
PID Output Sel = 1
Jogging
Drive Status 1 (Jogging)
935
17
Jog Hızı 1
556
Jog Hızı 2
557
[29H3] Drive Logic Rslt
879
Jog1
Jog2
19
Yağ Pompası Uygulaması
Pompa Limiti Ref Devrede
Pompa Limiti Referansı
Homing
Homing Status (Home Enabled)
730
Ana Konum'dan Hız Ref [14F2]
Psn Gear Ratio
848
Değişken Yükselme
Yükseltme Frek Devr Sadece VF (V/Hz)
VB Frequency
1543
Autotune Kontrolü
Autotune
70
Autotune Kontrolü
2, 3, 4
Limit Switch Kontrolü
Spd Ref Sel Sts (Decel Lmt Sw)
591
13
Spd Ref Sel Sts (End Lmt Sw)
14
Preset Speed 1
571
Hız Ref Limitleri
Min Hız Limitleri
Maks Hız Limitleri
Limit
Limited Spd Ref
593
Hız Ref e, Proses Ktrl [7A2], [8A2], [20B2]
Min Fwd Speed
522
Min Rev Speed
523
Max Fwd Speed
520
Max Rev Speed
521
Yön Modu Kontrolü
Direction Mode
308
Bipolar
Rev Disable
Unipolar
Maks
İleri Komutu Mantığı
Unipol İleri
Unipol Geri
(+1)
(-1)
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 6

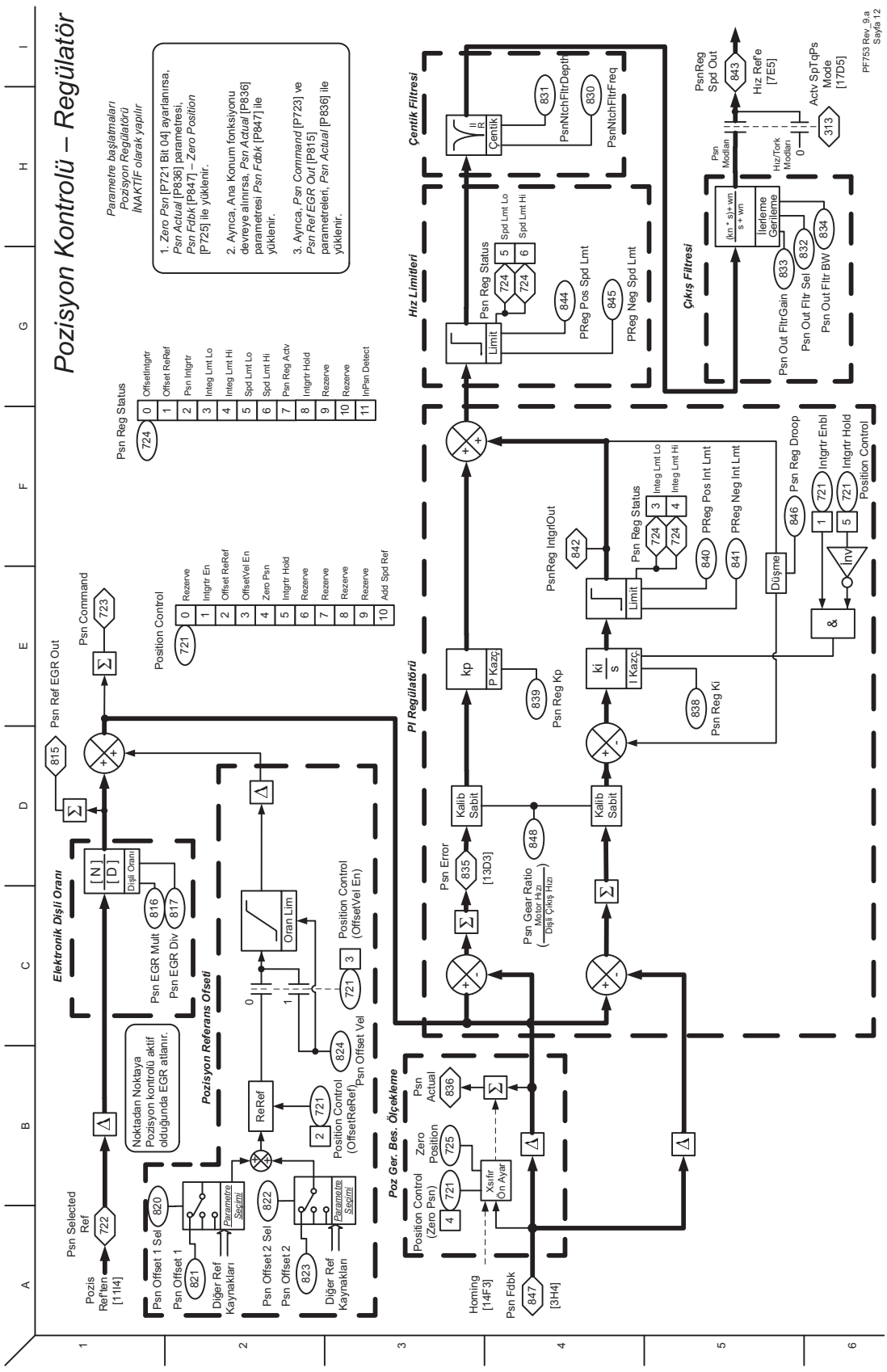

Hız Kontrolü – Referans (3)
Flux Vector
Vektör Artış ve Oran Seç
Başlat/Durdur
Fiber Uygulama
Bantları Atla
Hız Kontrolü
Hız Komp.
Pozisyon Reg Çıkışı
PI Hız Kesme
Speed Ref Filter
Son Hız Ref Limitleri
Ramped Spd Ref [20C2]
Limited Spd Ref [6H4]
Filtered Spd Ref
Son Limitten Sonraki Hız Ref [9A2]
Spd Options Ctrl
Accel Time 1
Accel Time 2
Decel Time 1
Decel Time 2
Jog Acc Dec Time
S Eğrisi Hızlan., Yavaş
Drive Logic Rslt (Accel Time 1, 2)
Drive Logic Rslt (Decel Time 1, 2)
Drive Status 1 (Running)
Drive Status 2 (Autotuning)
Drive Status 1 (Stopping)
Drive Status 1 (Jogging)
Commanded SpdRef
Senk. Hız Değişimi
Sync Time
P Jump
Max Traverse
Traverse Inc
Traverse Dec
Fiber Kontrol
Fiber Durumu
Skip Speed 1
Skip Speed 2
Skip Speed 3
Skip Speed Band
Speed Comp Sel
Speed Comp Out
Speed Comp Gain
Hız Komp
Hız Oranı Ref
Psn Ref'ten Hız FF [111]
Psn Gear Ratio
SpdRef FltrGain
Spd Ref Filter
Spd Ref Fltr BW
At Limit Status (MaxSpeed Lmt)
Maks Hız Limiti
Max Fwd Speed
Max Rev Speed
PsnReg Spd Out
Pozis Reg'den [121]
Spd Ref Scale
PID Output Meter
PID Output Sel (Speed Trim)
Proses Kontrol'den [20E3]
Durmuyor ve Aktif
Duruyor ya da Aktif değil
Kullanılmıyor
Artmış Ref
Oran Ref
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 7

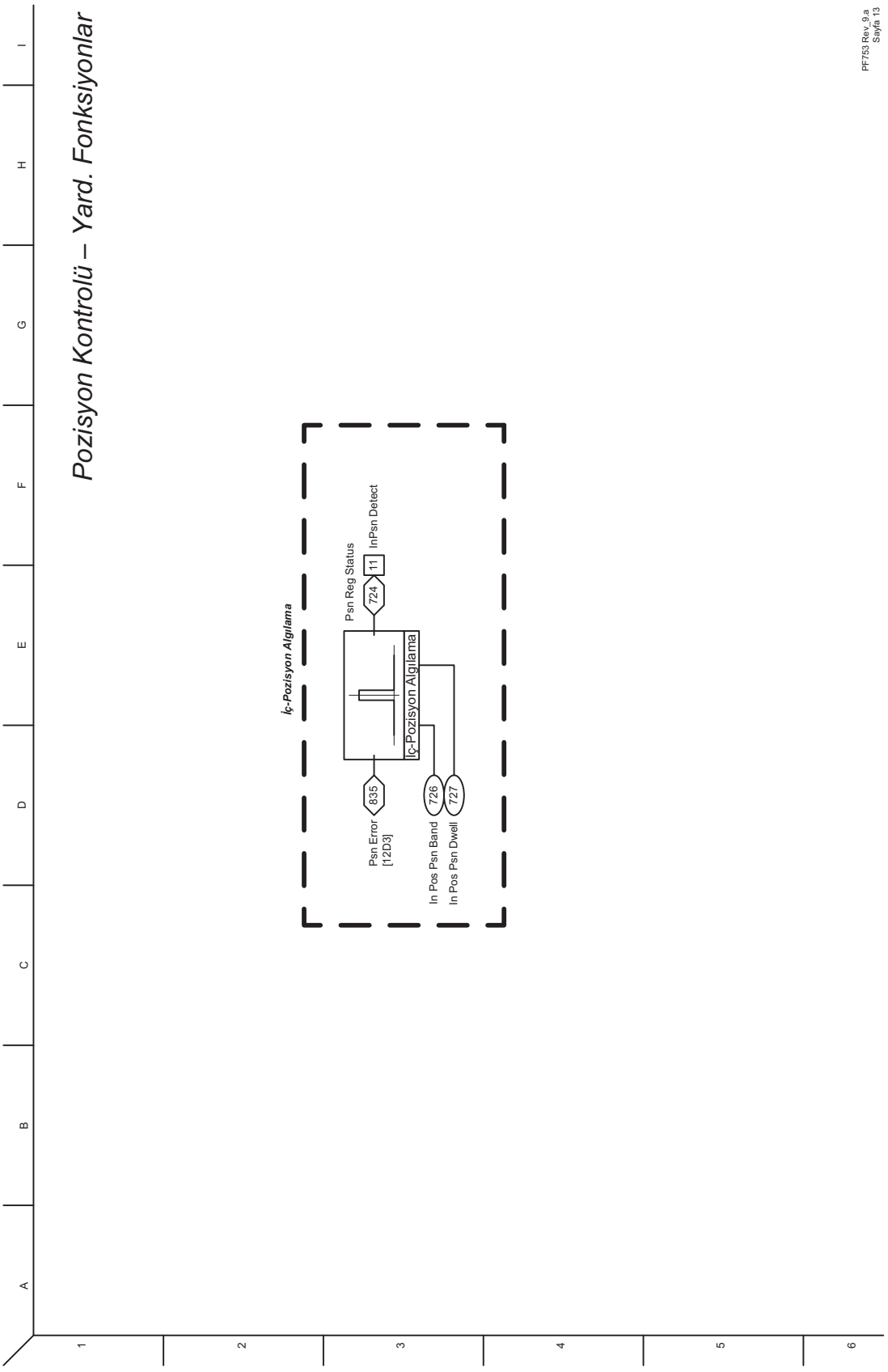

Hız Kontrolü – Referans (4)
VF (V/Hz), SV
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 8
Limited Spd Ref
593
[6H4]
Bantları Atla
Bantları Atla
Skip Speed 1
526
Skip Speed 2
527
Skip Speed 3
528
Skip Speed Band
529
Drive Status 1 (Jogging)
935
17
Fiber Uygulama
Senk. Hızı Değiştir
Travers/ P-Atla
Sync Time
1122
P Jump
1126
Max Traverse
1125
Traverse Inc
1123
Traverse Dec
1124
Fiber Kontrol
1120
Fiber Durumu
1121
Commanded SpdRef
2
Başlat/Durdur
Drive Status 1 (Running)
935
16
Drive Status 2 (Autotuning)
936
9
VEYA
Drive Status 1 (Stopping)
935
18
Durmuyor ve Aktif
Duruyor ya da Aktif değil
V/F Artış ve Oran Seç
Spd Options Ctrl (Ramp Disable)
635
1
Spd Options Ctrl (StpNoSCrvAcc)
635
2
Spd Options Ctrl (Ramp Hold)
635
0
Artış Oranı
[9E4]
Önceki Tarama
[9E5]
Ramped Spd Ref
594
[9A2], [20C2]
Artış S Eğrisi
Artış Girişi
[9E4]
Accel Time 1
535
Accel Time 2
536
Drive Logic Rslt (Accel Time 1, 2)
879
[29H3]
8
9
Decel Time 1
537
Decel Time 2
538
Drive Logic Rslt (Decel Time 1, 2)
879
[29H3]
10
11
Jog Acc Dec Time
539
S Eğrisi Hızlan., Yavaşl.
540
541
Hız Kontrolü
Son Hız Ref Limitleri
Maks Hız Limitleri
Limit
Max Fwd Speed
520
Max Rev Speed
521
Son Limitten Sonraki Hız Ref
[9A2]
PI Hız Kesme
PID Output Meter
1093
Proses Kontrol'den
[20E3]
PID Output Sel (Speed Trim)
1079
Drive Status 1 (Jogging)
935
17

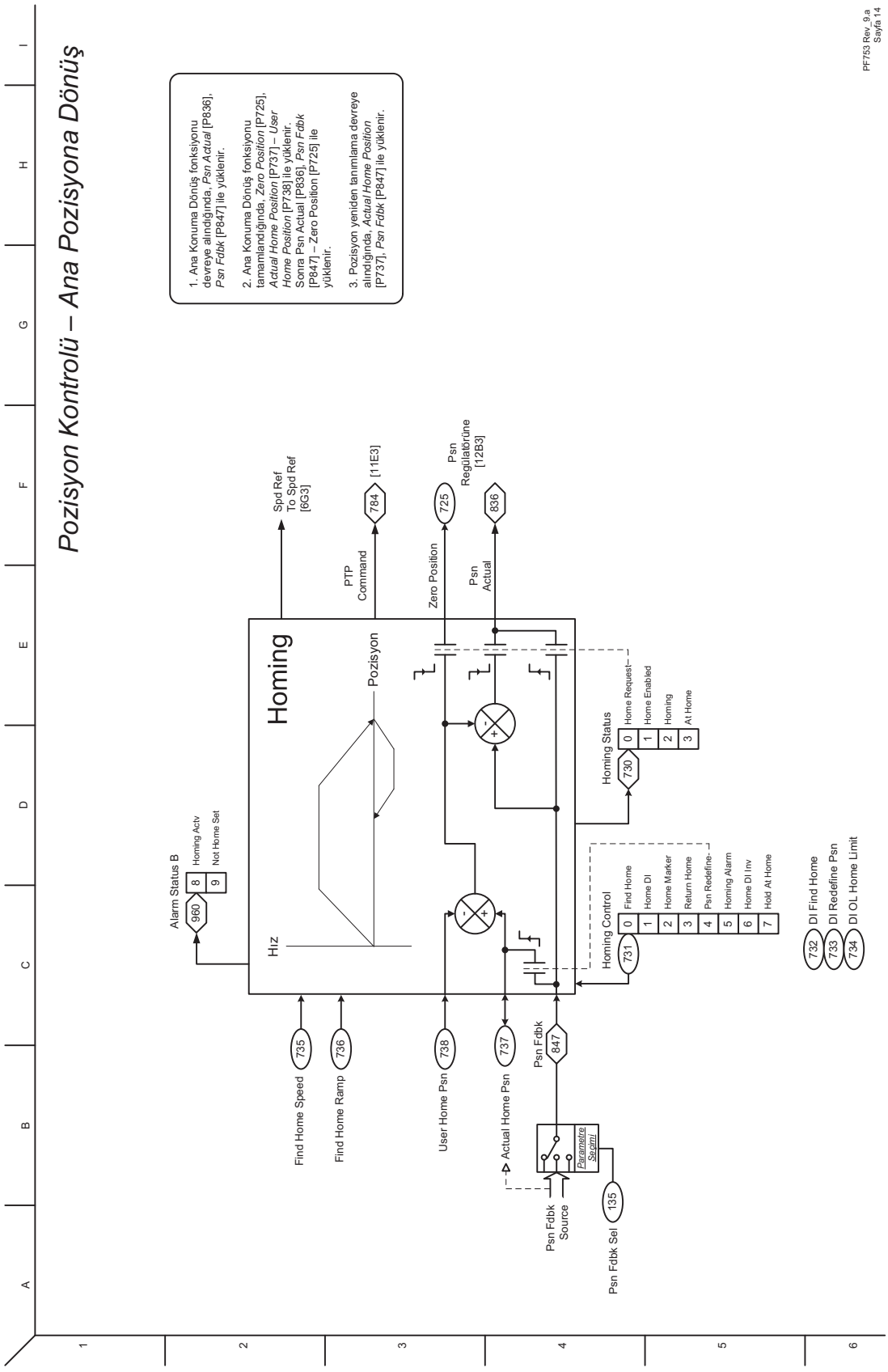

Hız Kontrolü – Referans (5)
Motor Kontrol Objesi
Tork Kontrol
Tork Referansı
Hız Regülatörü
Tork Ref
Çıkış Frekansı
[3D5], [19E4], [19H3]
Limit
Frek Integral (Hz)
Bara/Akım Sınırlayıcı (Frek Artış)
Frek Limit Yüksek (Hz)
Frek Limit Düşük (Hz)
Sınırlı Frek Ekleyici (Hz)
Seçilmiş Frek Ref (Hz)
Artış Oranı (Motor Ktrl Kesinti) (Hz/San)
Motor Frek (Hz)
Hız'dan Frekansa Ölçekleme
Tersine Dönüş Önleme
(Max Fwd/Rev + Overspeed Limit) Freq Limit
Previous Ramped Spd Ref[8I2]
Artış Entegratörüne Motor Frek [8G1]
Artış Giriş [8E2]
Artış Oranı [8I1]
Kesinti Zamanı Süresi
Sınırlı Hız Ekleyici
(Maks İlr./Ger. + Aşırı Hız Limiti) Hız Limiti
At Limit Status (OverSpd Lmt)
DEV/DAK
[NP Freq] [NP Spd] *Kutuplar 120
Hz
Final Speed Ref Hız Rege [10A3]
Final Speed Ref Geri Bes.'e [3B5]
VHzSV SpdTrimReg 623
Hz Sensörü Tipi
SADECE DAHİLİ DURUM
Sensörlü Hız Geri Besl.
Açık Döngü Hız Geri Bes.
At Limit Status (MaxSpeed Lmt)
Maks İlr./Ger. Hız Limiti
VEYA
Slip RPM at FLA
VHzSV Spd Reg Kp
VHzSV Spd Reg Ki
PI
VF, SV Hız Regülatörü
Active Vel Fdbk
Ger. Bes.'ten [3F2]
Motor Kntl Modu
Flux Vector (3)
VF veya SV (0-2,7,8)
Son Limitten Sonraki Hız Ref [7I5] VEYA [8H4]
Ramped Spd Ref [8G2]
Filtrelenmiş (100 R/S) Iq Geri besleme (pu)
Droop RPM at FLA
Slip Comp BW
LPF
Iq Geri Besleme (pu)
PF753 Rev_9.a
Sayfa 9

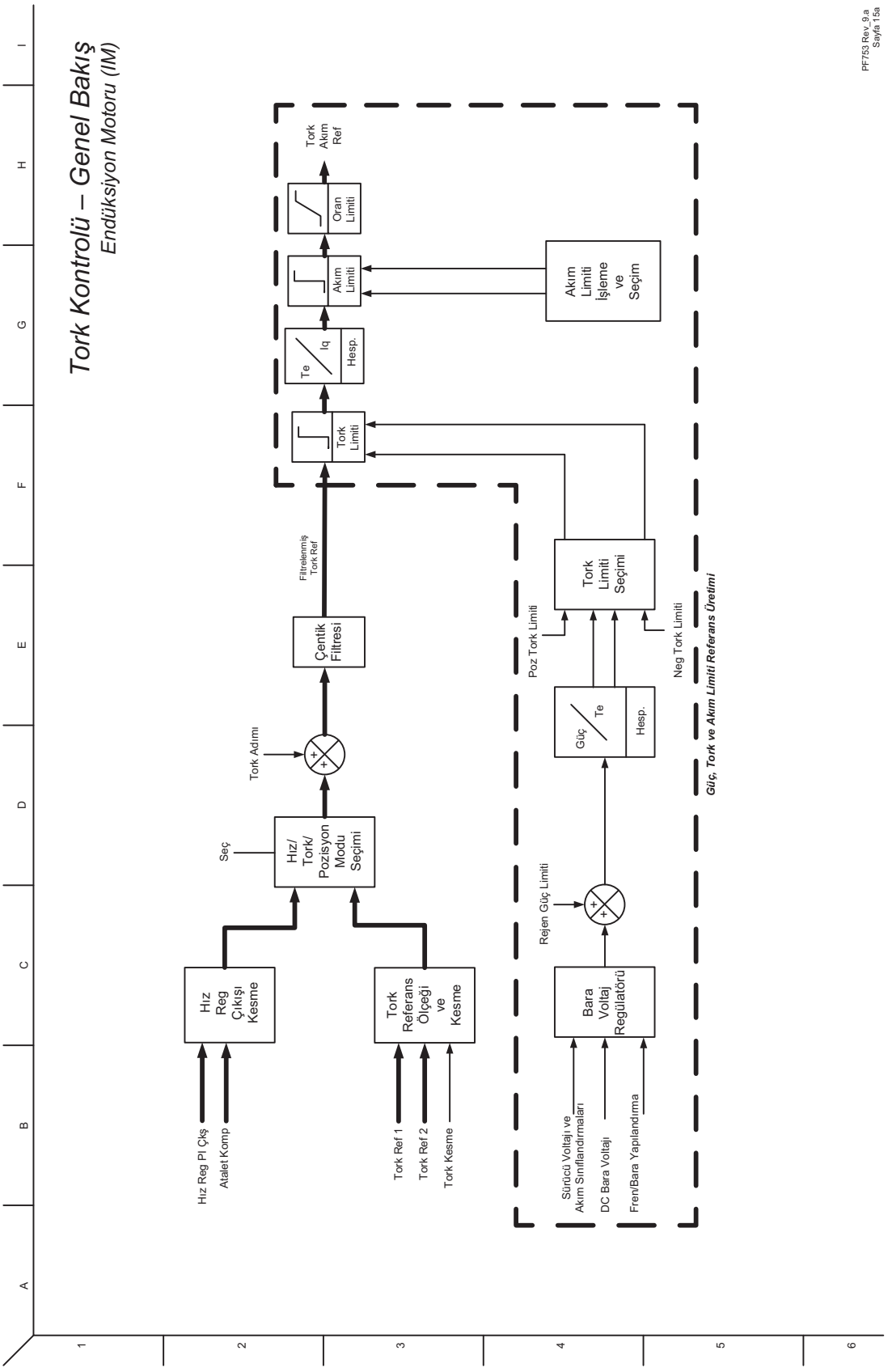

Hız Kontrolü – Regülatör
Flux Vector
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 10
* parametre 645/649 ve 647/650'yi manuel ayarlamak için parametre 636/648 = 0 olarak ayarlayın
636 Speed Reg BW
648 Alt Speed Reg BW
653 Spd Loop Damping
76 Total Inertia
Hız Ref'ten [9C2]
Final Speed Ref 597
Active Vel Fdbk 131
Geri Bes.'ten [3F2]
Filtered SpdFdbk 640
Speed Error 641
SpdReg AntiBckup 643
nff
İlr.Besl.
(kn * s)+ wn / s + wn
İlerleme Gerileme
SReg FB Fltr Sel 637
SReg FB FltrGain 638
SReg FB Fltr BW 639
Ayar=1 Aşama, Sir=2 Aşama 635
Spd Options Cntl (SpdErrFilter) 644
Spd Err Filt BW* 651
AltSpdErr FltrBW*
Filtre
2nci Sıra LPass
05
kp
P Kazç
Speed Reg Kp* 645
Alt Speed Reg Kp* 649
ki / s
I Kazç
Speed Reg Ki* 647
Alt Speed Reg Ki* 650
Spd Reg Int Out 654
Tut/Sıfırla
At Limit Status 945
PTP PsnRefStatus (PTP Int Hold) 720
Spd Options Ctrl (SpdRegIntRes) (SpdRegIntHld) (Jog No Integ) 635
2
3
4
6
Limit
At Limit Status (Spd Reg Lmt) 945
4
Spd Reg Pos Lmt 655
Spd Reg Neg Lmt 656
SReg OutFltr Sel 657
SReg Out FltrBW 659
SReg Out FltrGain 658
SReg Output 660
Tork Ktrl'e [17B2]
Düşme
Droop RPM at FLA 620
Preset
SReg Trq Preset 652
Selected Trq Ref 685 [17E2]
Çarpmasız
Actv SpTqPs Mode 313 [17D5]

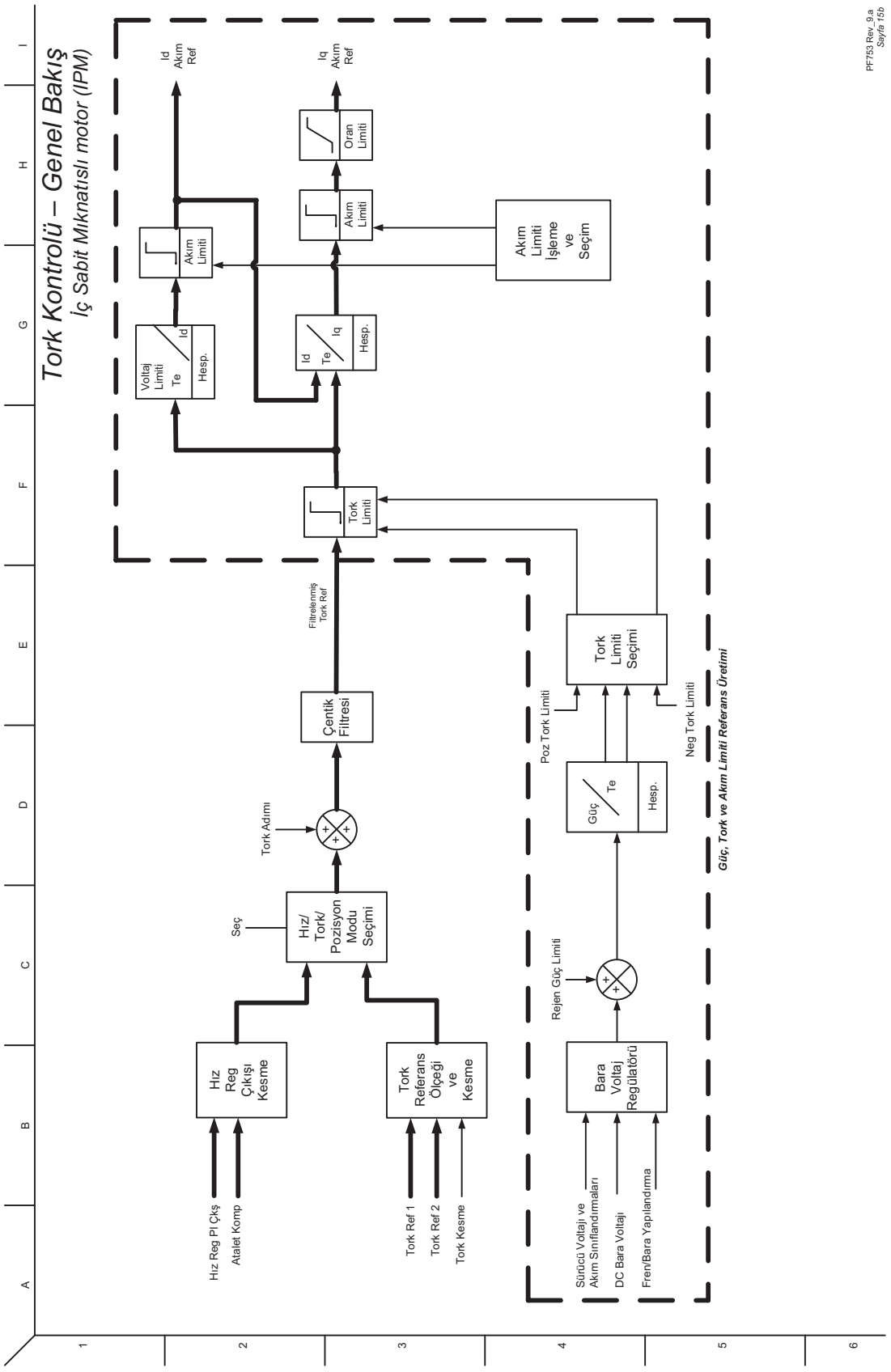

Pozisyon Kontrolü – Referans
Pozisyon Modu Seçimi
Actv SpTqPs Mode [17D5]
313
Sıfır Tork
Hız Reg
Tork Reg
SLAT Min.
SLAT Maks.
Toplam
Psn PTP
Psn Direct
≠0,1,2,3,4,5
Hız Ref
0,1,2,3,4,5,10
Psn Selected Ref
722
Pozis Reg'e [12A1]
Hız FF'den Hız Ref'e [7G4]
PF753 Rev. 9.a Sayfa 11
Pt-Pt Pozisyon Planlayıcı
PTP PsnRefStatus
720
ZeroFFSpdRef
Ref Complete
PTP Int Hold
SpdFFRef En
PTP Speed FwdRef
783
PTP Reference
776
S Eğrisi
787
PTP S Curve
PTP Fwd Vel Lmt
PTP Rev Vel Lmt
PTP Accel Time
PTP Decel Time
PTP Vel Override
785
786
781
782
788
777
PTP Feedback
Noktadan Noktaya Parametre başlatmaları Pozisyon Regülatörü İNAKTİF olarak yapılır
PTP Reference [P776], PTP Feedback [P777], PTP Command [P784]; Psn Actual [P836] ile yüklenir.
PTP Command
784
Actv SpTqPs Mode
313
[17D5]
PsnPTP
Ana Konum'dan [14G3]
Home Enabled
730
Homing Status
767
Psn Direct Ref
Pt-Pt Pozisyon Referans Kontrolü
PTP Mode
771
Mutlak
İndeks 1
Mutlak Hemen 2
PTP EGR Mult/Div
789
790
Dişli Oranı
Preset Psn
3
PTP Control
770
Move
1
Mutlak Pozisyon
İndeks Pozisyon
PTP Index Preset
779
Değiştir
PTP Ref Sel
775
PTP Ref Scale
778
PTP Setpoint
780
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçimi
Vel Override
Intgtr Hold
Ref Pause
DI Indx Step
772
DI Indx StepRev
773
DI Indx StepPrst
774
Direkt Pozisyon Referans Seçimi
Psn Ref Seç
765
Psn Direct Stpt
766
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçimi

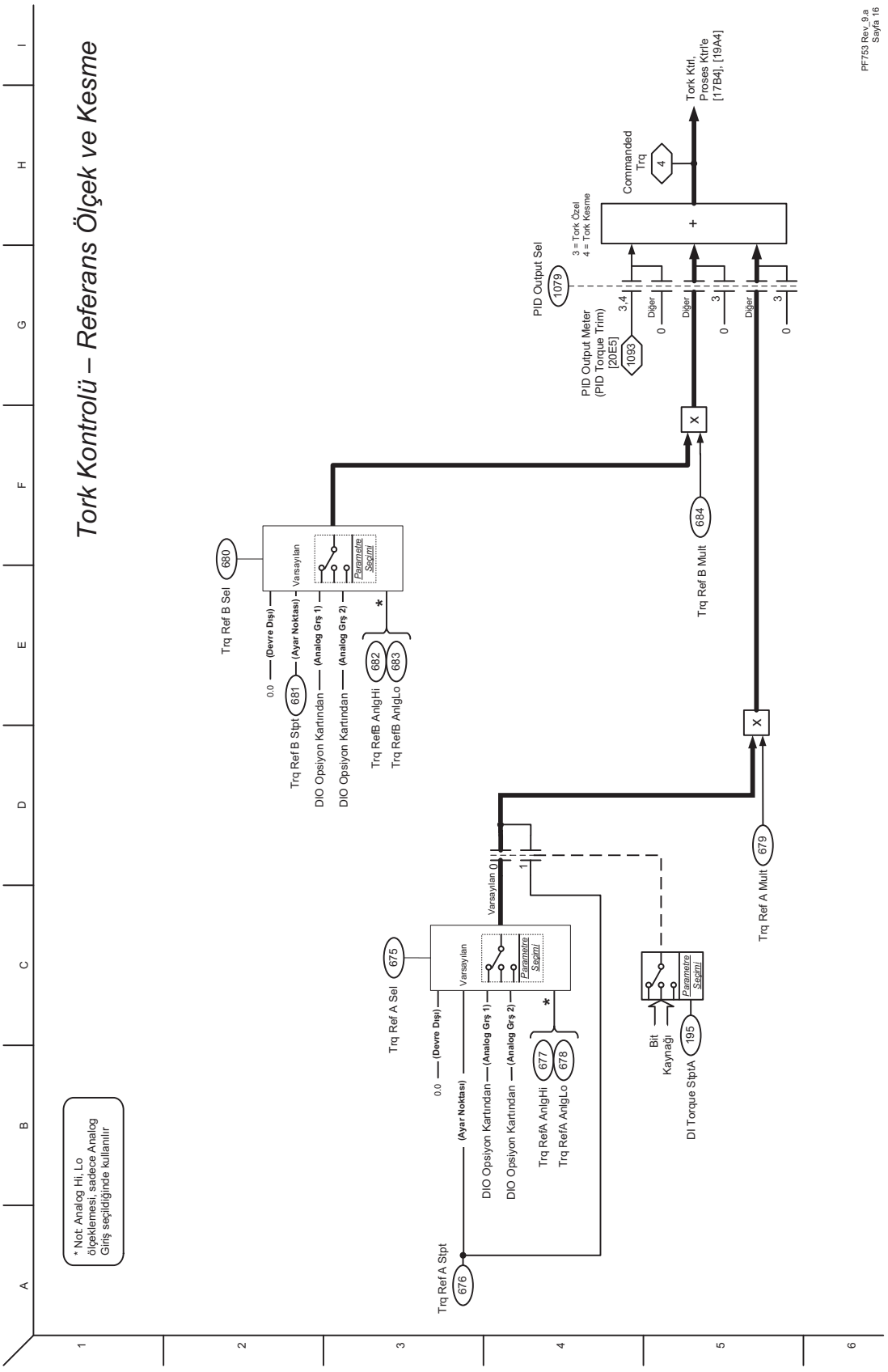

Pozisyon Kontrolü – Regülatör
Parametre başlatmaları
Pozisyon Regülatörü
İNAKTİF olarak yapılır
1. Zero Psn [P721 Bit 04] ayarlanırsa, Psn Actual [P836] parametresi, Psn Fdbk [P847] – Zero Position [P725] ile yüklenir.
2. Ayrıca, Ana Konum fonksiyonu devreye alınırsa, Psn Actual [P836] parametresi Psn Fdbk [P847] ile yüklenir.
3. Ayrıca, Psn Command [P723] ve Psn Ref EGR Out [P815] parametreleri, Psn Actual [P836] ile yüklenir.
Elektronik Dişli Oranı
Pozisyon Referans Ofseti
Poz Ger. Bes. Ölçekleme
PI Regülatörü
Hız Limitleri
Çentik Filtresi
Çıkış Filtresi
Noktadan Noktaya Pozisyon kontrolü aktif olduğunda EGR atlanır.
Psn Selected Ref
Pozis Ref'ten [11I4]
Psn Offset 1 Sel
Psn Offset 1
Diğer Ref Kaynakları
Psn Offset 2 Sel
Psn Offset 2
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçimi
Psn Ref EGR Out
Psn Command
Psn EGR Mult
Psn EGR Div
Dişli Oranı
Oran Lim
ReRef
Position Control (OffsetReRef)
Position Control (OffsetVel En)
Psn Offset Vel
Psn Actual
Zero Position
Xsıfır On Ayar
Position Control (Zero Psn)
Homing [14F3]
Psn Fdbk [3H4]
Psn Error [13D3]
Psn Gear Ratio
Kalib Sabit
kp
P Kazç
ki / s
I Kazç
Psn Reg Kp
Psn Reg Ki
PsnReg IntgrlOut
Psn Reg Status
PReg Pos Int Lmt
PReg Neg Int Lmt
Düşme
Psn Reg Droop
Integrtr Enbl
Integrtr Hold
Position Control
Inv
Limit
Psn Reg Status
PReg Pos Spd Lmt
PReg Neg Spd Lmt
Çentik
PsnNtchFltrDepth
PsnNtchFltrFreq
PsnReg Spd Out
Hız Ref'e [7E5]
Actv SpTqPs Mode [17D5]
Psn Modları
Hız/Tork Modları
İlerleme Gerileme
Psn Out FltrGain
Psn Out Fltr Sel
Psn Out Fltr BW
Position Control
Rezerve
Intgrtr En
Offset ReRef
OffsetVel En
Zero Psn
Intgrtr Hold
Add Spd Ref
Psn Reg Status
Offsetintgrtr
Offset ReRef
Psn Intgrtr
Integ Lmt Lo
Integ Lmt Hi
Spd Lmt Lo
Spd Lmt Hi
Psn Reg Actv
Intgrtr Hold
InPsn Detect
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 12

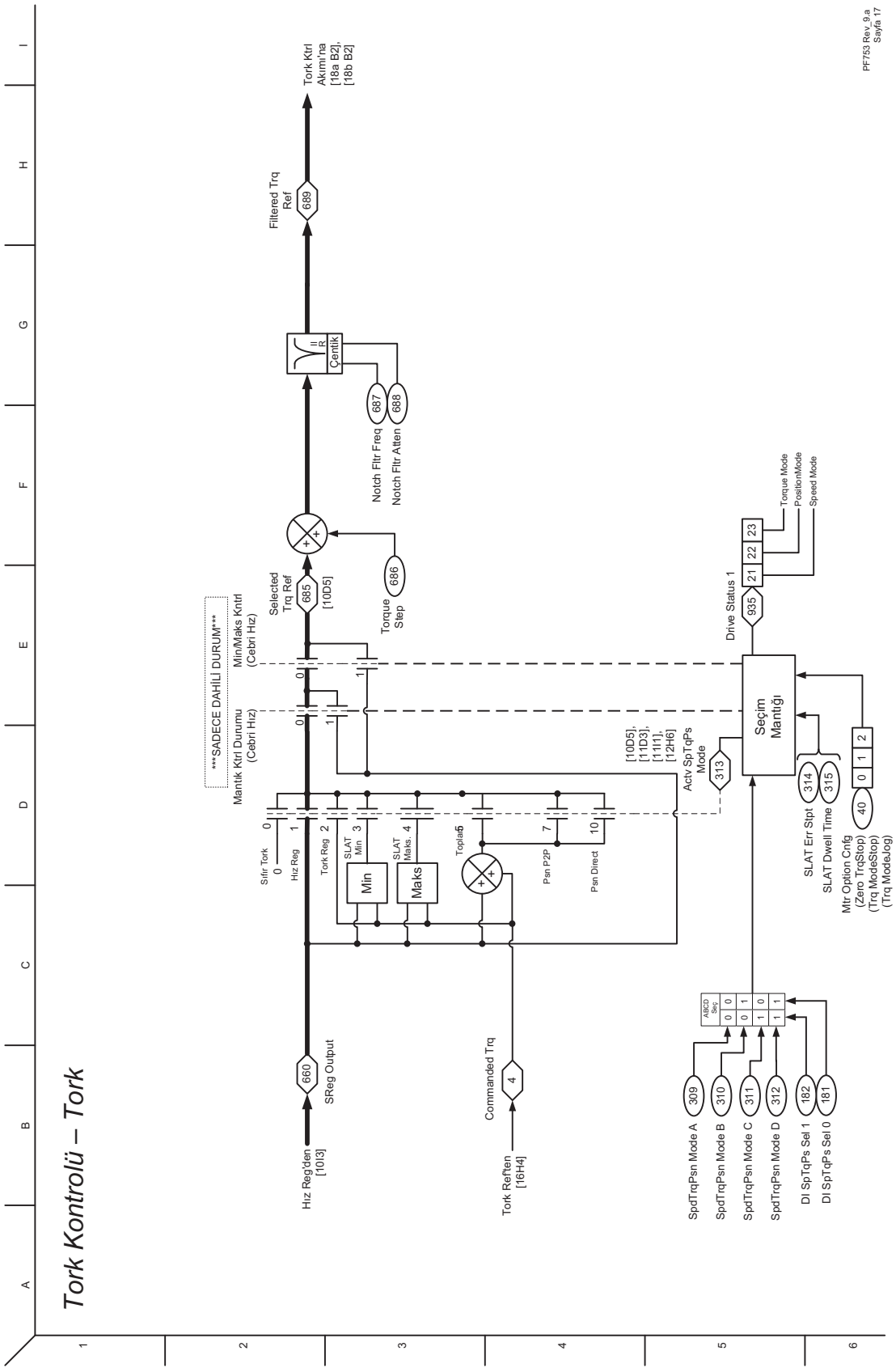

Pozisyon Kontrolü – Yard. Fonksiyonlar
PF753 Rev_9.a
Sayfa 13
İç-Pozisyon Algılama
Psn Reg Status
724
11
InPsn Detect
İç-Pozisyon Algılama
835
Psn Error
[12D3]
726
727
In Pos Psn Band
In Pos Psn Dwell

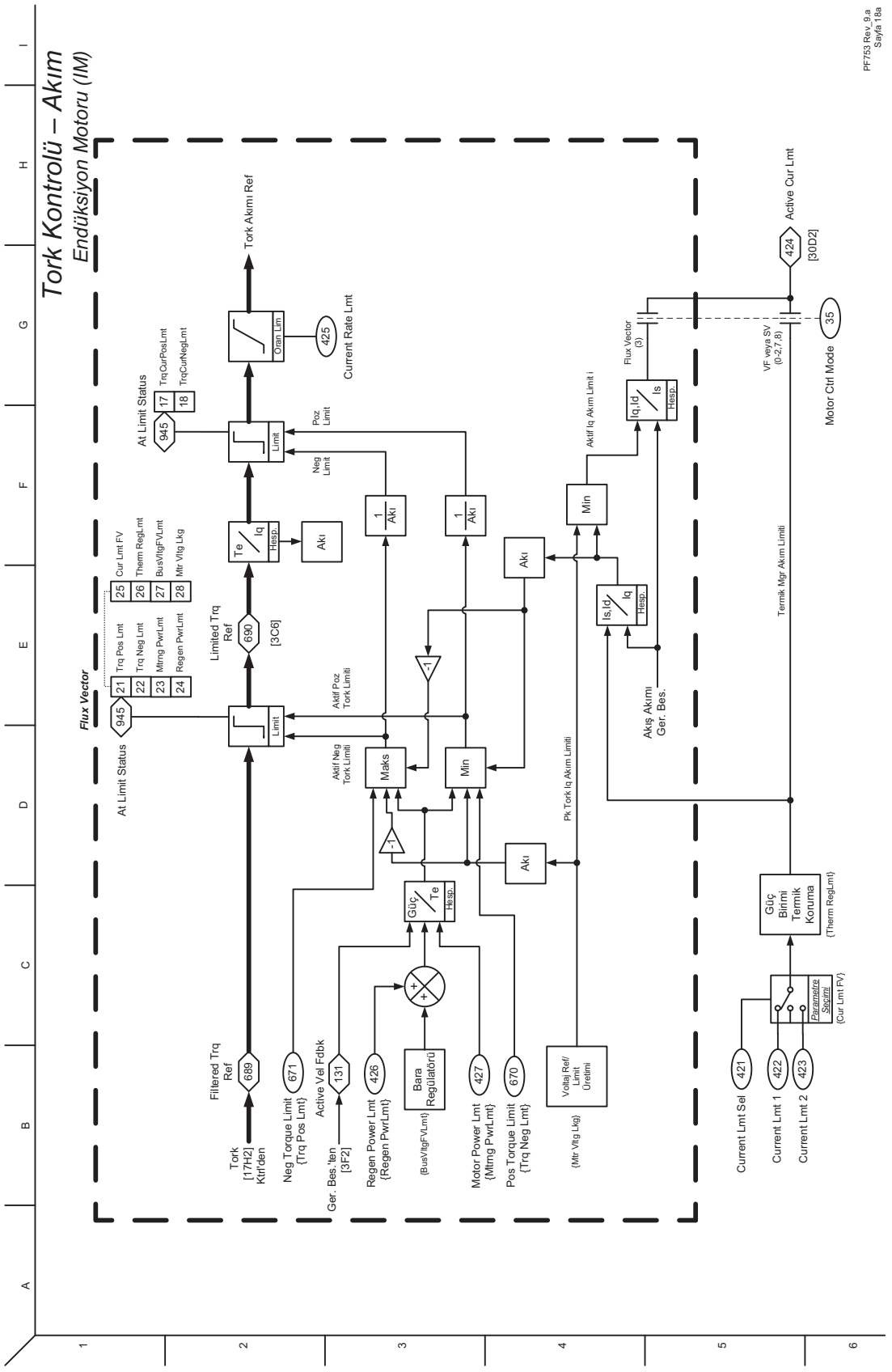

Pozisyon Kontrolü – Ana Pozisyona Dönüş
1. Ana Konuma Dönüş fonksiyonu devreye alındığında, Psn Actual [P836], Psn Fdbk [P847] ile yüklenir.
2. Ana Konuma Dönüş fonksiyonu tamamlandığında, Zero Position [P725], Actual Home Position [P737] – User Home Position [P738] ile yüklenir. Sonra Psn Actual [P836], Psn Fdbk [P847] – Zero Position [P725] ile yüklenir.
3. Pozisyon yeniden tanımlama devreye alındığında, Actual Home Position [P737], Psn Fdbk [P847] ile yüklenir.
Homing
Hız
Pozisyon
Spd Ref To Spd Ref [6G3]
PTP Command
784
[11E3]
Zero Position
725
Psn Actual
836
Psn Regülatörüne [12B3]
Alarm Status B
960
8
Homing Activ
9
Not Home Set
Homing Status
730
0
Home Request
1
Home Enabled
2
Homing
3
At Home
Homing Control
731
0
Find Home
1
Home DI
2
Home Marker
3
Return Home
4
Psn Redefine
5
Homing Alarm
6
Home DI Inv
7
Hold At Home
732
DI Find Home
733
DI Redefine Psn
734
DI OL Home Limit
735
Find Home Speed
736
Find Home Ramp
738
User Home Psn
737
Actual Home Psn
Psn Fdbk
847
Parametre Seçimi
Psn Fdbk Source
Psn Fdbk Sel
135
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 14

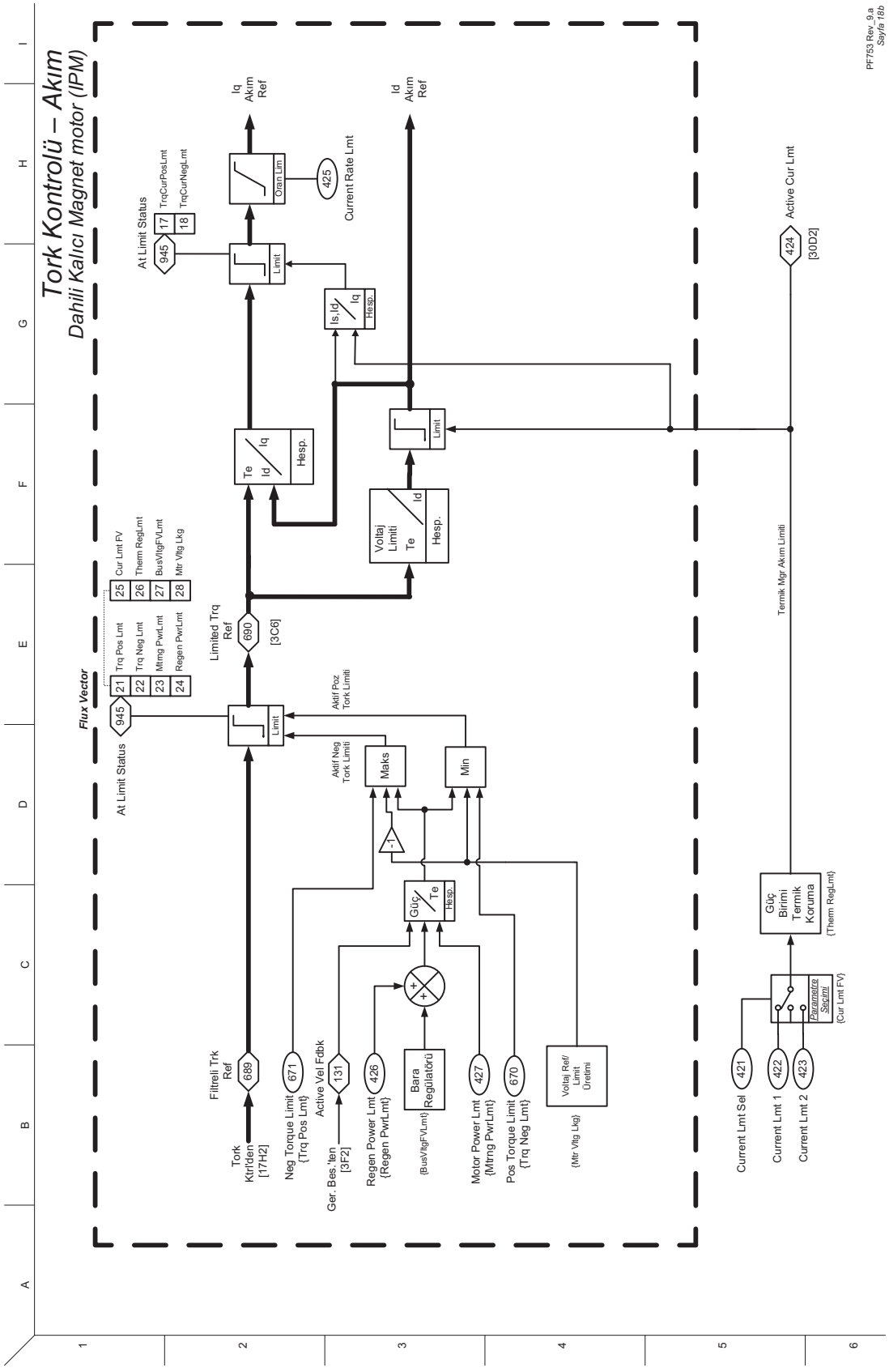

Tork Kontrolü – Genel Bakış
Endüksiyon Motoru (IM)
PF753 Rev_9.a
Sayfa 15a
Hız Reg PI Çıkş
Atalet Komp
Hız Reg Çıkışı Kesme
Tork Ref 1
Tork Ref 2
Tork Kesme
Tork Referans Ölçeği ve Kesme
Seç
Hız/ Tork/ Pozisyon Modu Seçimi
Tork Adımı
Çentik Filtresi
Filtrelenmiş Tork Ref
Tork Limiti
Te / Iq Hesp.
Akım Limiti
Oran Limiti
Tork Akım Ref
Akım Limiti İşleme ve Seçim
Sürücü Voltajı ve Akım Sınıflandırmaları
DC Bara Voltajı
Fren/Bara Yapılandırma
Bara Voltaj Regülatörü
Reşen Güç Limiti
Güç / Te Hesp.
Poz Tork Limiti
Neg Tork Limiti
Tork Limiti Seçimi
Güç, Tork ve Akım Limiti Referans Üretimi

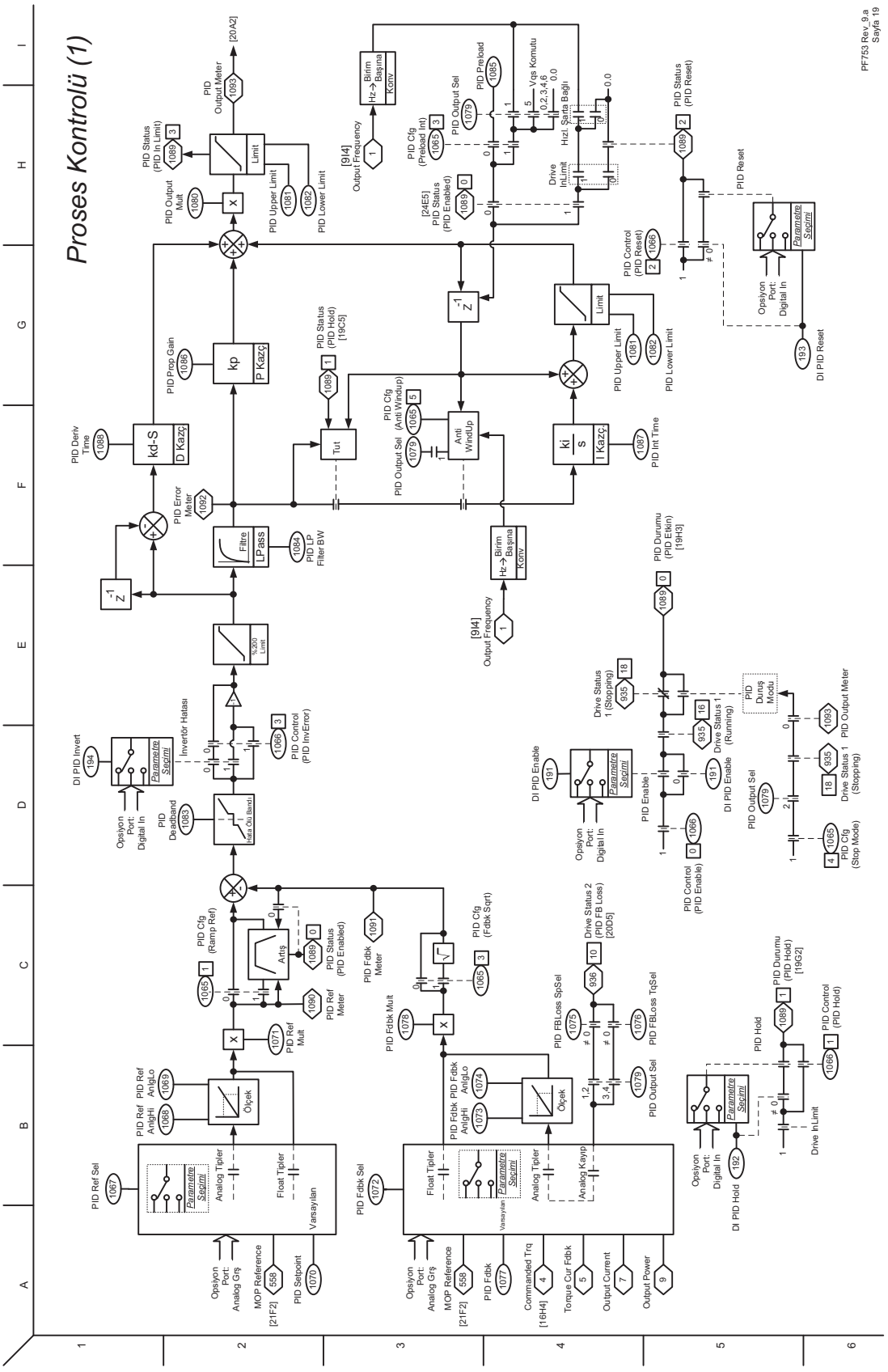

Tork Kontrolü – Genel Bakış
İç Sabit Mıknatıslı motor (IPM)
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 156
Id Akım Ref
Iq Akım Ref
Oran Limiti
Akım Limiti
Akım Limiti İşleme ve Seçim
Voltaj Limiti
Te
Id
Hesp.
Id
Te
Iq
Hesp.
Tork Limiti
Filtrelenmiş Tork Ref
Çentik Filtresi
Tork Adımı
Seç
Hız/ Tork/ Pozisyon Modu Seçimi
Hız Reg Çıkışı Kesme
Tork Referans Ölçeği ve Kesme
Hız Reg PI Çkş
Atalet Komp
Tork Ref 1
Tork Ref 2
Tork Kesme
Poz Tork Limiti
Neg Tork Limiti
Tork Limiti Seçimi
Güç
Te
Hesp.
Rejen Güç Limiti
Bara Voltaj Regülatörü
Sürücü Voltaj ve Akım Sınıflandırmaları
DC Bara Voltajı
Fren/Bara Yapılandırma
Güç, Tork ve Akım Limiti Referans Üretimi
A
B
C
D
E
F
G
H
I
1
2
3
4
5
6

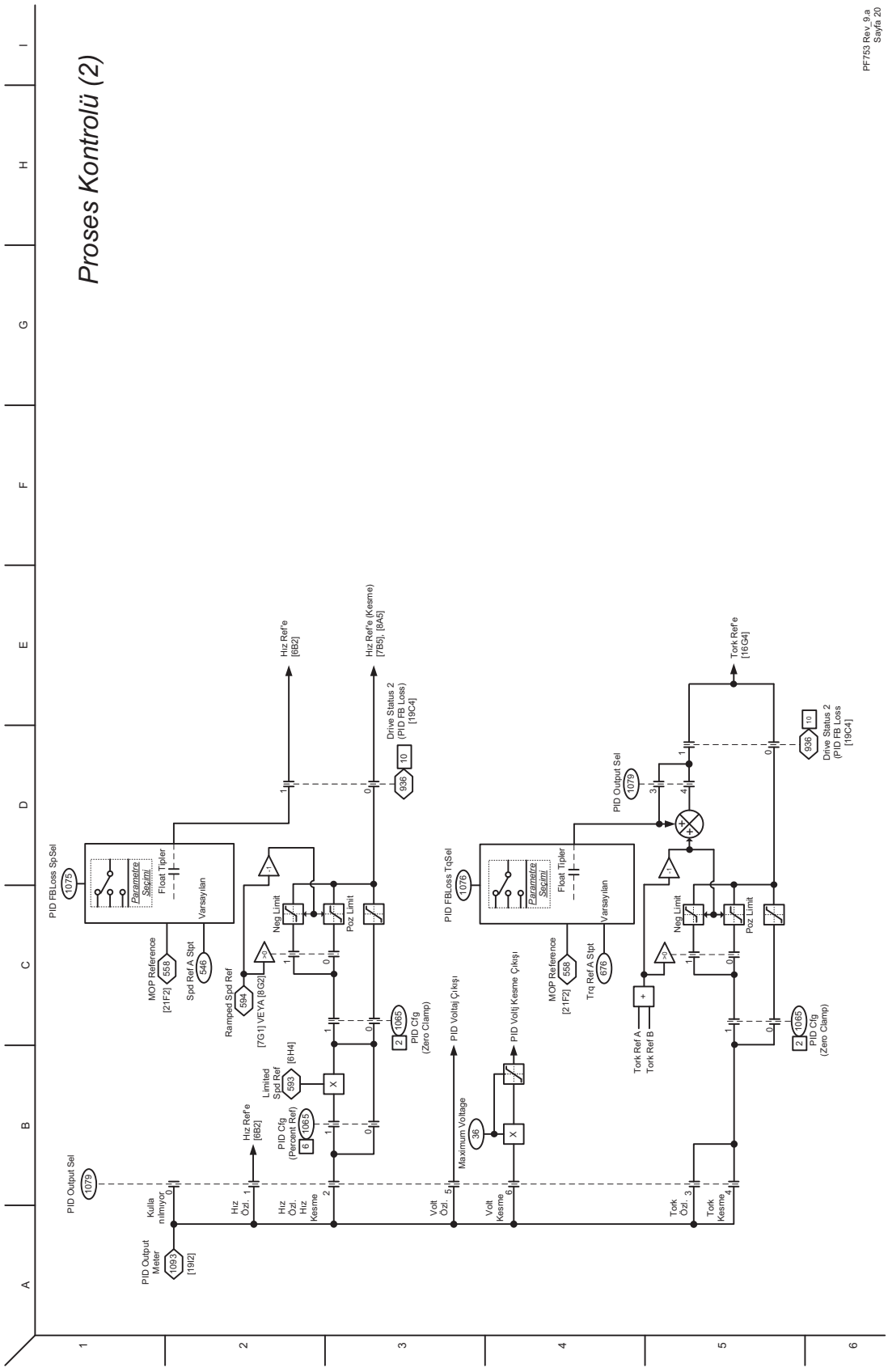

Tork Kontrolü – Referans Ölçek ve Kesme
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 16
* Not: Analog Hi, Lo
ölçeklemesi, sadece Analog
Giriş seçildiğinde kullanılır
Trq Ref A Stpt
676
Trq Ref A Sel
675
(Devre Dışı)
(Ayar Noktası)
DIO Opsiyon Kartından
(Analog Grş 1)
DIO Opsiyon Kartından
(Analog Grş 2)
Trq RefA AnlgHi
677
Trq RefA AnlgLo
678
Varsayılan
Parametre Seçimi
Bit Kaynağı
DI Torque SptA
195
Trq Ref A Mult
679
Trq Ref B Sel
680
Trq Ref B Stpt
681
Trq RefB AnlgHi
682
Trq RefB AnlgLo
683
Trq Ref B Mult
684
PID Output Sel
1079
PID Output Meter
(PID Torque Trim)
[20E5]
1093
3,4
Diğer
3 = Tork Özel
4 = Tork Kesme
Commanded
Trq
4
Tork Kttrl,
Proses Kttrl'le
[17B4], [19A4]

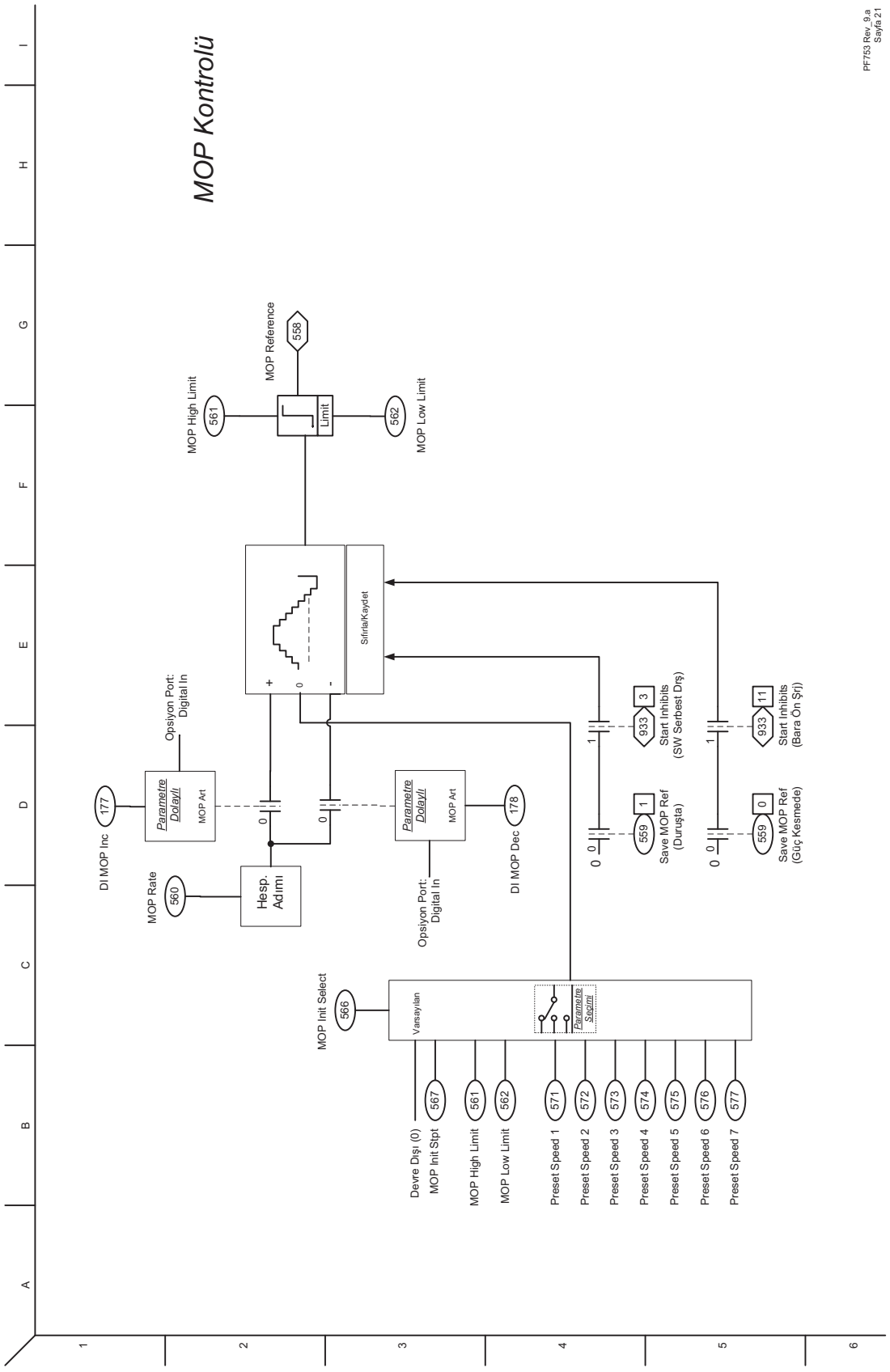

Tork Kontrolü – Tork
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 17
Tork Ktrl Akımı'na [18a B2], [18b B2]
Filtered Trq Ref
689
Çentik
Notch Fltr Freq
Notch Fltr Atten
687
688
Selected Trq Ref
685
[10D5]
Torque Step
686
SADECE DAHİLİ DURUM
Min/Maks Kntrl (Cebri Hız)
Mantık Ktrl Durumu (Cebri Hız)
Sıfır Tork
Hız Reg
Tork Reg
SLAT Min
SLAT Maks.
Min
Maks
Toplam
Psn P2P
Psn Direct
Hız Reg'den [10I3]
660
SReg Output
Commanded Trq
4
Tork Ref'ten [16H4]
Drive Status 1
935
Torque Mode
PositionMode
Speed Mode
Seçim Mantığı
Actv SpTqPs Mode
313
[10D5], [11D3], [11I1], [12H6]
SLAT Err Stpt
SLAT Dwell Time
Mtr Option Cnfg (Zero TrqStop) (Trq ModeStop) (Trq ModeJog)
314
315
40
SpdTrqPsn Mode A
SpdTrqPsn Mode B
SpdTrqPsn Mode C
SpdTrqPsn Mode D
DI SpTqPs Sel 1
DI SpTqPs Sel 0
309
310
311
312
182
181

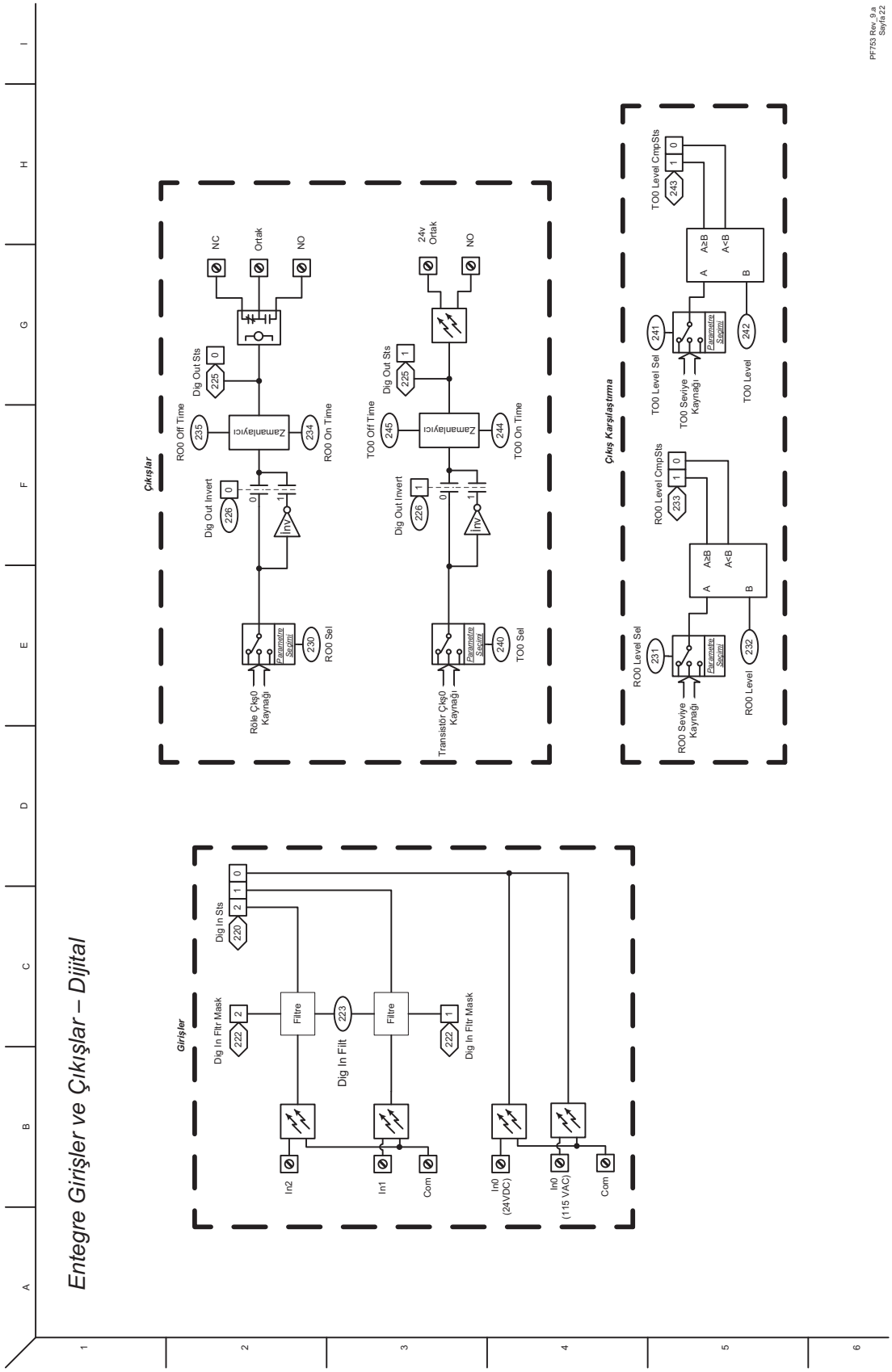

Tork Kontrolü – Akım
Endüksiyon Motoru (IM)
PF753 Rev_9.a
Sayfa 18a
Flux Vector
At Limit Status
945
Trq Pos Lmt
Trq Neg Lmt
Mtrng PwrLmt
Regen PwrLmt
21
22
23
24
Cur Lmt FV
Therm RegLmt
BusVltgFVLmt
Mtr Vltg Lkg
25
26
27
28
Limit
Limited Trq Ref
690
[3C6]
Te / Iq
Hesp.
Akı
1 / Akı
Aktif Poz. Tork Limiti
Aktif Neg Tork Limiti
Maks
Min
-1
Tork Akımı Ref
Oran Lim
425
Current Rate Lmt
At Limit Status
945
TrqCurPosLmt
TrqCurNegLmt
17
18
Poz Limit
Neg Limit
Filtered Trq Ref
689
Tork [17H2] Ktrl'den
Neg Torque Limit {Trq Pos Lmt}
671
Ger. Bes. 'ten [3F2]
Active Vel Fdbk
131
Regen Power Lmt {Regen PwrLmt}
426
{BusVltgFVLmt}
Bara Regülatörü
Motor Power Lmt {Mtrng PwrLmt}
427
Pos Torque Limit {Trq Neg Lmt}
670
{Mtr Vltg Lkg}
Voltaj Ref/ Limit Üretimi
Güç / Te
Hesp.
Pk Tork Iq Akım Limiti
Aktif Iq Akım Limit i
Min
Is,Id / Iq
Hesp.
Akış Akımı Ger. Bes.
Flux Vector (3)
Iq,Id / Is
Hesp.
Active Cur Lmt
424
[30D2]
VF veya SV (0-2,7,8)
Motor Ctrl Mode
35
Termik Mgr Akım Limiti
Güç Birimi Termik Koruma
{Therm RegLmt}
Parametre Seçimi
{Cur Lmt FV}
Current Lmt Sel
421
Current Lmt 1
422
Current Lmt 2
423

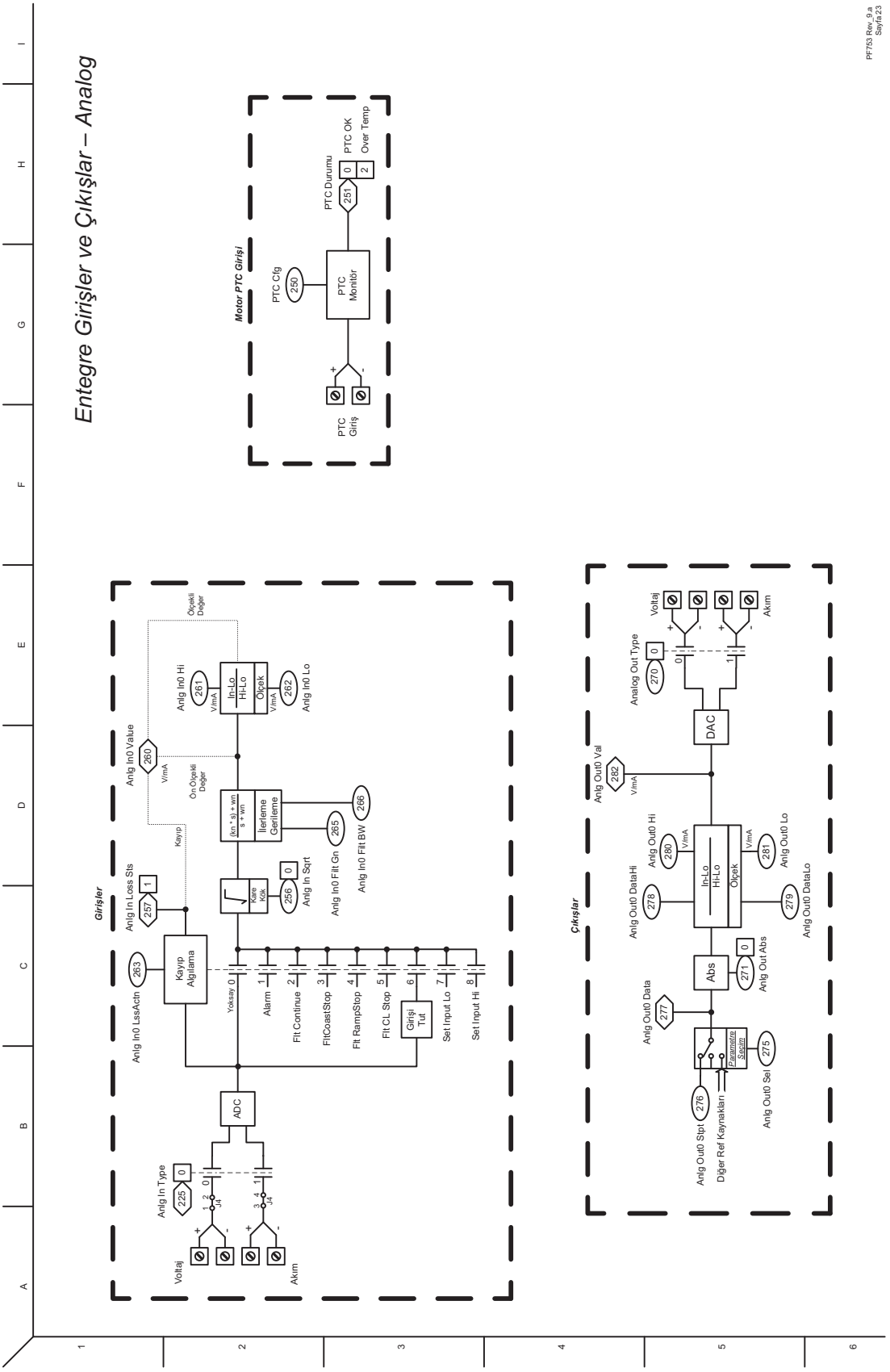

Tork Kontrolü – Akım
Dahili Kalıcı Magnet motor (IPM)
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 16b
Flux Vector
At Limit Status
945
Cur Lmt FV
Therm RegLmt
BusVltgFVLmt
Mtr Vltg Lkg
Trq Pos Lmt
Trq Neg Lmt
Mtrng PwrLmt
Regen PwrLmt
21
22
23
24
25
26
27
28
Limit
Aktif Poz. Tork Limiti
Aktif Neg. Tork Limiti
Limited Trq Ref
690
[3C6]
Maks
Min
-1
Te
Id
Iq
Hesp.
Voltaj Limiti
Güç
Bara Regülatörü
Filtreli Trk Ref
689
Tork Ktrl'den [17H2]
Neg Torque Limit {Trq Pos Lmt}
671
Ger. Bes.'ten [3F2]
Active Vel Fdbk
131
Regen Power Lmt {Regen PwrLmt}
426
{BusVltgFVLmt}
Motor Power Lmt {Mtrng PwrLmt}
427
Pos Torque Limit {Trq Neg Lmt}
670
{Mtr Vltg Lkg}
Voltaj Ref/ Limit Üretimi
Iq Akım Ref
Id Akım Ref
Orgn Lim
425
Current Rate Lmt
At Limit Status
945
17
18
TrqCurPosLmt
TrqCurNegLmt
Is.Id.
Iq
Active Cur Lmt
424
[30D2]
Termik Mgr Akım Limiti
Güç Birimi Termik Koruma
{Therm RegLmt}
Parametre Seçimi
{Cur Lmt FV}
Current Lmt Sel
421
Current Lmt 1
422
Current Lmt 2
423

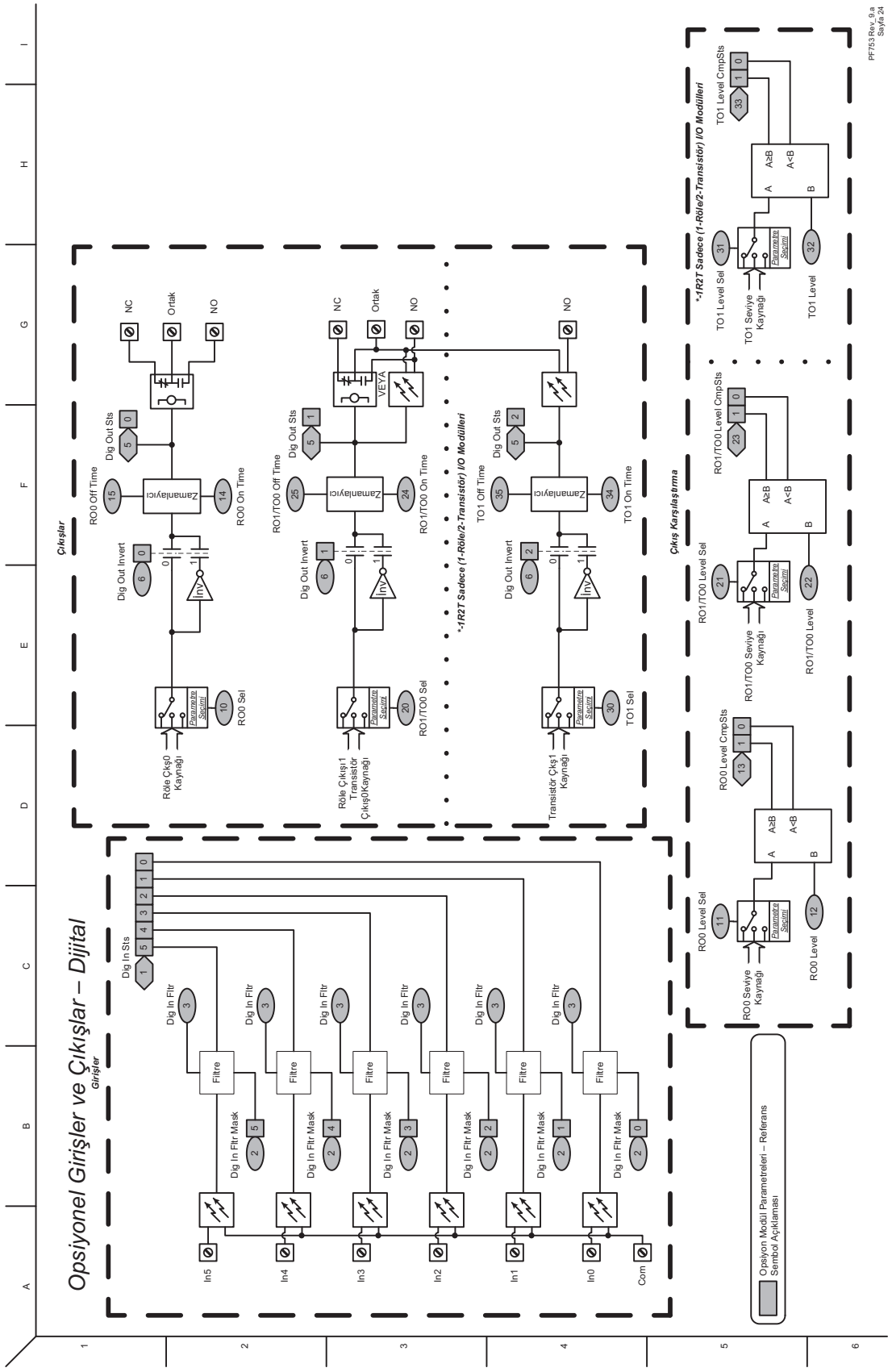

Proses Kontrolü (1)
PF753 Rev_9.a
Sayfa 19
PID Ref Sel
PID Fdbk Sel
PID Setpoint
PID Fdbk
PID Deriv Time
PID Prop Gain
PID Error Meter
PID LP Filter BW
PID Control (PID InvError)
PID Deadband
PID Ref Meter
PID Fdbk Meter
PID Ref Mult
PID Fdbk Mult
PID Cfg (Ramp Ref)
PID Cfg (Fdbk Sqrt)
PID Status (PID Enabled)
PID Output Meter
PID Output Mult
PID Upper Limit
PID Lower Limit
PID Status (PID In Limit)
PID Cfg (Preload Int)
PID Output Sel
PID Preload
PID Status (PID Enabled)
PID Status (PID Hold) [19C5]
PID Cfg (Anti Windup)
PID Int Time
PID Control (PID Reset)
PID Status (PID Reset)
PID Reset
DI PID Reset
PID Durumu (PID Etkin) [19H3]
PID Enable
DI PID Enable
PID Control (PID Enable)
PID Durumu (PID Hold) [19G2]
PID Hold
DI PID Hold
PID Control (PID Hold)
Drive InLimit
Drive Status 1 (Stopping)
Drive Status 1 (Running)
Drive Status 1 (Stopping)
PID Cfg (Stop Mode)
PID Durus Modu
DI PID Invert
Invertor Hatası
Drive Status 2 (PID FB Loss) [20D5]
PID FBLoss SpSel
PID FBLoss TqSel
Vga Komutu
Hızl. Şarta Bağlı
Hz→ Birim Başına Konv
[914] Output Frequency
Opsiyon Port: Digital In
Opsiyon Port: Analog Grş
MOP Reference [21F2]
Commanded Trq [16H4]
Torque Cur Fdbk
Output Current
Output Power
Parametre Seçimi
Analog Tipler
Float Tipler
Varsayılan
Analog Kayıp
Ölçek
Filtre
LPass
Limit
Tut
Anti WindUp
Artış
P Kazç
D Kazç
I Kazç
kp
kd-S
ki
%200 Limit
Hard Ofs Band
Z -1
PID Ref Anlg.Lo
PID Ref AnlgHi
PID Fdbk Anlg.Lo
PID Fdbk AnlgHi

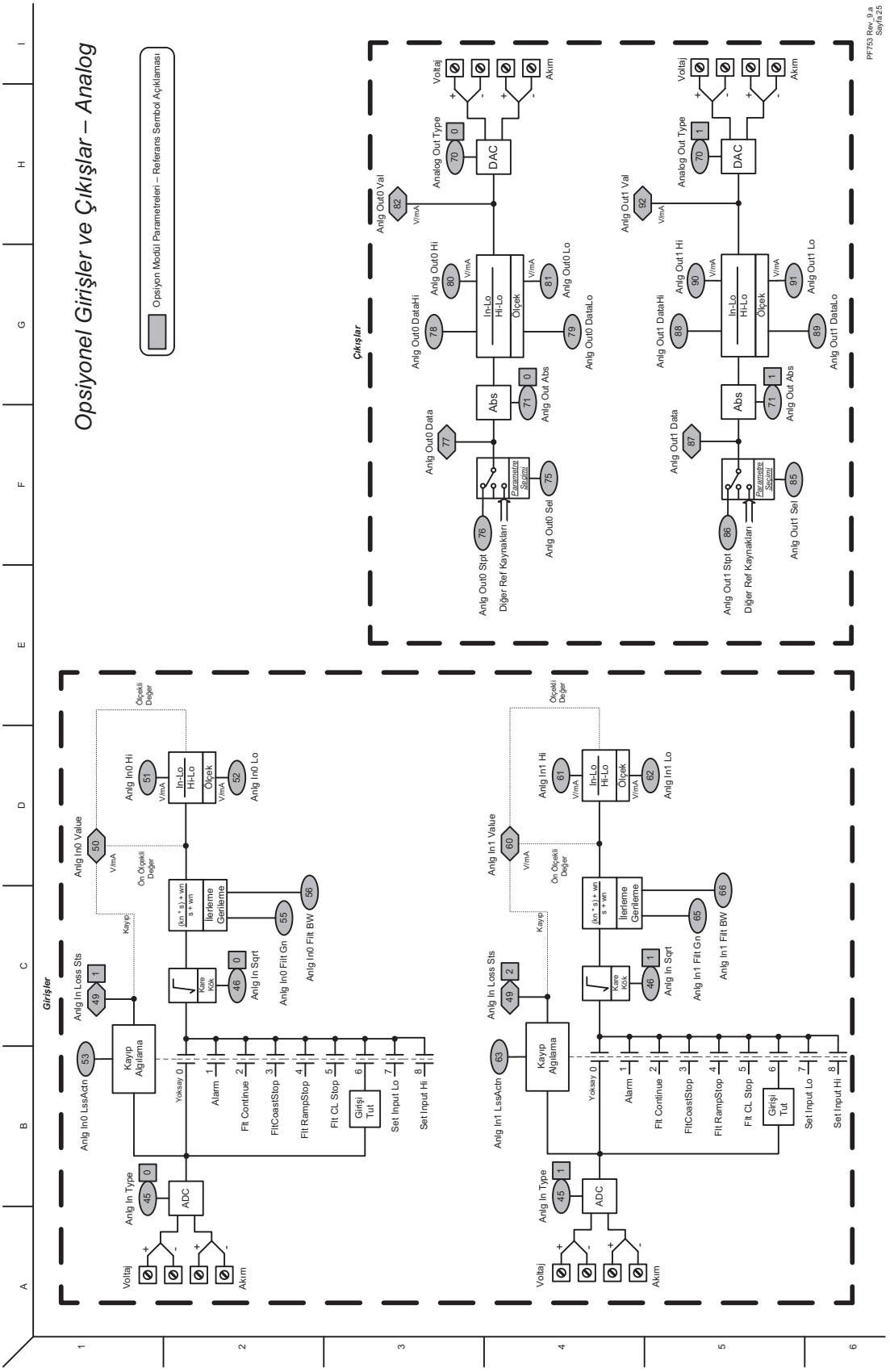

Proses Kontrolü (2)
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 20
PID Output Sel
1079
Kulla nılmıyor
Hız Özi.
Hız Özi. Hız Kesme
Volt Özi.
Volt Kesme
Tork Özi.
Tork Kesme
PID Output Meter
1093
[19I2]
PID FBLoss SpSel
1075
Parametre Seçimi
Float Tipler
Varsayılan
MOP Reference
[21F2]
558
Spd Ref A Stpt
546
Ramped Spd Ref
534
[7G1] VEYA [8G2]
Neg Limit
Poz Limit
Hız Ref'e
[6B2]
Hız Ref'e (Kesme)
[7B5], [8A5]
Drive Status 2
(PID FB Loss)
[19C4]
938
PID Cfg
(Zero Clamp)
1065
Limited Spd Ref
583
[6H4]
PID Cfg
(Percent Ref)
PID Voltaj Çıkışı
PID Voltaj Kesme Çıkışı
Maximum Voltage
36
PID FBLoss TqSel
PID Output Sel
MOP Reference
[21F2]
Trq Ref A Stpt
676
Tork Ref A
Tork Ref B
Tork Ref'e
[16G4]
936

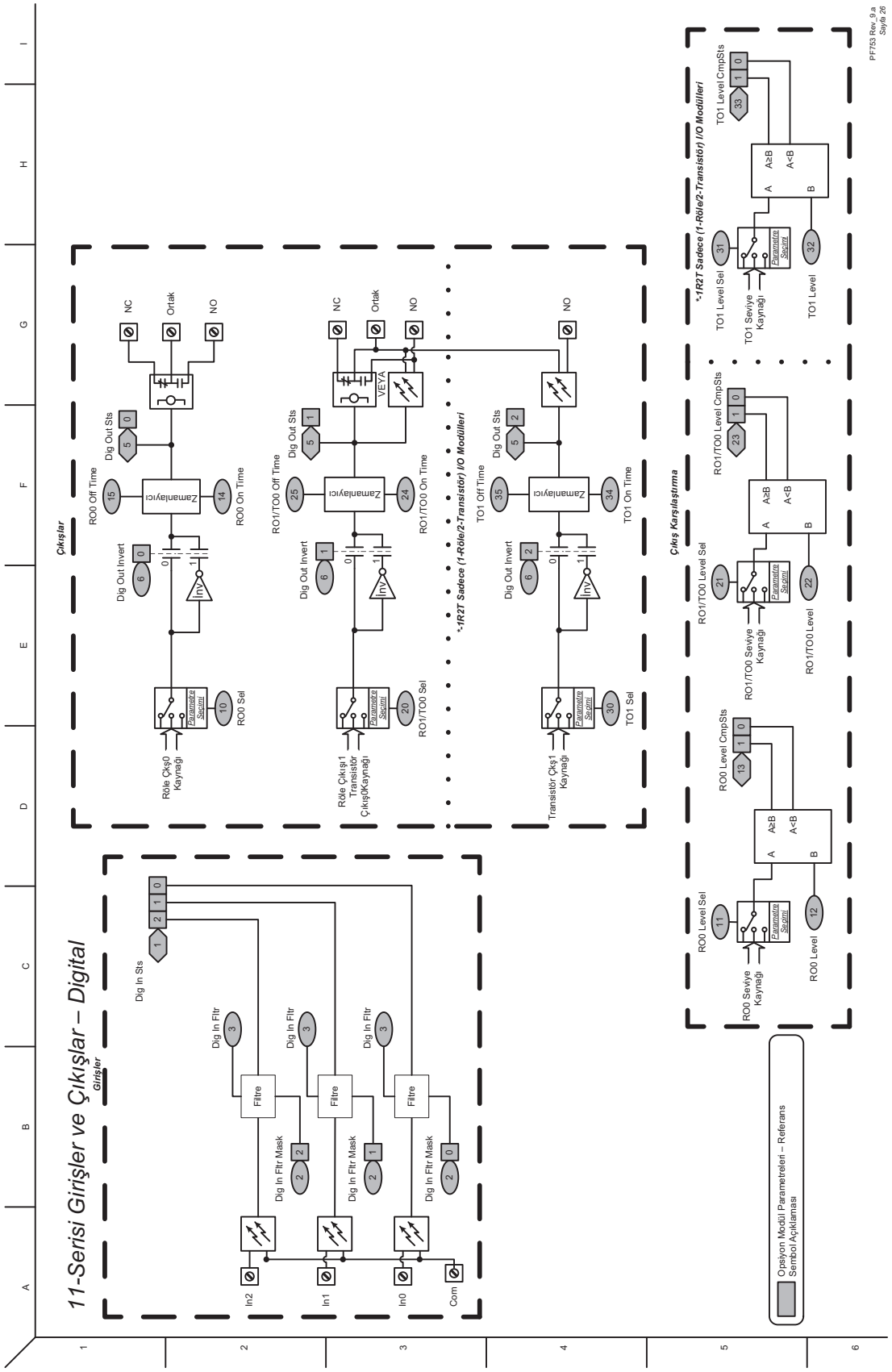

MOP Kontrolü
PF753 Rev_9.a
Sayfa 2.1
MOP Reference
558
MOP High Limit
561
Limit
562
MOP Low Limit
Sıfırla/Kaydet
Opsiyon Port: Digital In
Parametre Dolaylı
MOP Art
177
DI MOP Inc
MOP Rate
560
Hesp. Adımı
178
DI MOP Dec
933
3
Start Inhibits (SW Serbest Drş)
559
1
Save MOP Ref (Duruşta)
11
Start Inhibits (Bara Ön Şrj)
0
Save MOP Ref (Güç Kesmede)
MOP Init Select
566
Varsayılan
Parametre Seçimi
Devre Dışı (0)
MOP Init Stpt
567
MOP High Limit
MOP Low Limit
Preset Speed 1
571
Preset Speed 2
572
Preset Speed 3
573
Preset Speed 4
574
Preset Speed 5
575
Preset Speed 6
576
Preset Speed 7
577

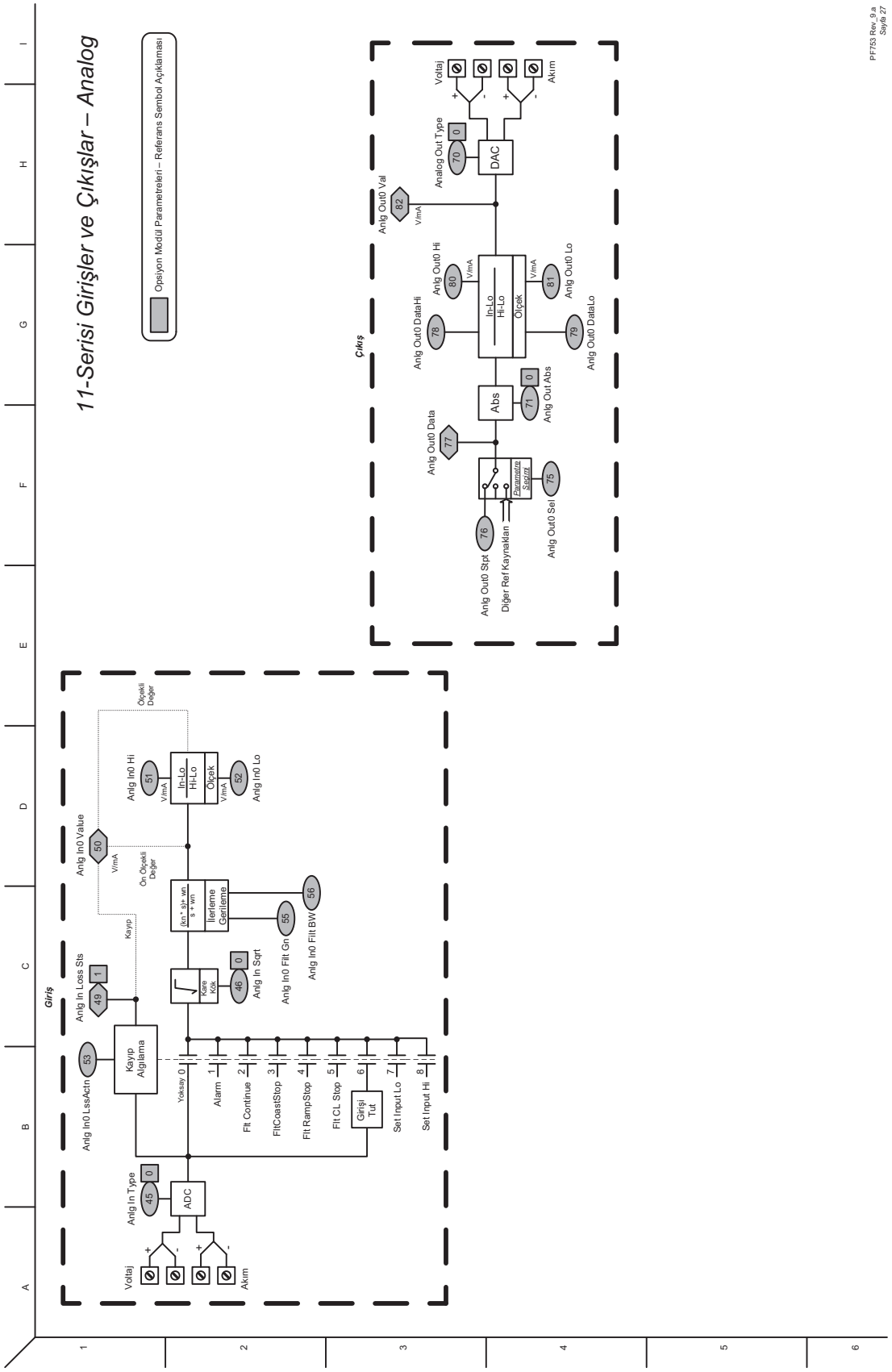

Entegre Girişler ve Çıkışlar – Dijital
PF753 Rev_3.a
Sayfa 22
Girişler
Dig In Sts
220
Dig In Fltr Mask
222
Filtre
223
Dig In Filt
In2
In1
Com
In0 (24VDC)
In0 (115 VAC)
Com
Çıkışlar
Dig Out Sts
225
Dig Out Invert
226
Inv
RO0 Off Time
235
Zamanlayıcı
234
RO0 On Time
230
RO0 Sel
Röle Çıkş0 Kaynağı
NC
Ortak
NO
TO0 Off Time
245
244
TO0 On Time
240
TO0 Sel
Transistör Çıkş0 Kaynağı
24v Ortak
Çıkış Karşılaştırma
RO0 Level CmpSts
233
A≥B
A<B
RO0 Level Sel
231
Parametre Seçimi
RO0 Seviye Kaynağı
RO0 Level
232
TO0 Level CmpSts
243
TO0 Level Sel
241
TO0 Seviye Kaynağı
TO0 Level
242

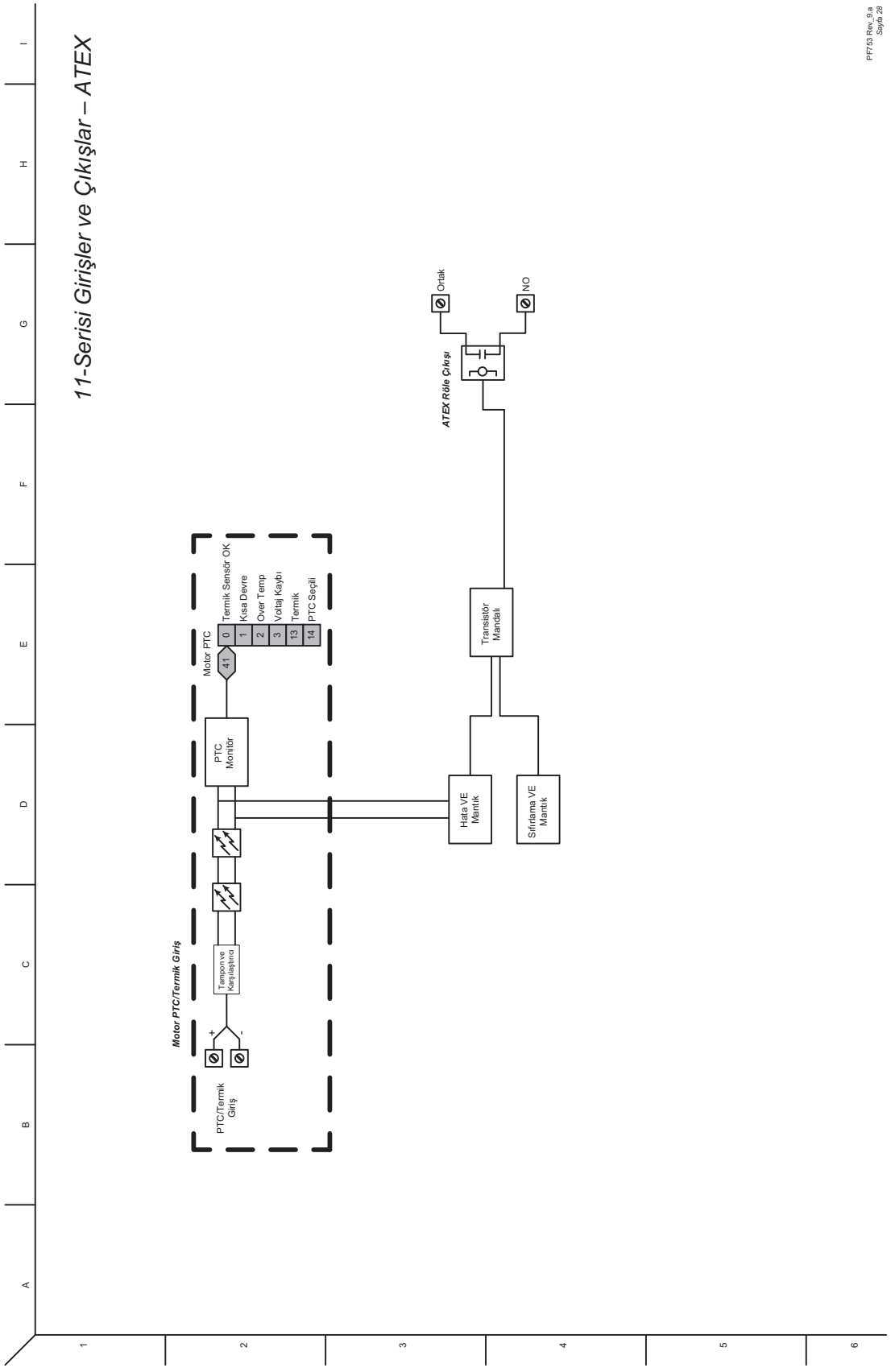

Entegre Girişler ve Çıkışlar – Analog
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 23
Motor PTC Girişi
PTC Cfg
250
PTC Monitör
PTC Durumu
251
0
2
PTC OK
Over Temp
PTC Giriş
Girişler
Anlg In Type
225
Voltaj
Akım
ADC
Anlg In Loss Sts
257
Anlg In0 LssActn
253
Kayıp Algılama
Yoksay 0
Alarm 1
Flt Continue 2
FltCoastStop 3
Flt RampStop 4
Flt CL Stop 5
Girişi Tut 6
Set Input Lo 7
Set Input Hi 8
Anlg In0 Value
260
Anlg In0 Hi
261
Anlg In0 Lo
262
In-Lo HI-Lo
Ölçek
Ölçekli Değer
On Ölçekli Değer
Kayıp
İleterme Gerilleme
Anlg In0 Filt Gn
265
Anlg In0 Filt BW
266
Kare Kök
Anlg In Sqrt
256
Çıkışlar
Analog Out Type
270
Anlg Out0 Val
282
DAC
Anlg Out0 DataHi
278
Anlg Out0 Hi
280
Anlg Out0 Lo
281
Anlg Out0 DataLo
279
Abs
Anlg Out Abs
271
Anlg Out0 Data
277
Parametre Sistem
Anlg Out0 Slct
276
Diğer Ref Kaynakları
Anlg Out0 Sel
275

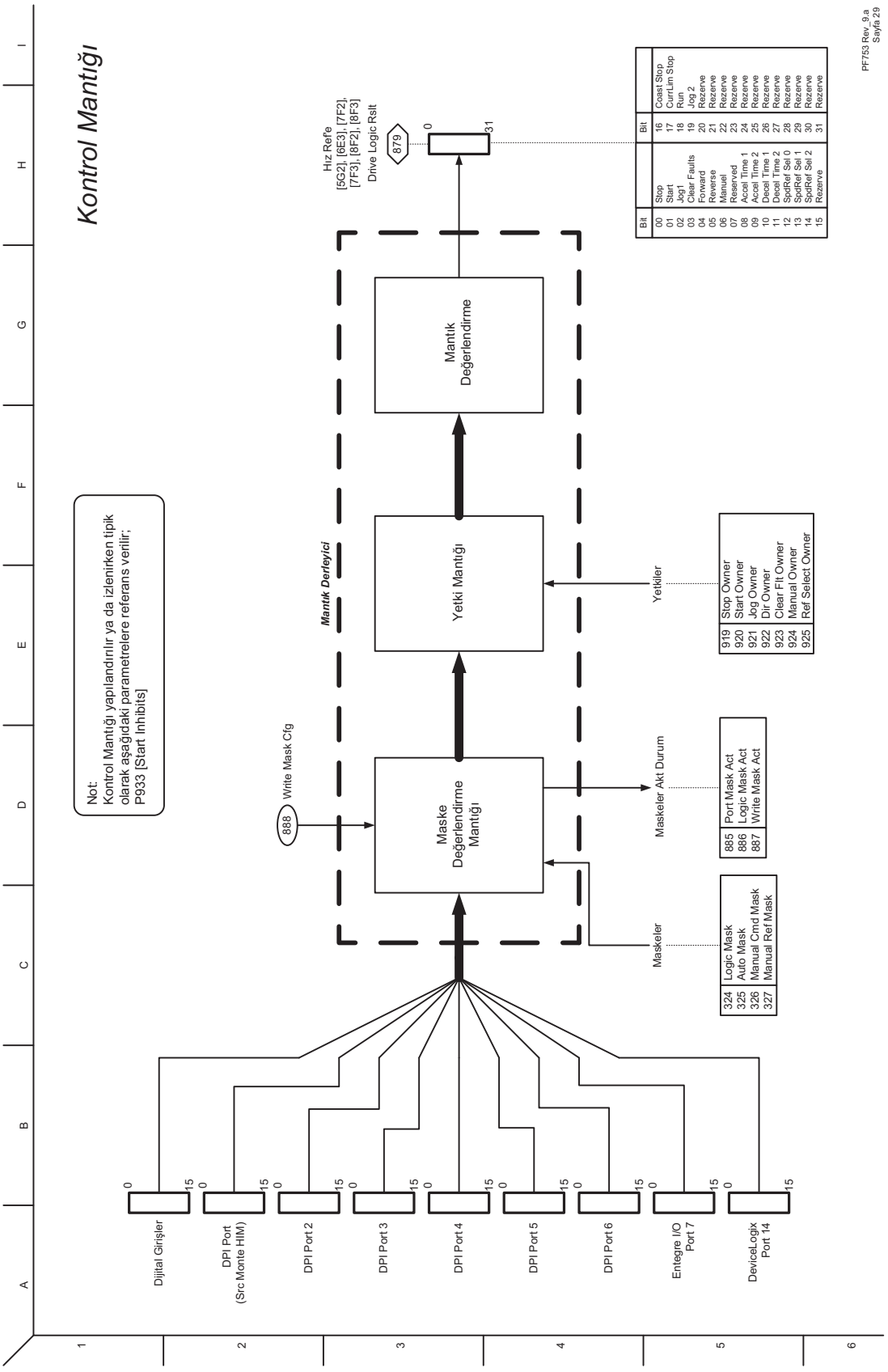

Opsiyonel Girişler ve Çıkışlar – Dijital
Girişler
Dig In Sts
Dig In Fltr
Filtre
Dig In Fltr Mask
In5
In4
In3
In2
In1
In0
Com
Çıkışlar
Dig Out Invert
Dig Out Sts
RO0 Off Time
RO0 On Time
RO0 Sel
Röle Çıkış0 Kaynağı
NC
Ortak
NO
Zamanlayıcı
Inv
Parametre Seçimi
*-1R2T Sadece (1-Röle/2-Transistör) I/O Modülleri
RO1/TO0 Off Time
RO1/TO0 On Time
RO1/TO0 Sel
Röle Çıkışı1 Transistör Çıkışı0Kaynağı
VEYA
TO1 Off Time
TO1 On Time
TO1 Sel
Transistör Çkş1 Kaynağı
Çıkış Karşılaştırma
RO0 Level Sel
RO0 Seviye Kaynağı
RO0 Level
RO0 Level CmpSts
A≥B
A<B
RO1/TO0 Level Sel
RO1/TO0 Seviye Kaynağı
RO1/TO0 Level
RO1/TO0 Level CmpSts
*-1R2T Sadece (1-Röle/2-Transistör) I/O Modülleri
TO1 Level Sel
TO1 Seviye Kaynağı
TO1 Level
TO1 Level CmpSts
Opsiyon Modül Parametreleri – Referans
Sembol Açıklaması
PF753 Rev_9.a
Sayfa 24

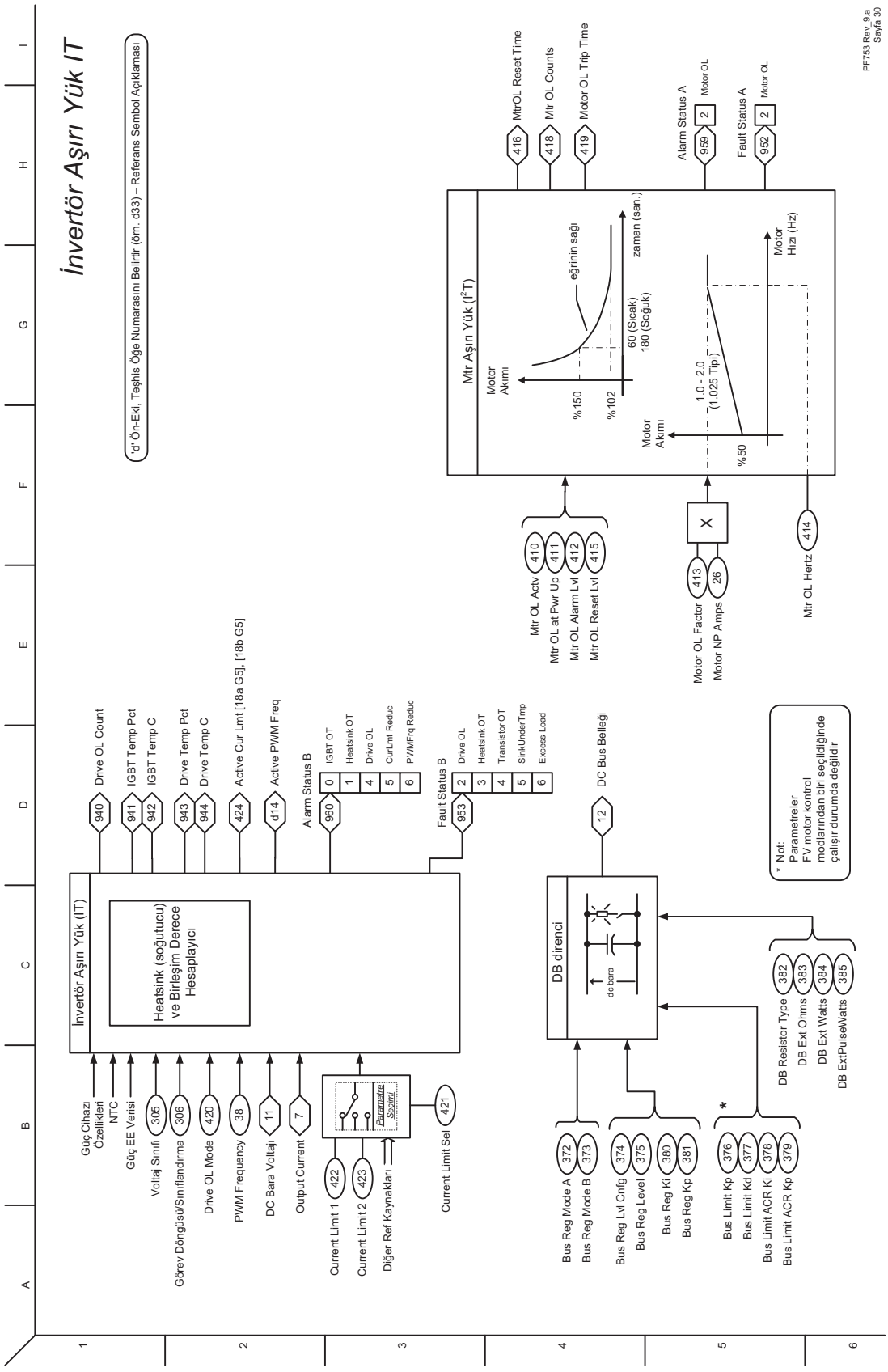

Opsiyonel Girişler ve Çıkışlar – Analog
Opsiyon Modül Parametreleri – Referans Sembol Açıklaması
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 25
Girişler
Çıkışlar
Anlg In0 Value
Anlg In1 Value
Anlg In Type
Anlg In Loss Sts
Anlg In0 LssActn
Anlg In1 LssActn
Kayıp Algılama
ADC
Alarm
Flt Continue
FltCoastStop
Flt RampStop
Flt CL Stop
Girişi Tut
Set Input Lo
Set Input Hi
İlerleme Gerileme
Anlg In Sqrt
Anlg In0 Filt Gn
Anlg In0 Filt BW
Anlg In1 Filt Gn
Anlg In1 Filt BW
In-Lo Hi-Lo Ölçek
Anlg In0 Hi
Anlg In0 Lo
Anlg In1 Hi
Anlg In1 Lo
Ön Ölçekli Değer
Ölçekli Değer
Voltaj
Akım
Anlg Out0 Val
Anlg Out1 Val
Analog Out Type
DAC
Anlg Out0 Hi
Anlg Out0 Lo
Anlg Out1 Hi
Anlg Out1 Lo
Anlg Out0 DataHi
Anlg Out0 DataLo
Anlg Out1 DataHi
Anlg Out1 DataLo
Abs
Anlg Out Abs
Anlg Out0 Data
Anlg Out1 Data
Parametre Seçimi
Anlg Out0 Sel
Anlg Out1 Sel
Anlg Out0 Stpt
Anlg Out1 Stpt
Diğer Ref Kaynakları

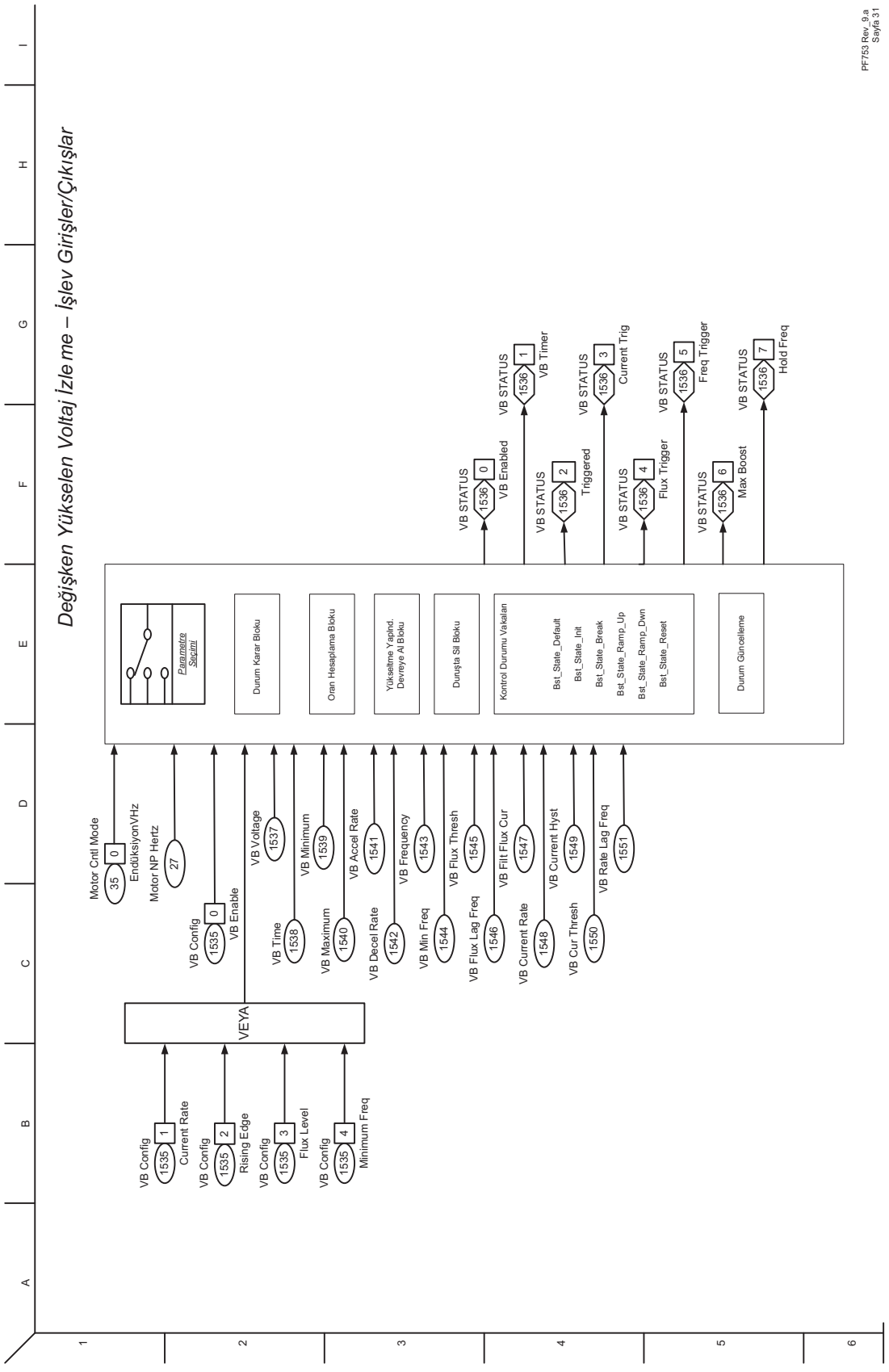

11-Serisi Girişler ve Çıkışlar – Digital
Girişler
Dig In Sts
Dig In Fltr
Filtre
Dig In Fltr Mask
In2
In1
In0
Com
Çıkışlar
Dig Out Sts
Dig Out Invert
RO0 Off Time
RO0 On Time
RO0 Sel
Röle Çıkış0 Kaynağı
RO1/TO0 Off Time
RO1/TO0 On Time
RO1/TO0 Sel
Röle Çıkış1 Transistör Çıkış0Kaynağı
TO1 Off Time
TO1 On Time
TO1 Sel
Transistör Çıkış1 Kaynağı
NC
Ortak
NO
VEYA
Zamanlayıcı
Inv
Parametre Seçimi
*-1R2T Sadece (1-Röle/2-Transistör) I/O Modülleri
Çıkış Karşılaştırma
RO0 Level CmpSts
RO0 Level Sel
RO0 Seviye Kaynağı
RO0 Level
RO1/TO0 Level CmpSts
RO1/TO0 Level Sel
RO1/TO0 Seviye Kaynağı
RO1/TO0 Level
TO1 Level CmpSts
TO1 Level Sel
TO1 Seviye Kaynağı
TO1 Level
A≥B
A<B
A
B
Opsiyon Modül Parametreleri – Referans
Sembol Açıklaması
PF753 Rev_9.a
Sayfa 26


11-Serisi Girişler ve Çıkışlar – Analog
Opsiyon Modül Parametreleri – Referans Sembol Açıklaması
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 27
Giriş
Çıkış
Voltaj
Akım
Anlg In Type
ADC
Anlg In0 LssActn
Kayıp Algılama
Anlg In Loss Sts
Anlg In0 Value
Anlg In0 Hi
Anlg In0 Lo
In-Lo
Hi-Lo
Ölçek
Kare Kök
Anlg In Sqrt
İlerleme Gerileme
Anlg In0 Filt Gn
Anlg In0 Filt BW
Yoksay 0
Alarm 1
Flt Continue 2
FltCoastStop 3
Flt RampStop 4
Flt CL Stop 5
Girişi Tut 6
Set Input Lo 7
Set Input Hi 8
Analog Out Type
DAC
Anlg Out0 Val
Anlg Out0 Hi
Anlg Out0 Lo
Anlg Out0 DataHi
Anlg Out0 DataLo
Abs
Anlg Out Abs
Anlg Out0 Data
Parametre Seçimi
Anlg Out0 Sel
Anlg Out0 Stpt
Diğer Ref Kaynakları


11-Serisi Girişler ve Çıkışlar – ATEX
P7753 Rev_9.a
Sayfa 28
Motor PTC/Termik Giriş
PTC/Termik Giriş
Tampon ve Karşılaştırıcı
PTC Monitör
Motor PTC
41
Termik Sensör OK
Kısa Devre
Over Temp
Voltaj Kaybı
Termik
PTC Seçili
0
1
2
3
13
14
Hata VE Mantık
Sıfırlama VE Mantık
Transistör Mandalı
ATEX Röle Çıkışı
Ortak
NO


Kontrol Mantığı
PF753 Rev_9.a
Sayfa 29
Not:
Kontrol Mantığı yapılandırılır ya da izlenirken tipik olarak aşağıdaki parametrelere referans verilir; P933 [Start Inhibits]
Mantık Derleyici
Dijital Girişler
DPI Port (Src Monte HIM)
DPI Port 2
DPI Port 3
DPI Port 4
DPI Port 5
DPI Port 6
Entegre I/O Port 7
DeviceLogix Port 14
Maske Değerlendirme Mantığı
Yetki Mantığı
Mantık Değerlendirme
Write Mask Cfg
888
Maskeler
Maskeler Akt Durum
Yetkiler
Hız Refe [5G2], [6E3], [7F2], [7F3], [8F2], [8F3] Drive Logic Rslt
879
324 Logic Mask
325 Auto Mask
326 Manual Cmd Mask
327 Manual Ref Mask
885 Port Mask Act
886 Logic Mask Act
887 Write Mask Act
919 Stop Owner
920 Start Owner
921 Jog Owner
922 Dir Owner
923 Clear Flt Owner
924 Manual Owner
925 Ref Select Owner
Bit
00 Stop
01 Start
02 Jog 1
03 Clear Faults
04 Forward
05 Reverse
06 Manual
07 Reserved
08 Accel Time 1
09 Accel Time 2
10 Decel Time 1
11 Decel Time 2
12 SpdRef Sel 0
13 SpdRef Sel 1
14 SpdRef Sel 2
15 Rezerve
16 Coast Stop
17 CurrLim Stop
18 Run
19 Jog 2
20 Rezerve
21 Rezerve
22 Rezerve
23 Rezerve
24 Rezerve
25 Rezerve
26 Rezerve
27 Rezerve
28 Rezerve
29 Rezerve
30 Rezerve
31 Rezerve


İnvertör Aşırı Yük IT
'd' Ön-Eki, Teşhis Öğe Numarasını Belirtir (örn. d33) – Referans Sembol Açıklaması
İnvertör Aşırı Yük (IT)
Heatsink (soğutucu) ve Birleşim Derece Hesaplayıcı
Güç Cihazı Özellikleri
NTC
Güç EE Verisi
Voltaj Sınıfı
Görev Döngüsü/Sınıflandırma
Drive OL Mode
PWM Frequency
DC Bara Voltajı
Output Current
Current Limit 1
Current Limit 2
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçimi
Current Limit Sel
Drive OL Count
IGBT Temp Pct
IGBT Temp C
Drive Temp Pct
Drive Temp C
Active Cur Lmt [18a G5], [18b G5]
Active PWM Freq
Alarm Status B
IGBT OT
Heatsink OT
Drive OL
CurLmt Reduc
PWMFrq Reduc
Fault Status B
Drive OL
Heatsink OT
Transistor OT
SinkUnderTmp
Excess Load
DC Bus Belleği
DB direnci
dc bara
DB Resistor Type
DB Ext Ohms
DB Ext Watts
DB ExtPulseWatts
Bus Reg Mode A
Bus Reg Mode B
Bus Reg Lvl Cnfg
Bus Reg Level
Bus Reg Ki
Bus Reg Kp
Bus Limit Kp
Bus Limit Kd
Bus Limit ACR Ki
Bus Limit ACR Kp
* Not: Parametreler FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir
Mtr Aşırı Yük (I²T)
Motor Akımı
eğrinin sağı
zaman (san.)
%150
%102
60 (Sıcak)
180 (Soğuk)
1.0 - 2.0
(1.025 Tipi)
%50
Motor Hızı (Hz)
MtrOL Reset Time
Mtr OL Counts
Motor OL Trip Time
Alarm Status A
Fault Status A
Motor OL
Mtr OL Actv
Mtr OL at Pwr Up
Mtr OL Alarm Lvl
Mtr OL Reset Lvl
Motor OL Factor
Motor NP Amps
Mtr OL Hertz
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 30


Değişken Yükselen Voltaj İzle me – İşlev Girişler/Çıkışlar
PF753 Rev. 9.a
Sayfa 31
Motor Cntl Mode
Endüksiyon VHz
Motor NP Hertz
VB Config
VB Enable
VB Voltage
VB Time
VB Minimum
VB Maximum
VB Accel Rate
VB Decel Rate
VB Frequency
VB Min Freq
VB Flux Thresh
VB Flux Lag Freq
VB Filt Flux Cur
VB Current Rate
VB Current Hyst
VB Cur Thresh
VB Rate Lag Freq
VEYA
Current Rate
Rising Edge
Flux Level
Minimum Freq
Parametre Seçimi
Durum Karar Bloku
Oran Hesaplama Bloku
Yükseltme Yapılnd. Devreye Al Bloku
Duruşta Sil Bloku
Kontrol Durumu Vakaları
Bst_State_Default
Bst_State_Init
Bst_State_Break
Bst_State_Ramp_Up
Bst_State_Ramp_Dwn
Bst_State_Reset
Durum Güncelleme
VB STATUS
VB Enabled
VB Timer
Triggered
Current Trig
Flux Trigger
Freq Trigger
Max Boost
Hold Freq

PowerFlex 755 Kontrol Blok Diyagramları

PowerFlex 755 Kontrol Blok Diyagramları Listesi

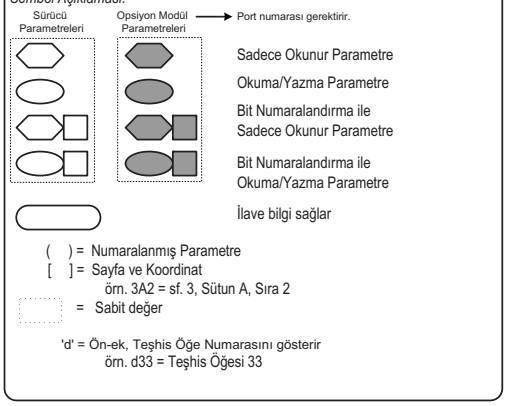
İlerleyen sayfalarda bulunan akış diyagramları PowerFlex 755 sürücü kontrol algoritmalarını göstermektedir.

Şema	Sayfa
Flux Vector Genel Bakış	386
VF, SV Genel Bakış	387
Hız/Pozisyon Geri Beslemesi	388
Hız Kontrolü – Referans Genel Bakış	389
Hız Kontrolü – Referans (1)	390
Hız Kontrolü – Referans (2)	391
Hız Kontrolü – Referans (3)	392
Hız Kontrolü – Referans (4)	393
Hız Kontrolü – Referans (5)	394
Hız Kontrolü – Regülatör (FV)	395
Pozisyon Kontrolü – Referans	396
Pozisyon Kontrolü – Regülatör	397
Pozisyon Kontrolü – Yard. Fonksiyonlar	398
Pozisyon Kontrolü – Faz Kilitli Döngü	399
Pozisyon Kontrolü – Pozisyon CAM	400
Pozisyon Kontrolü – Profiler (Sayıcı)/Endeksleyici (1)	401
Pozisyon Kontrolü – Profiler (Sayıcı)/Endeksleyici (2), Ana Konum	402
Pozisyon Kontrolü/Yardımcı Fonksiyonlar – Sarma Pozisyon Göstergesi	403
Pozisyon Kontrolül – Eksen Yönelimi	404
Pozisyon Kontrolü/Yardımcı Fonksiyonlar – Pozisyon YönlendirmeliTork Yükseltme	405
Tork Kontrolü – Genel Bakış (IM ve SPM)	406
Tork Kontrolü – Genel Bakış (IPM)	407
Tork Kontrolü – Referans Ölçek ve Kesme	408
Tork Kontrolü – Tork	409
Tork Kontrolü – Akım (IM ve SPM)	410
Tork Kontrolü – Akım (IPM)	411
Tork Kontrolü – Atalet Uyarlaması	412
Tork Kontrolü – Yük Denetçisi/Hesaplayıcı	413
Proses Kontrolü (1)	414
Proses Kontrolü (2)	415
MOP Kontrolü	416
Girişler ve Çıkışlar – Dijital	417
Girişler ve Çıkışlar – Analog	418
11-Seri Girişler ve Çıkışlar – Dijital	419
11-Seri Girişler ve Çıkışlar- Analog	420
11-Seri Girişler ve Çıkışlar – ATEKS	421
Kontrol Mantığı	422
İnvertör Aşırı Yük IT	423
Sürtünme Kompanzasyonu	424
Değişken Yükseltme Voltajı Genel Görünümü – Fonksiyon Girişleri/Çıkışları	425
Teşhis Araçları	426
Yüksek Hızlı Trend Sihirbazı	426

Diyagram Kuralları ve Açıklamaları

Birim Başına sisteminin Açıklamaları:
1.0 PU Pozisyon = Katedilen Mesafe/Taban Hızda 1sn
1.0 PU Hız = Motorun Taban Hızı
1.0 PU Tork = Motorun Taban Torku

Sembol Açıklaması:

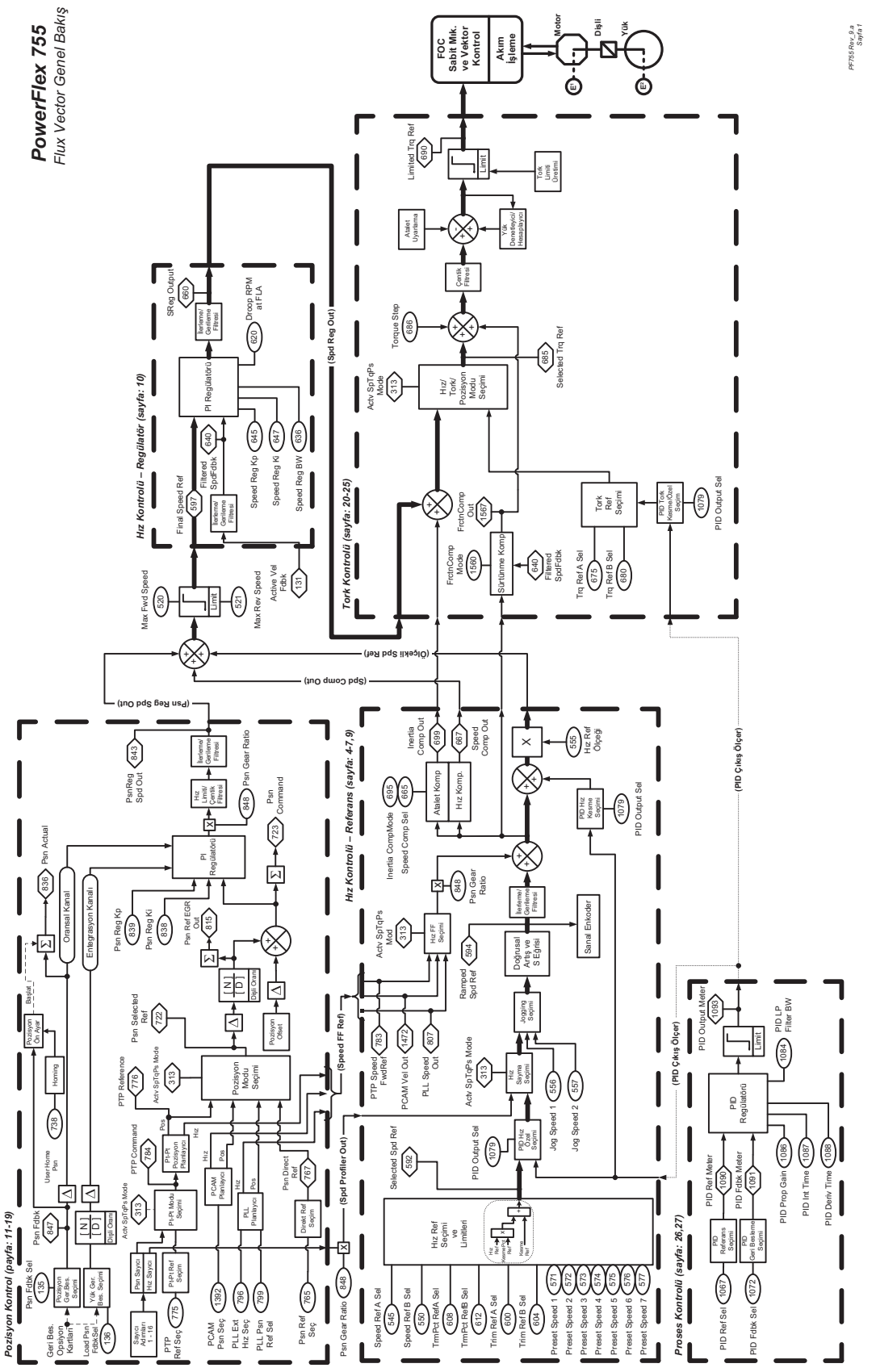


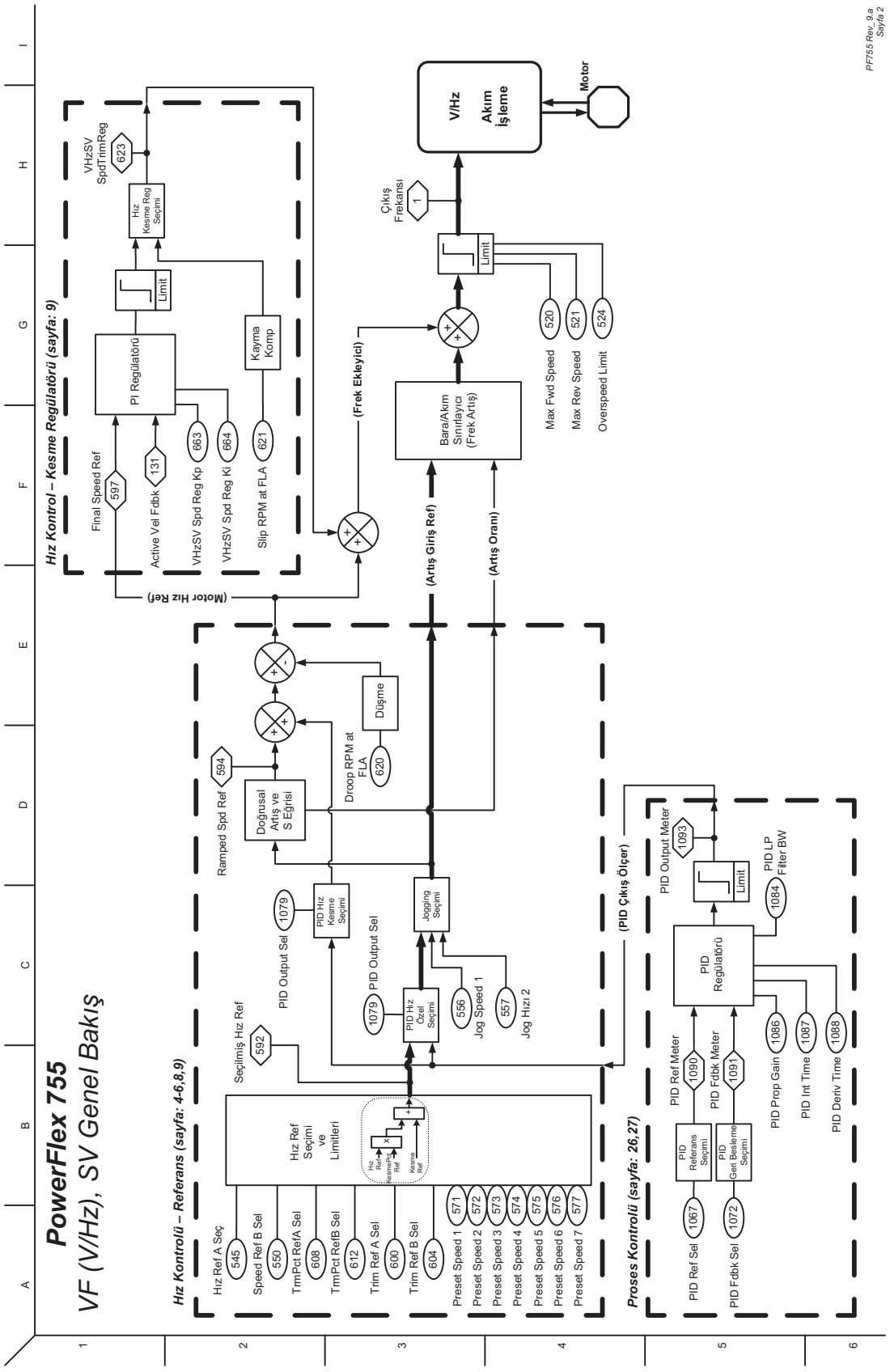
( ) = Numaralanmış Parametre
[ ] = Sayfa ve Koordinat
örn. 3A2 = sf. 3, Sütun A, Sıra 2
= Sabit değer

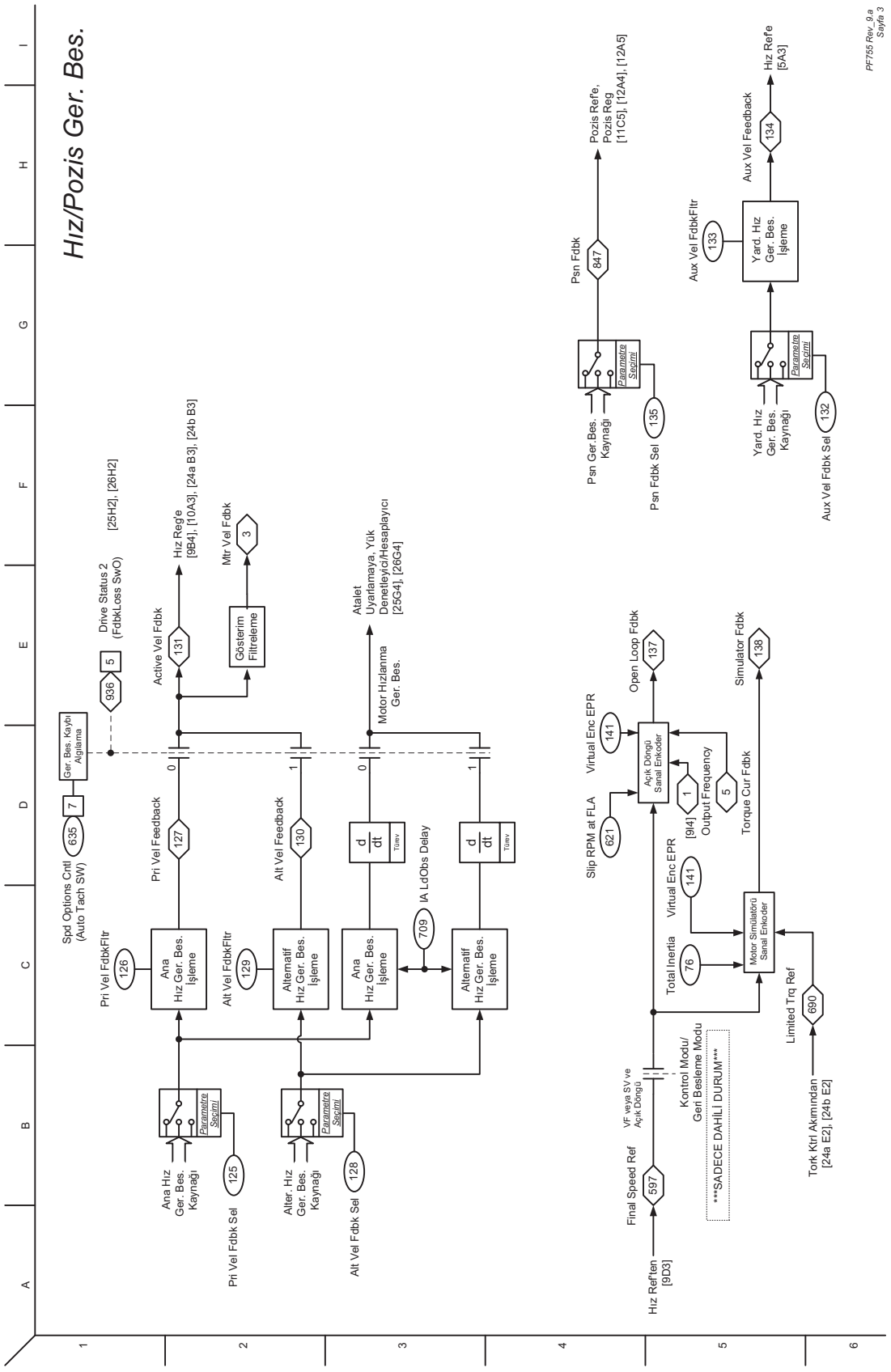
'd' = Ön-ek, Teşhis Öğe Numarasını gösterir
örn. d33 = Teşhis Öğesi 33

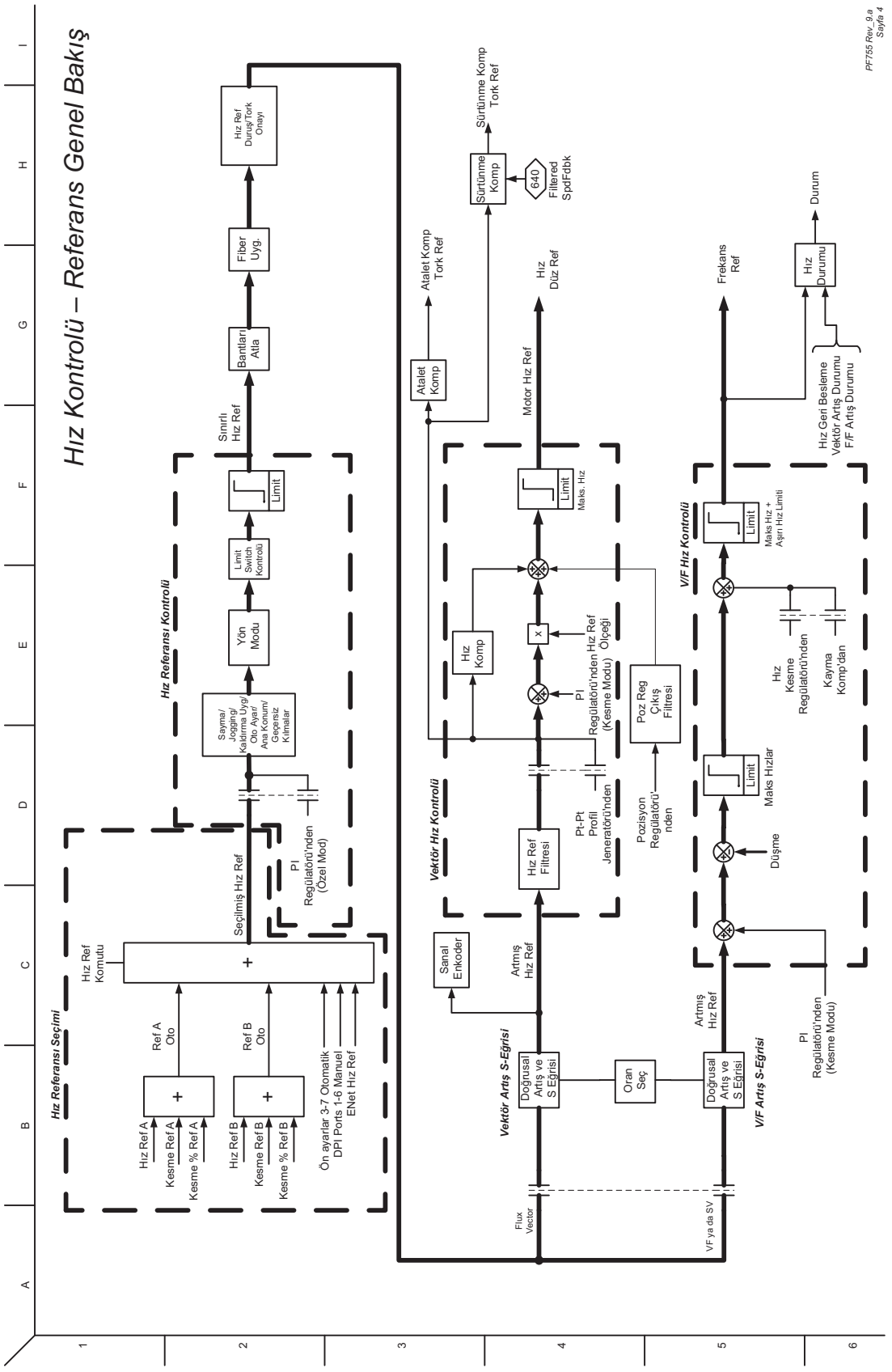
*** Notlar, *Önemli***

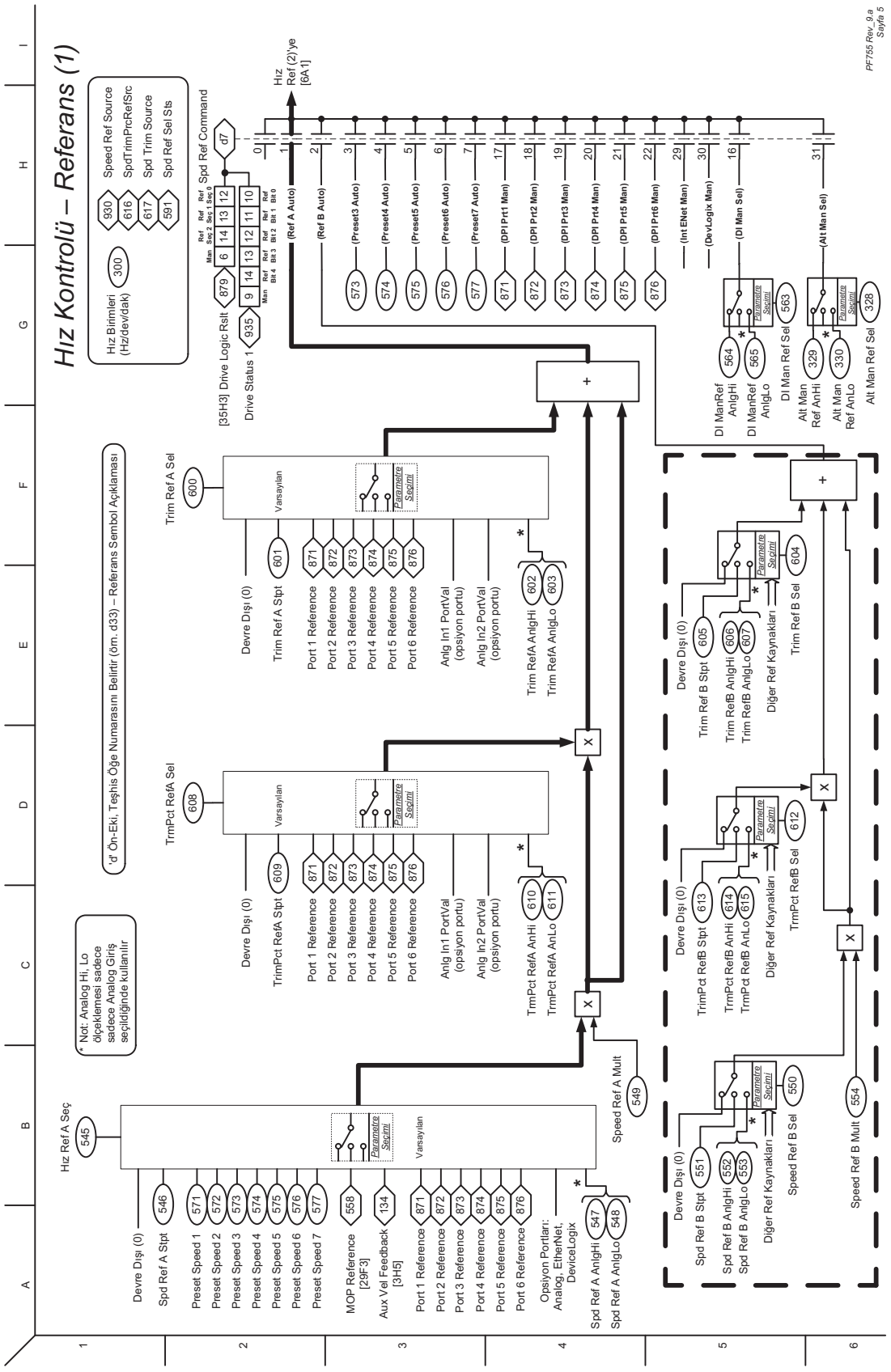
(1) Bu diyagramlar referans amaçlıdır ve tüm mantıksal kontrol sinyallerini doğru yansıtmayabilirler; gerçek işlevsellik, yaklaşık diyagramlar ile gösterilmiştir. Bu diyagramların doğruluğu garanti edilemez.

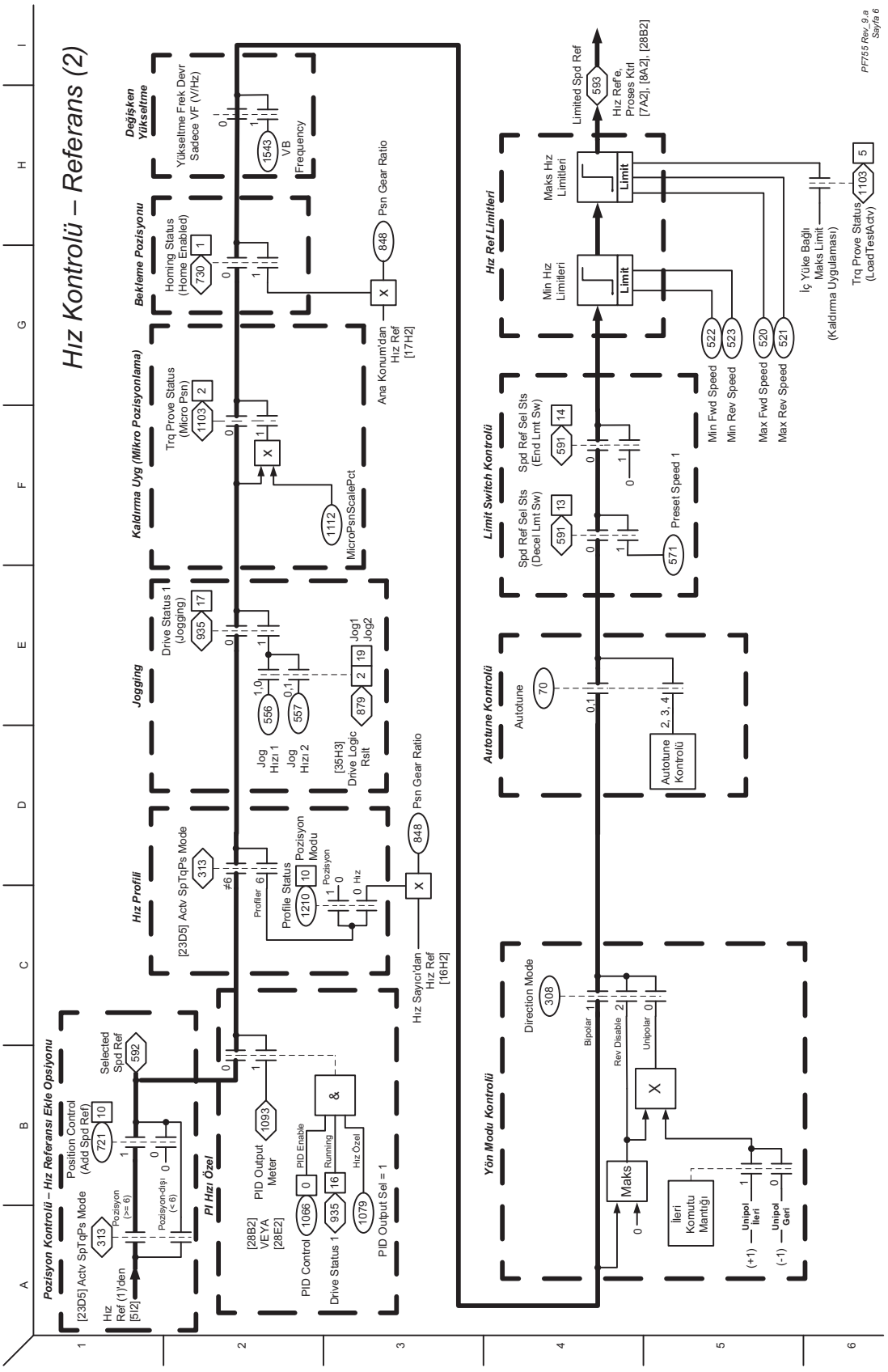

PowerFlex 755
Flux Vector Genel Bakış
PF755 Rev_9.a
Sayfa 1
FOC
Sabit Mk.
ve Vektör
Kontrol
Akım
İşleme
Motor
Dişli
Yük
Hız Kontrolü – Regülatör (sayfa: 10)
Tork Kontrolü (sayfa: 20-25)
Hız Kontrolü – Referans (sayfa: 4-7, 9)
Pozisyon Kontrol (sayfa: 11-19)
Proses Kontrolü (sayfa: 26,27)
(Spd Reg Out)
(Spd Comp Out)
(Psn Reg Spd Out)
(Speed FF Ref)
(Spd Profiler Out)
(PID Çıkış Ölçer)
Limited Trq Ref
Torque Step
Selected Trq Ref
Final Speed Ref
Filtered SpdFdbk
Speed Reg Kp
Speed Reg Ki
Speed Reg BW
Droop RPM at FLA
SReg Output
Max Fwd Speed
Max Rev Speed
Active Vel Fdbk
Inertia Comp Out
Speed Comp Out
Inertia CompMode
Speed Comp Sel
Ramped Spd Ref
Selected Spd Ref
PID Output Sel
PID Output Meter
PID Ref Meter
PID Fdbk Meter
PID Prop Gain
PID Int. Time
PID Deriv Time
PID LP Filter BW
PsnReg Spd Out
Psn Gear Ratio
Psn Command
Psn Reg Kp
Psn Reg Ki
Psn Actual
Psn Fdbk
Psn Fdbk Sel
Psn Selected Ref
PTP Reference
PTP Command
Psn Direct Ref
Speed Ref A Sel
Speed Ref B Sel
TrimPct RefA Sel
TrimPct RefB Sel
Trim Ref A Sel
Trim Ref B Sel
Preset Speed 1
Preset Speed 2
Preset Speed 3
Preset Speed 4
Preset Speed 5
Preset Speed 6
Preset Speed 7
PID Ref Sel
PID Fdbk Sel
Jog Speed 1
Jog Speed 2
PTP Speed FwdRef
PCAM Vel Out
PLL Speed Out
Trq Ref A Sel
Trq Ref B Sel
Pi Regülatörü
Hız/
Tork/
Pozisyon
Modu
Seçimi
Atalet Komp
Hız Komp.
Hız Ref
Ölçeği
Hız FF
Seçimi
Doğrusal
Artış ve
S Eğrisi
Sanal Enkoder
Jogging
Seçimi
Hız
Seçme
Seçimi
PID Hız
Ölçek
Seçimi
PID Tork
Kesme/Özel
Seçimi
Tork
Ref
Seçimi
Sürtünme Komp
FrctnComp
Mode
FrctnComp
Out
Çentik
Filtresi
Atalet
Uyarlama
Yük
Deneflaycı/
Hesaplayıcı
Tork
Limiti
Üretimi
Limit
Hız Ref
Seçimi
ve
Limitleri
Pozisyon
Modu
Seçimi
Pi-Pi Mod.
Seçimi
Pi-Pi Ref.
Seçimi
PTP
Pozisyon
Planlayıcı
PCAM
Planlayıcı
PLL
Planlayıcı
Direct Ref
Seçimi
Pozisyon
Ön Ayar
Homing
Pozisyon
Ölçeği
Dijital Oranlı
Pozisyon
Kazanç
Pozisyon
Gar.Bas.
Seçimi
Yük Gar.
Bas. Seçimi
Psn Sayıcı
Hız Sayıcı
Sayıcı
Ayarlama
1 - 16
Load Psn /
FdbkSel
Geri Bes.
Opsiyon
Kartları
User-Home
Psn
Başlat
Oransal Kanal
Entegrasyon Kanalı
Hız Limiti/
Çentik
Filtresi
İletkenlik
Geribesleme
Filtresi
Referans/
Geribesleme
Filtresi
Ters Çevirme
Filtresi
Hız Komutu
Filtresi
Hız Ref
Ölçeği
PID
Regülatörü
PID
Referans
Seçimi
Geri Beslemi
Seçimi
PID Hız
Kesme
Seçimi
PID Tork
Kesme/Özel
Seçimi
Limit
Ters
Limiti
Üretimi
Yük
Deneflaycı/
Hesaplayıcı
Atalet
Uyarlama
Çentik
Filtresi
Limit
Hız
Seçme
Seçimi
Jogging
Seçimi
Hız FF
Seçimi
Doğrusal
Artış ve
S Eğrisi
Sanal Enkoder
Hız Ref
Ölçeği
Hız Komp.
Atalet Komp
Sürtünme Komp
Tork
Ref
Seçimi
PID Output Sel
PID Hız
Kesme
Seçimi
PID Tork
Kesme/Özel
Seçimi
PID Output Sel
PID Output Meter
PID Ref Meter
PID Fdbk Meter
PID Prop Gain
PID Int. Time
PID Deriv Time
PID LP
Filter BW
PID
Regülatörü
PID
Referans
Seçimi
Geri Beslemi
Seçimi
PID Ref Sel
PID Fdbk Sel
Hız Ref
Seçimi
ve
Limitleri
Pozisyon
Modu
Seçimi
Pi-Pi Mod.
Seçimi
Pi-Pi Ref.
Seçimi
PTP
Pozisyon
Planlayıcı
PCAM
Planlayıcı
PLL
Planlayıcı
Direct Ref
Seçimi
Pozisyon
Ön Ayar
Homing
Pozisyon
Ölçeği
Dijital Oranlı
Pozisyon
Kazanç
Pozisyon
Gar.Bas.
Seçimi
Yük Gar.
Bas. Seçimi
Psn Sayıcı
Hız Sayıcı
Sayıcı
Ayarlama
1 - 16
Load Psn /
FdbkSel
Geri Bes.
Opsiyon
Kartları
User-Home
Psn
Başlat
Oransal Kanal
Entegrasyon Kanalı
Hız Limiti/
Çentik
Filtresi
İletkenlik
Geribesleme
Filtresi
Referans/
Geribesleme
Filtresi
Ters Çevirme
Filtresi
Hız Komutu
Filtresi
Hız Ref
Ölçeği
PID
Regülatörü
PID
Referans
Seçimi
Geri Beslemi
Seçimi
PID Hız
Kesme
Seçimi
PID Tork
Kesme/Özel
Seçimi
Limit
Ters
Limiti
Üretimi
Yük
Deneflaycı/
Hesaplayıcı
Atalet
Uyarlama
Çentik
Filtresi
Limit
Hız
Seçme
Seçimi
Jogging
Seçimi
Hız FF
Seçimi
Doğrusal
Artış ve
S Eğrisi
Sanal Enkoder
Hız Ref
Ölçeği
Hız Komp.
Atalet Komp
Sürtünme Komp
Tork
Ref
Seçimi
PID Output Sel
PID Hız
Kesme
Seçimi
PID Tork
Kesme/Özel
Seçimi
PID Output Sel
PID Output Meter
PID Ref Meter
PID Fdbk Meter
PID Prop Gain
PID Int. Time
PID Deriv Time
PID LP
Filter BW
PID
Regülatörü
PID
Referans
Seçimi
Geri Beslemi
Seçimi
PID Ref Sel
PID Fdbk Sel

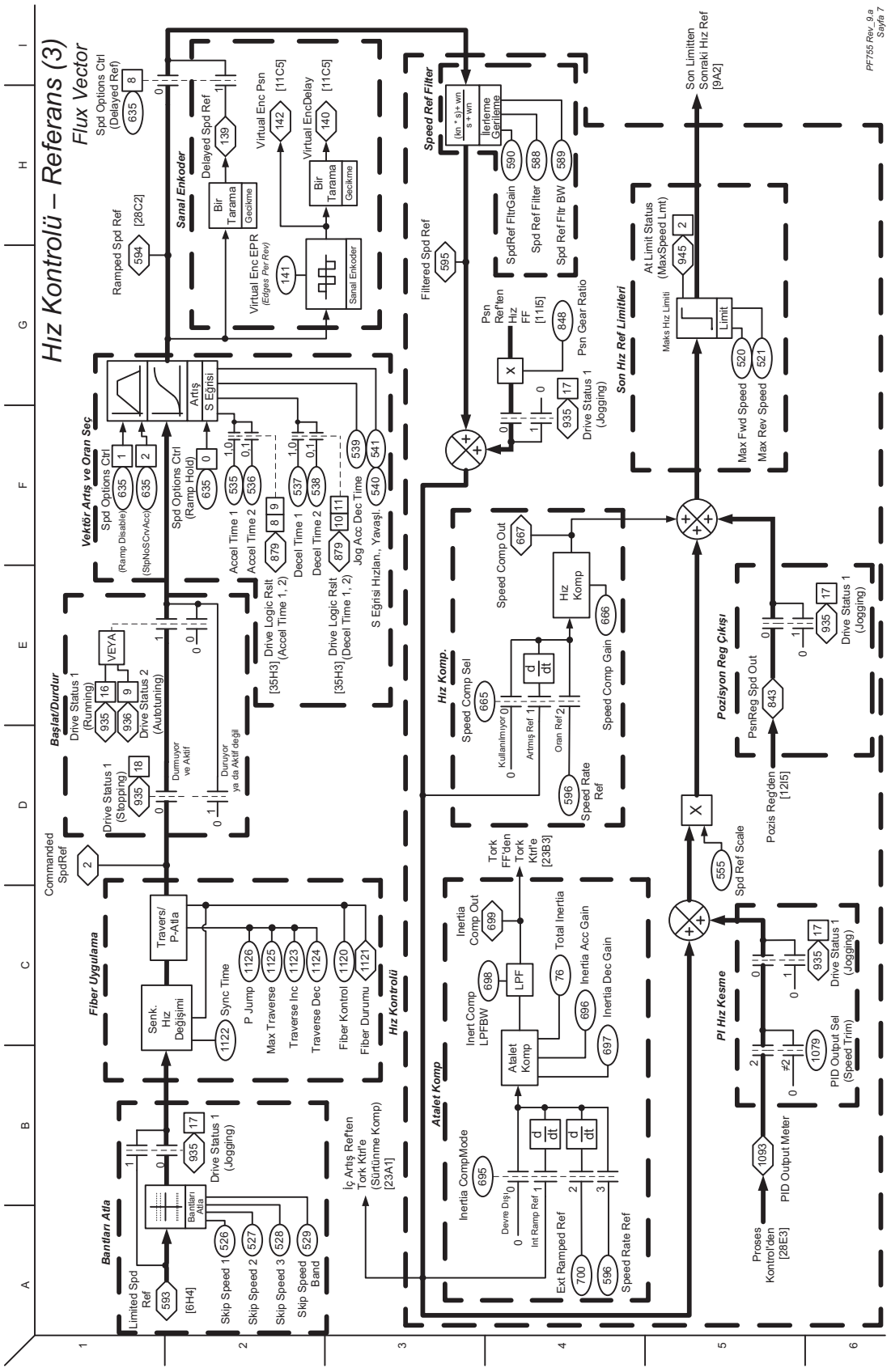

PowerFlex 755
VF (V/Hz), SV Genel Bakış
PF755 Rev_ 9.a
Sayfa 2
Hız Kontrolü – Referans (sayfa: 4-6,8,9)
Hız Kontrol – Kesme Regülatörü (sayfa: 9)
Proses Kontrolü (sayfa: 26,27)
Hız Ref A Seç
Speed Ref B Sel
TrmPct RefA Sel
TrmPct RefB Sel
Trim Ref A Sel
Trim Ref B Sel
Preset Speed 1
Preset Speed 2
Preset Speed 3
Preset Speed 4
Preset Speed 5
Preset Speed 6
Preset Speed 7
Hız Ref Seçimi ve Limitleri
Seçilmiş Hız Ref
PID Output Sel
PID Hız Kesme Seçimi
PID Hız Özel Seçimi
Jogging Seçimi
Jog Speed 1
Jog Hızı 2
Ramped Spd Ref
Doğrusal Artış ve S Eğrisi
Droop RPM at FLA
Düşme
(Motor Hız Ref)
(Artış Giriş Ref)
(Artış Oranı)
(Frek Ekleyici)
Final Speed Ref
Active Vel Fdbk
VHzSV Spd Reg Kp
VHzSV Spd Reg Ki
Slip RPM at FLA
PI Regülatörü
Kayma Komp
Limit
Hız Kesme Reg Seçimi
VHzSV SpdTrimReg
Çıkış Frekansı
Bara/Akım Sınırlayıcı (Frek Artış)
Max Fwd Speed
Max Rev Speed
Overspeed Limit
V/Hz
Akım İşleme
Motor
(PID Çıkış Ölçer)
PID Output Meter
PID Regülatörü
PID Ref Meter
PID Fdbk Meter
PID Referans Seçimi
PID Geri Besleme Seçimi
PID Ref Sel
PID Fdbk Sel
PID Prop Gain
PID Int Time
PID Deriv Time
PID LP Filter BW

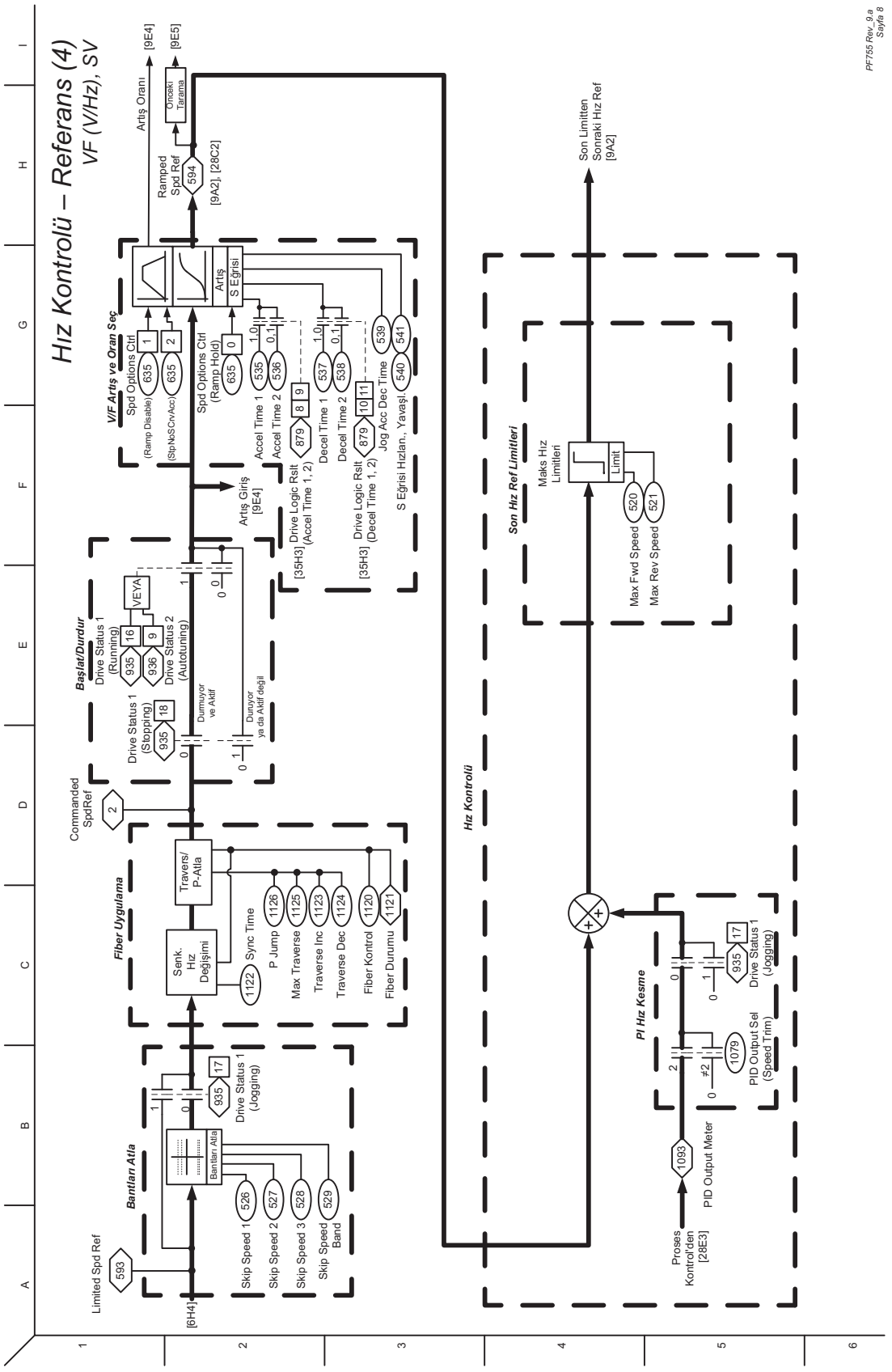

Hız/Pozis Ger. Bes.
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 3
Spd Options Cntl (Auto Tach SW)
635
7
Ger. Bes. Kaybı Algılama
936
5
Drive Status 2 (FdbkLoss SwO)
[25H2], [26H2]
Active Vel Fdbk
131
Hız Reg'e [9B4], [10A3], [24a B3], [24b B3]
Mtr Vel Fdbk
3
Gösterim Filtreleme
Pri Vel FdbkFltr
126
Ana Hız Ger. Bes. İşleme
Pri Vel Feedback
127
Alt Vel FdbkFltr
129
Alternatif Hız Ger. Bes. İşleme
Alt Vel Feedback
130
Atalet Uyarlamaya, Yük Deneteleyici/Hesaplayıcı [25G4], [26G4]
Motor Hızlanma Ger. Bes.
d/dt
Türev
IA LdObs Delay
709
Ana Hız Ger. Bes. Kaynağı
Parametre Seçimi
125
Pri Vel Fdbk Sel
Alter. Hız Ger. Bes. Kaynağı
128
Alt Vel Fdbk Sel
Psn Fdbk
847
Pozis Refe, Pozis Reg [11C5], [12A4], [12A5]
Psn Ger.Bes. Kaynağı
Psn Fdbk Sel
135
Aux Vel FdbkFltr
133
Yard. Hız Ger. Bes. İşleme
Aux Vel Feedback
134
Hız Refe [5A3]
Yard. Hız Ger. Bes. Kaynağı
Aux Vel Fdbk Sel
132
Slip RPM at FLA
621
Virtual Enc EPR
141
Açık Döngü Sanal Enkoder
Open Loop Fdbk
137
[9I4] Output Frequency
1
5
Torque Cur Fdbk
Simulator Fdbk
138
Total Inertia
76
Motor Simülatörü Sanal Enkoder
Limited Trq Ref
690
Tork Klrl Akımından [24a E2], [24b E2]
VF veya SV ve Açık Döngü
Kontrol Modu/ Geri Besleme Modu
SADECE DAHİLİ DURUM
Final Speed Ref
597
Hız Reften [9D3]

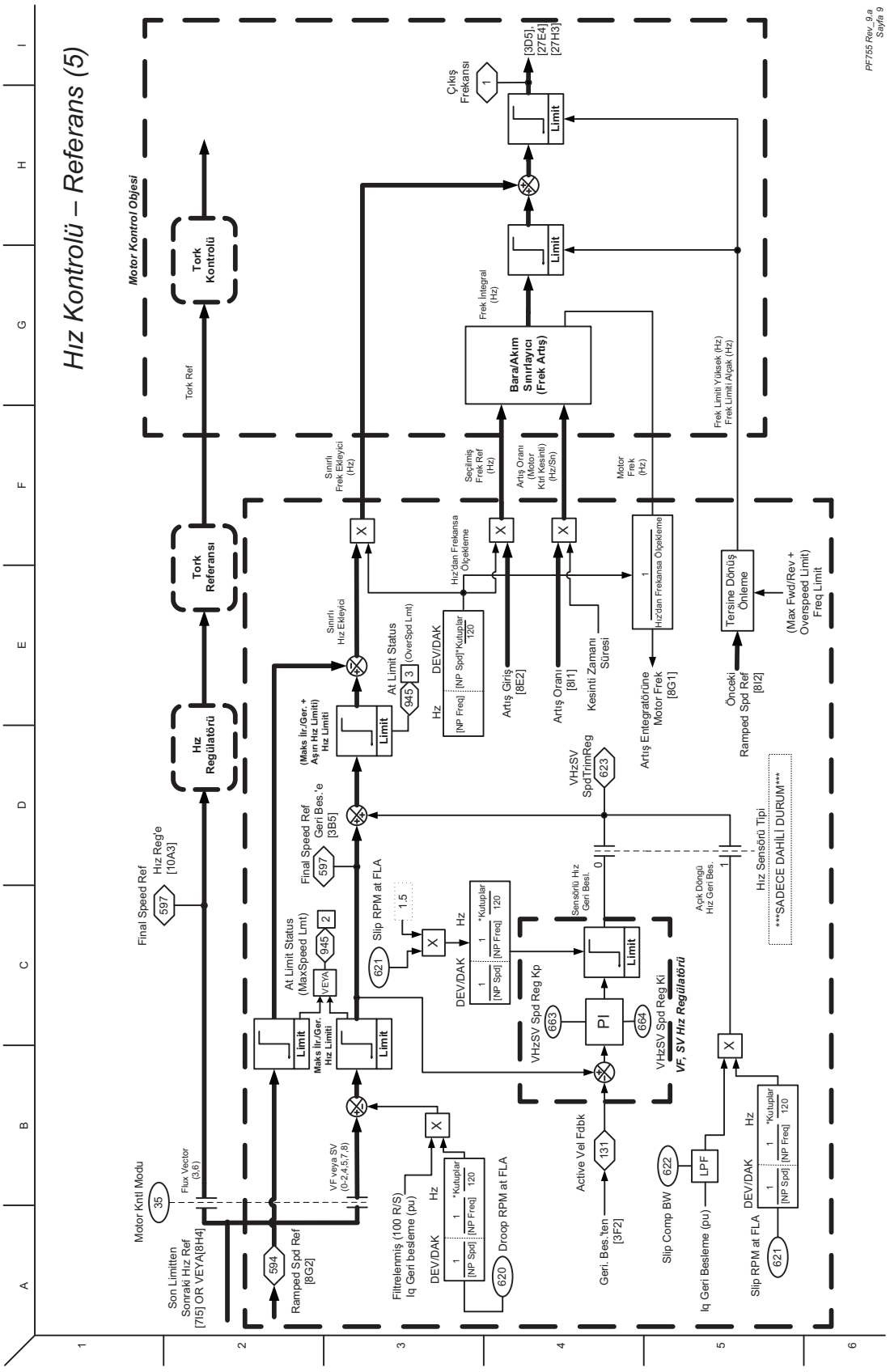

Hız Kontrolü – Referans Genel Bakış
PF755 Rev_9.a
Sayfa 4
Hız Referansı Seçimi
Hız Ref Komutu
Hız Ref A
Kesme Ref A
Kesme % Ref A
Ref A Oto
Hız Ref B
Kesme Ref B
Kesme % Ref B
Ref B Oto
Ön ayarlar 3-7 Otomatik
DPI Ports 1-6 Manuel
ENet Hız Ref
Seçilmiş Hız Ref
PI Regülatörü'nden (Özel Mod)
Hız Referansı Kontrolü
Sayma/ Jogging/ Kaldırma Uyg./ Oto Ayarı/ Ana Konum/ Gereksiz Kılmalar
Yön Modu
Limit Switch Kontrolü
Limit
Sınırlı Hız Ref
Bantları Atla
Fiber Uyg.
Hız Ref Duruş/Tork Onayı
Vektör Hız Kontrolü
Sanal Enkoder
Artmış Hız Ref
Vektör Artış S-Eğrisi
Doğrusal Artış ve S Eğrisi
Oran Seç
Flux Vector
Hız Ref Filtresi
Pt-Pt Profil Jeneratörü'nden
Pozisyon Regülatörü nden
Poz Reg Çıkış Filtresi
PI Regülatörü'nden (Kesme Modu)
Hız Komp
Hız Ref Ölçeği
Motor Hız Ref
Limit
Maks. Hız
Hız Düz Ref
Atalet Komp
Atalet Komp Tork Ref
Sürtünme Komp
640 Filtered SpdFdbk
Sürtünme Komp Tork Ref
V/F Hız Kontrolü
V/F Artış S-Eğrisi
VF ya da SV
Artmış Hız Ref
Doğrusal Artış ve S Eğrisi
Düşme
Limit
Maks Hızlar
Hız Kesme Regülatörü'nden
Kayma Komp'dan
PI Regülatörü'nden (Kesme Modu)
Limit
Maks Hız + Aşırı Hız Limiti
Frekans Ref
Hız Durumu
Durum
Hız Geri Besleme
Vektör Artış Durumu
F/F Artış Durumu

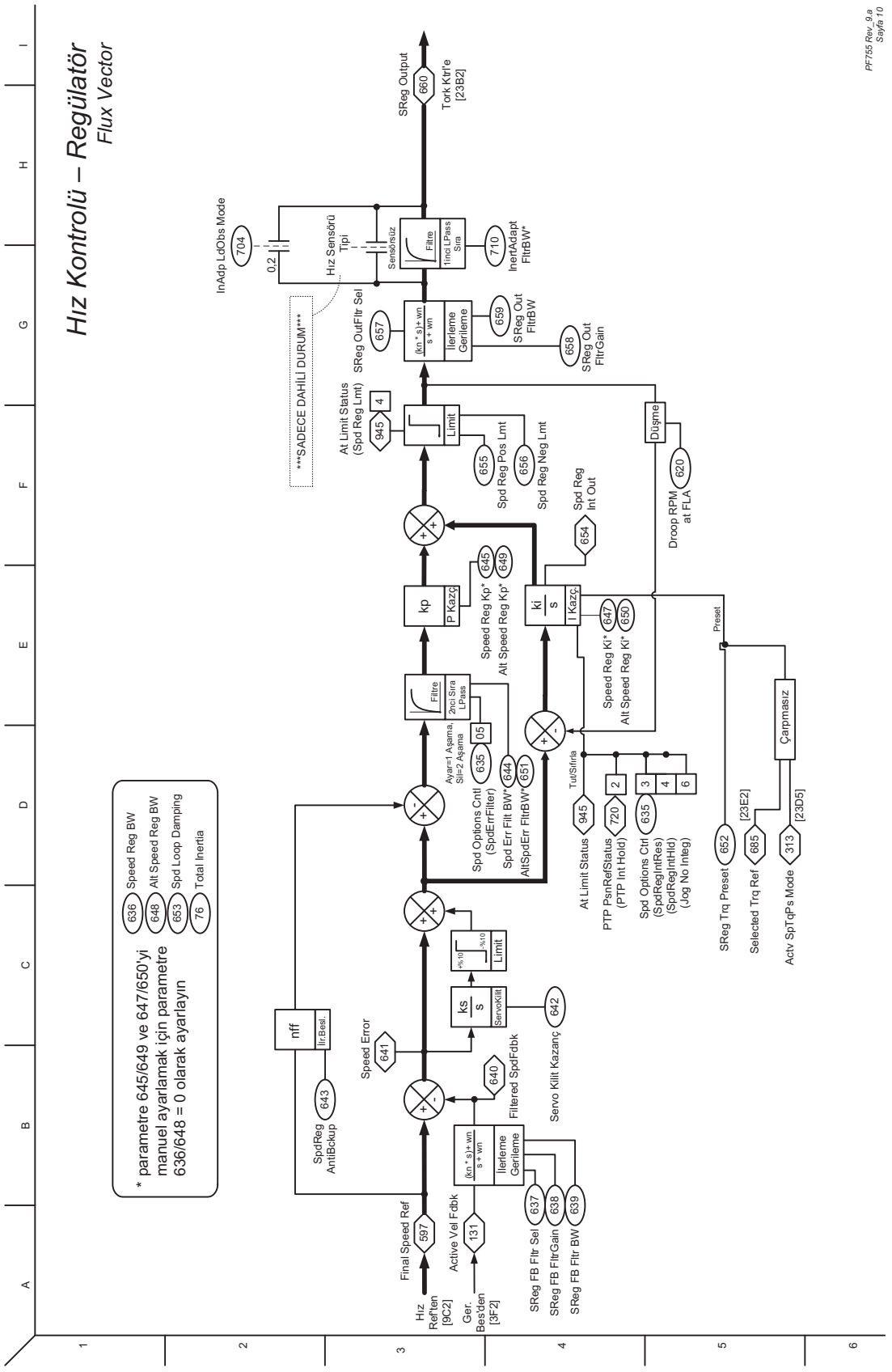

Hız Kontrolü – Referans (1)
Hız Birimleri (Hz/dev/dak) 300
930 Speed Ref Source
616 SpdTrimPrcRefSrc
617 Spd Trim Source
591 Spd Ref Sel Sts
'd' Ön-Eki, Teşhis Öğe Numarasını Belirtir (örn. d33) – Referans Sembol Açıklaması
* Not: Analog Hi, Lo ölçeklemesi sadece sadece Analog Giriş seçildiğinde kullanılır
Hız Ref A Seç 545
Devre Dışı (0)
Spd Ref A Stpt 546
Preset Speed 1 571
Preset Speed 2 572
Preset Speed 3 573
Preset Speed 4 574
Preset Speed 5 575
Preset Speed 6 576
Preset Speed 7 577
MOP Reference [29F3] 558
Aux Vel Feedback [3H5] 134
Port 1 Reference 871
Port 2 Reference 872
Port 3 Reference 873
Port 4 Reference 874
Port 5 Reference 875
Port 6 Reference 876
Opsiyon Portları: Analog, EtherNet, DeviceLogix
Spd Ref A AnlgHi 547
Spd Ref A AnlgLo 548
Parametre Seçimi
Varsayılan
Speed Ref A Mult 549
Speed Ref B Mult 554
Speed Ref B Sel 550
Devre Dışı (0)
Spd Ref B Stpt 551
Spd Ref B AnlgHi 552
Spd Ref B AnlgLo 553
Diğer Ref Kaynakları
TrmPct RefA Sel 608
TrmPct RefA Stpt 609
TrmPct RefA AnHi 610
TrmPct RefA AnLo 611
Trim Ref A Sel 600
Trim Ref A Stpt 601
Trim RefA AnlgHi 602
Trim RefA AnlgLo 603
Anlg In1 PortVal (opsiyon portu)
Anlg In2 PortVal (opsiyon portu)
TrmPct RefB Sel 612
TrmPct RefB Stpt 613
TrmPct RefB AnHi 614
TrmPct RefB AnLo 615
Trim Ref B Sel 604
Trim Ref B Stpt 605
Trim RefB AnlgHi 606
Trim RefB AnlgLo 607
[35H3] Drive Logic Rslt 879
Drive Status 1 935
Spd Ref Command d7
Hız Ref (2)'ye [6A1]
(Ref A Auto)
(Ref B Auto)
(Preset3 Auto) 573
(Preset4 Auto) 574
(Preset5 Auto) 575
(Preset6 Auto) 576
(Preset7 Auto) 577
(DPI Prt1 Man) 17
(DPI Prt2 Man) 872
(DPI Prt3 Man) 873
(DPI Prt4 Man) 874
(DPI Prt5 Man) 875
(DPI Prt6 Man) 876
(Int ENet Man) 29
(DevLogix Man) 30
(DI Man Sel) 16
(Alt Man Sel) 31
DI ManRef AnlgHi 564
DI ManRef AnlgLo 565
DI Man Ref Sel 563
Alt Man Ref AnHi 329
Alt Man Ref AnLo 330
Alt Man Ref Sel 328
PF755 Rev_ 9 a Sayfa 5

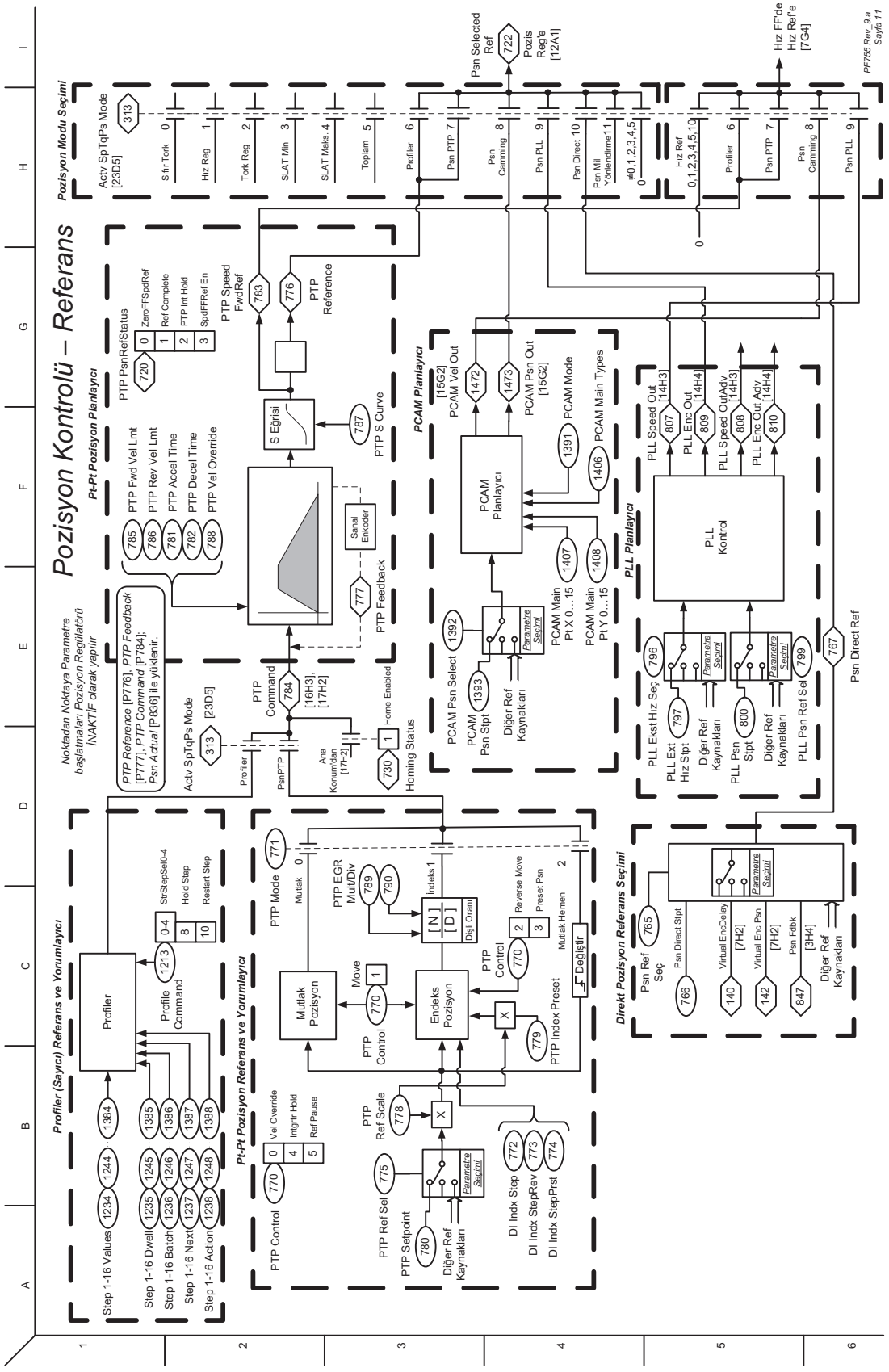

Hız Kontrolü – Referans (2)
Pozisyon Kontrolü – Hız Referansı Ekle Opsiyonu
Position Control (Add Spd Ref)
[23D5] Actv SpTqPs Mode
Hız Ref (1)'den [5I2]
Pozisyon (>= 6)
Pozisyon-dışı (< 6)
Selected Spd Ref
PI Hızı Özel
PID Output Meter
[28B2] VEYA [28E2]
PID Control
PID Enable
Drive Status 1
Running
Hız Özel
PID Output Sel = 1
Hız Profili
[23D5] Actv SpTqPs Mode
Profile Status
Pozisyon Modu
Pozisyon
Hız
Jogging
Drive Status 1 (Jogging)
Jog Hızı 1
Jog Hızı 2
[35H3] Drive Logic Rslt
Jog1
Jog2
Hız Sayıcı'dan Hız Ref [16H2]
Psn Gear Ratio
Kaldırma Uyg (Mikro Pozisyonlama)
Trq Prove Status (Micro Psn)
MicroPsnScalePct
Ana Konum'dan Hız Ref [17H2]
Bekleme Pozisyonu
Homing Status (Home Enabled)
Değişken Yükseltme
Yükseltme Frek Devr Sadece VF (V/Hz)
VB Frequency
Yön Modu Kontrolü
Direction Mode
Bipolar
Rev Disable
Unipolar
Maks
İleri Komutu Mantığı
Unipol İleri
Unipol Geri
Autotune Kontrolü
Autotune
Autotune Kontrolü
Limit Switch Kontrolü
Spd Ref Sel Sts (Decel Lmt Sw)
Spd Ref Sel Sts (End Lmt Sw)
Preset Speed 1
Hız Ref Limitleri
Min Hız Limitleri
Maks Hız Limitleri
Limit
Min Fwd Speed
Min Rev Speed
Max Fwd Speed
Max Rev Speed
İç Yüke Bağlı Maks Limit (Kaldırma Uygulaması)
Trq Prove Status (LoadTestActv)
Limited Spd Ref
Hız Ref'e, Proses Ktrl [7A2], [8A2], [28B2]
PF755 Rev_9_a
Sayfa 6

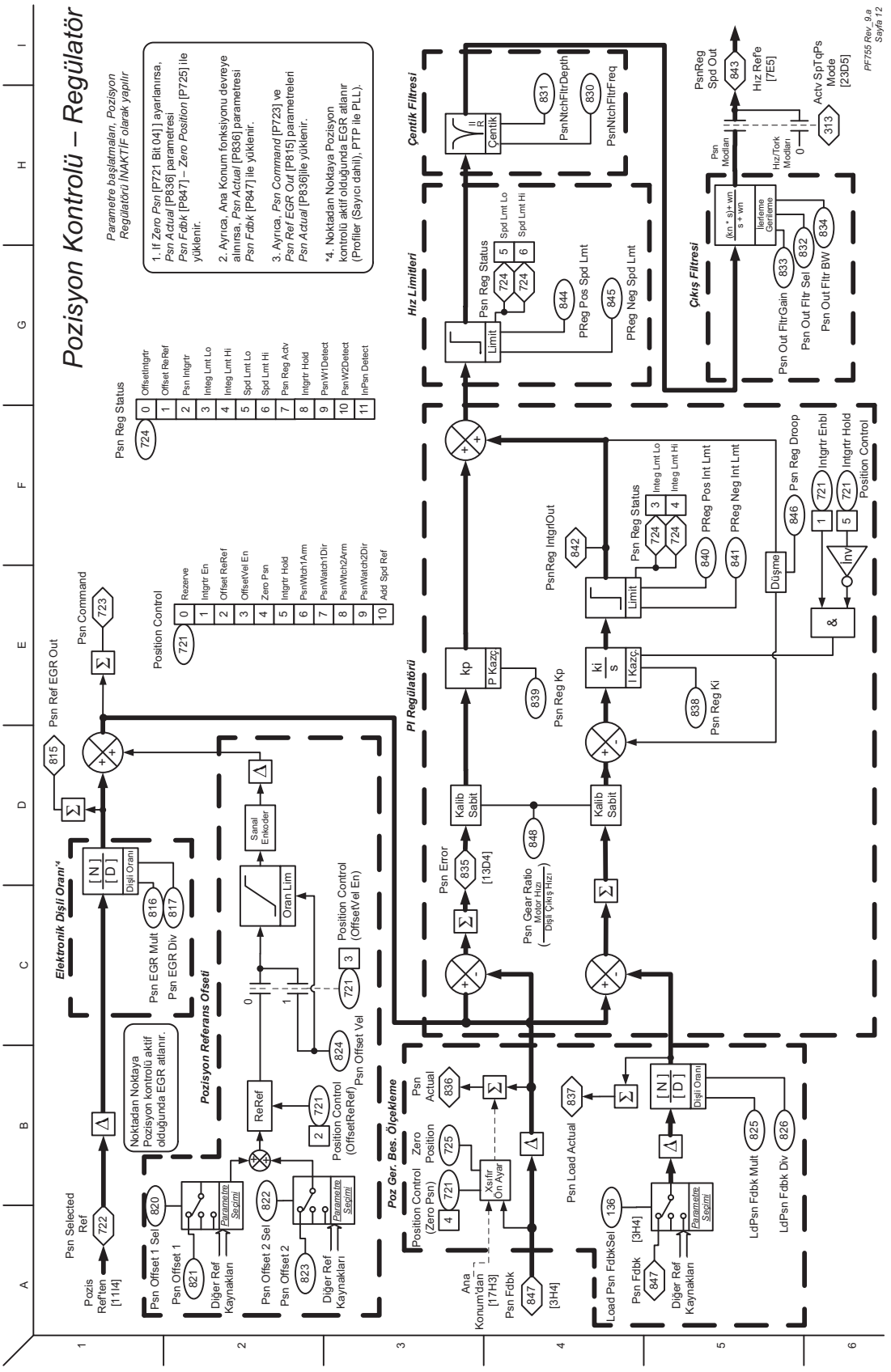

Hız Kontrolü – Referans (3)
Flux Vector
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 7
Spd Options Ctrl (Delayed Ref)
Ramped Spd Ref [28C2]
Sanal Enkoder
Delayed Spd Ref
Virtual Enc Psn [11C5]
Virtual EncDelay [11C5]
Virtual Enc EPR (Edges Per Rev)
Bir Tarama
Gecikme
Speed Ref Filter
İleriteme Geriteme
SpdRef FltrGain
Spd Ref Filter
Spd Ref Fltr BW
Filtered Spd Ref
Psn Ref'ten Hız FF [11I5]
Psn Gear Ratio
Drive Status 1 (Jogging)
Son Hız Ref Limitleri
At Limit Status (MaxSpeed Lmt)
Maks Hız Limiti
Limit
Max Fwd Speed
Max Rev Speed
Son Limitten Sonraki Hız Ref [9A2]
Vektör Artış ve Oran Seç
Spd Options Ctrl (Ramp Disable)
(StpNoSCrvAcc)
Spd Options Ctrl (Ramp Hold)
Artış
S Eğrisi
Accel Time 1
Accel Time 2
Decel Time 1
Decel Time 2
Drive Logic Rslt (Accel Time 1, 2)
Drive Logic Rslt (Decel Time 1, 2)
Jog Acc Dec Time
S Eğrisi Hızlan., Yavaşl.
Başlat/Durdur
Drive Status 1 (Running)
Drive Status 2 (Autotuning)
VEYA
Drive Status 1 (Stopping)
Durmuyor ve Aktif
Duruyor ya da Aktif değil
Commanded SpdRef
Fiber Uygulama
Travers/ P-Atla
Senk. Hız Değişimi
Sync Time
P Jump
Max Traverse
Traverse Inc
Traverse Dec
Fiber Kontrol
Fiber Durumu
Hız Kontrolü
Hız Komp.
Speed Comp Sel
Kullanılmıyor
Artmış Ref 1
Oran Ref 2
Speed Rate Ref
Speed Comp Out
Hız Komp
Speed Comp Gain
Pozisyon Reg Çıkışı
PsnReg Spd Out
Pozis Reg'den [12I5]
Spd Ref Scale
Atalet Komp
Inertia CompMode
Devre Dışı
Int Ramp Ref
Ext Ramped Ref
Speed Rate Ref
İç Artış Ref'ten Tork Kttrle (Sürtünme Komp) [23A1]
Inertia Comp Out
Inert Comp LPFBW
LPF
Atalet Komp
Total Inertia
Inertia Acc Gain
Inertia Dec Gain
Tork FF'den Tork Kttrle [23B3]
PI Hız Kesme
PID Output Meter
Proses Kontrol'den [28E3]
PID Output Sel (Speed Trim)
Bantları Atla
Limited Spd Ref
[6H4]
Skip Speed 1
Skip Speed 2
Skip Speed 3
Skip Speed Band

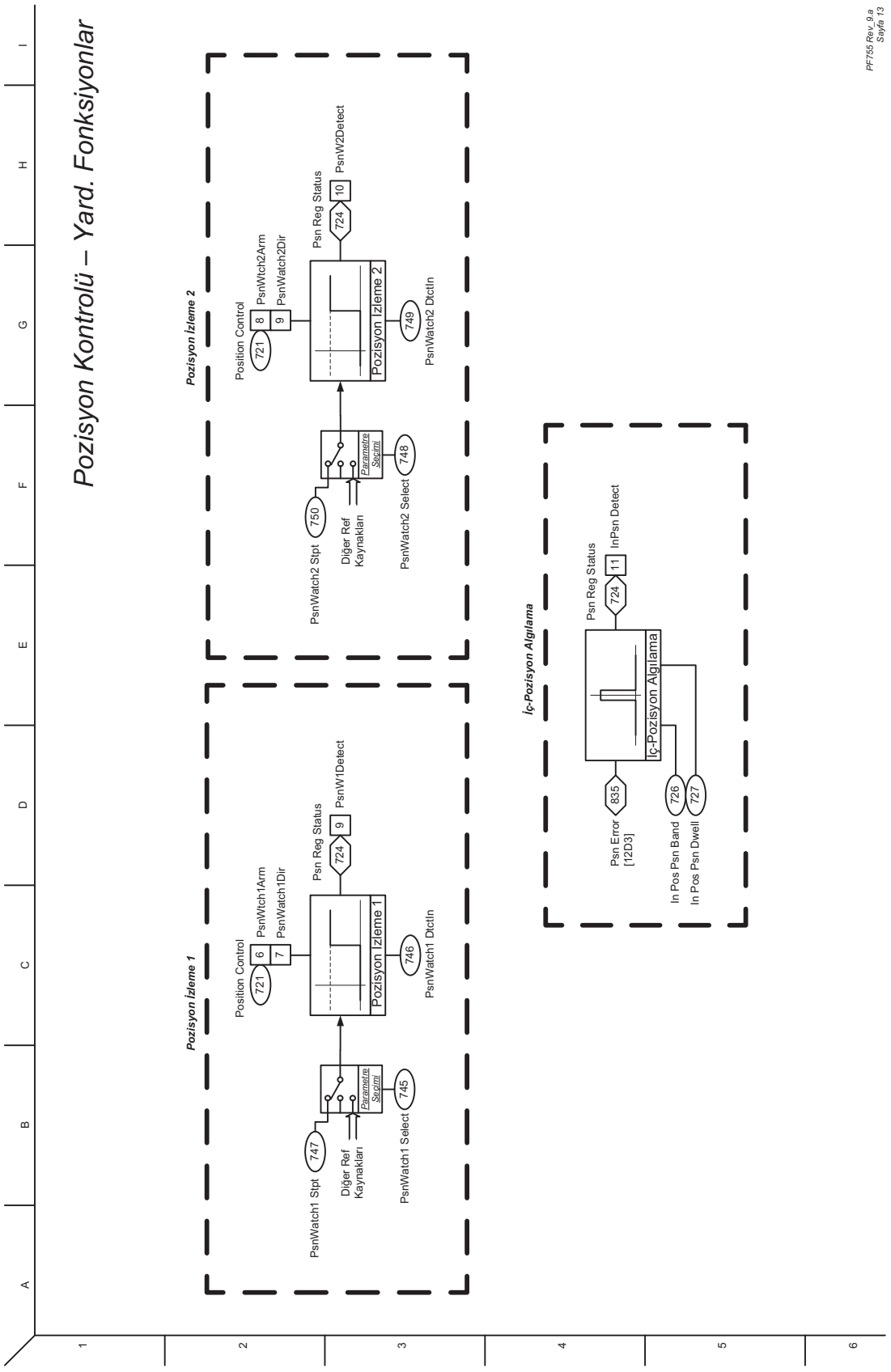

Hız Kontrolü – Referans (4)
VF (V/Hz), SV
PF755 Rev_9.a
Sayfa 8
Artış Oranı [9E4]
Önceki Tarama [9E5]
Ramped Spd Ref 594
[9A2], [28C2]
V/F Artış ve Oran Seç
Spd Options Ctrl 635
(Ramp Disable)
[StpNoSCrvAcc]
Spd Options Ctrl (Ramp Hold) 635
Artış S Eğrisi
Accel Time 1 535
Accel Time 2 536
Decel Time 1 537
Decel Time 2 538
Jog Acc Dec Time 539
S Eğrisi Hızlan., Yavaşl. 540
Drive Logic Rslt (Accel Time 1, 2) [35H3]
Drive Logic Rslt (Decel Time 1, 2) [35H3]
Artış Girişi [9E4]
Başlat/Durdur
Drive Status 1 (Running) 935
Drive Status 2 (Autotuning) 936
VEYA
Drive Status 1 (Stopping) 935
Durmuyor ve Aktif
Duruyor ya da Aktif değil
Commanded SpdRef 2
Fiber Uygulama
Senk. Hız Değişimi
Sync Time 1122
Travers/ P-Atla
P Jump 1126
Max Traverse 1125
Traverse Inc 1123
Traverse Dec 1124
Fiber Kontrol 1120
Fiber Durumu 1121
Bantları Atla
Drive Status 1 (Jogging) 935
Skip Speed 1 526
Skip Speed 2 527
Skip Speed 3 528
Skip Speed Band 529
Limited Spd Ref 593
[6H4]
Hız Kontrolü
Son Hız Ref Limitleri
Maks Hız Limitleri
Max Fwd Speed 520
Max Rev Speed 521
Son Limitten Sonraki Hız Ref [9A2]
PI Hız Kesme
PID Output Sel (Speed Trim) 1079
Drive Status 1 (Jogging) 935
PID Output Meter 1093
Proses Kontrol'den [28E3]

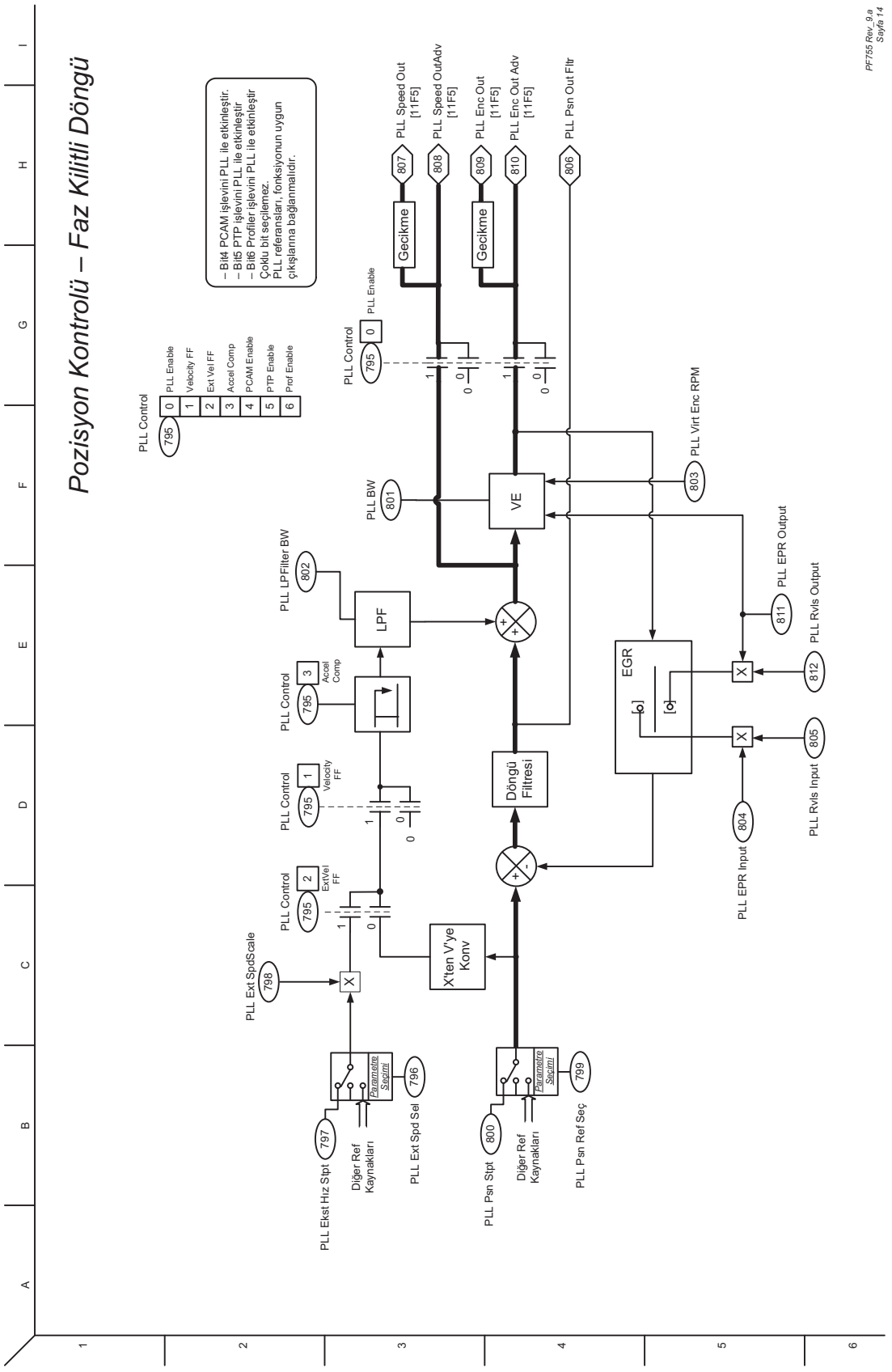

Hız Kontrolü – Referans (5)
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 9
Motor Kontrol Objesi
Tork Kontrolü
Tork Referansı
Hız Regülatörü
Tork Ref
Çıkış Frekansı
[3D5]; [27E4] [27H3]
Limit
Frek İntegral (Hz)
Bara/Akım Sınırlayıcı (Frek Artış)
Frek Limiti Yüksek (Hz)
Frek Limiti Alçak (Hz)
Sınırlı Frek Ekleyici (Hz)
Seçilmiş Frek Ref (Hz)
Artış Oranı (Motor Ktrl Kesinti) (Hz/Sn)
Motor Frek (Hz)
Hız'dan Frekansa Ölçekleme
Hz
DEV/DAK
[NP Freq]
[NP Spd]*Kutuplar 120
Artış Giriş [8E2]
Artış Oranı [8I1]
Kesinti Zamanı Süresi
Artış Entegratörüne Motor Frek [8G1]
Tersine Dönüş Önleme
Önceki Rampet Spd Ref [8I2]
(Max Fwd/Rev + Overspeed Limit) Freq Limit
Sınırlı Hız Ekleyici
(Maks İlr./Ger. + Aşırı Hız Limiti) Hız Limiti
At Limit Status (OverSpd Lmt)
945
3
Final Speed Ref Geri Bes.'e [3B5]
597
VHzSV SpdTrimReg
623
Hız Sensörü Tipi
SADECE DAHİLİ DURUM
Sensörlü Hız Geri Besl.
Açık Döngü Hız Geri Bes.
Final Speed Ref Hız Reg'e [10A3]
At Limit Status (MaxSpeed Lmt)
2
VETA
Slip RPM at FLA
1.5
621
VHzSV Spd Reg Kp
663
PI
664
VHzSV Spd Reg Ki
VF, SV Hız Regülatörü
Maks İlr./Ger. Hız Limiti
Motor Kntl Modu
35
Flux Vector (3,6)
VF veya SV (0-2,4,5,7,8)
Son Limitten Sonraki Hız Ref [7I5] OR VEYA[8H4]
Ramped Spd Ref [8G2]
594
Filtrelenmiş (100 R/S) Iq Geri besleme (pu)
*Kutuplar 120
Droop RPM at FLA
620
Active Vel Fdbk
131
Geri. Bes.'ten [3F2]
Slip Comp BW
622
LPF
Iq Geri Besleme (pu)
Slip RPM at FLA
A
B
C
D
E
F
G
H
I
1
2
3
4
5
6

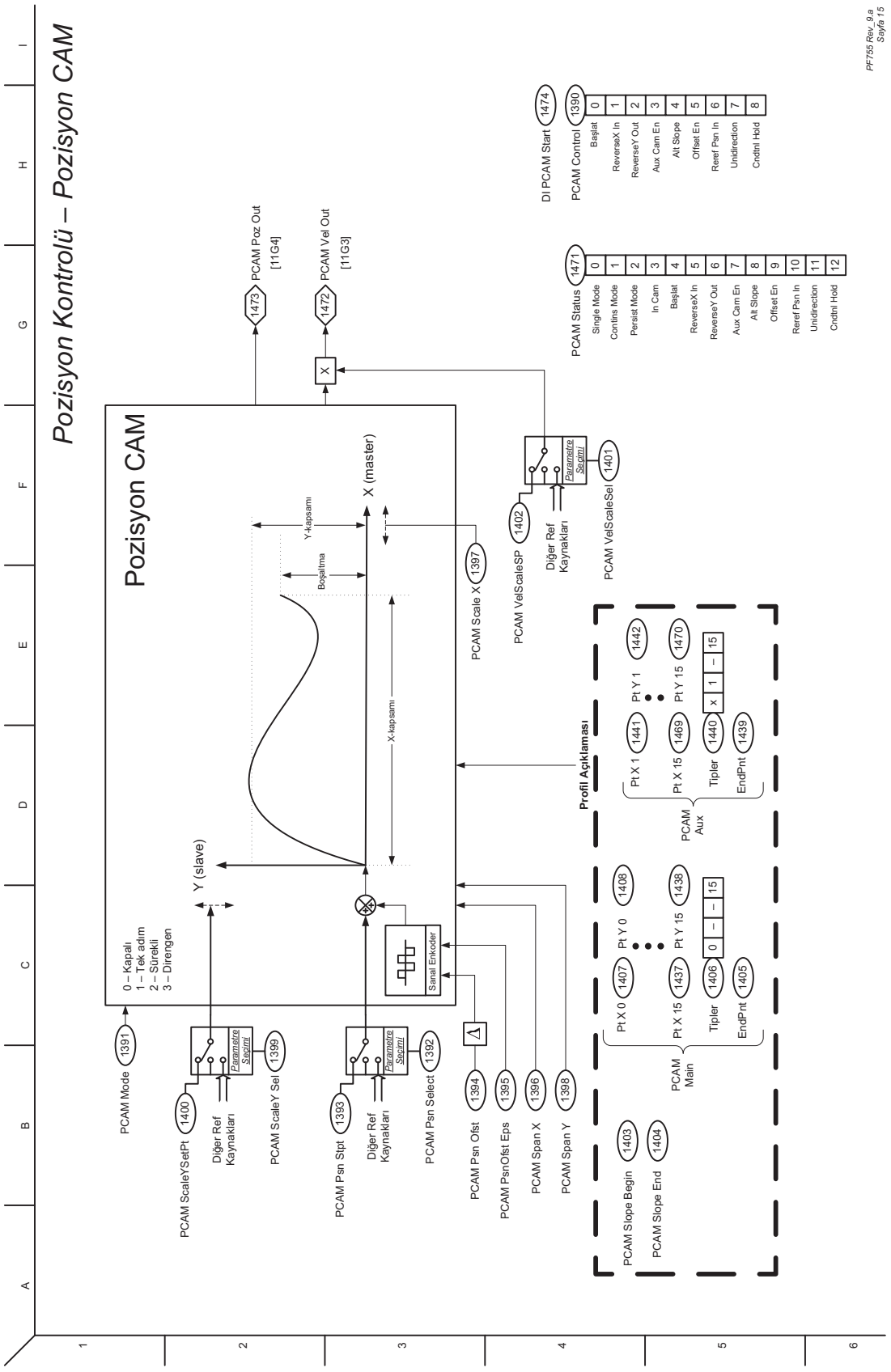

Hız Kontrolü – Regülatör
Flux Vector
PF755 Rev_9.a
Sayfa 10
* parametre 645/649 ve 647/650'yi manuel ayarlamak için parametre 636/648 = 0 olarak ayarlayın
636 Speed Reg BW
648 Alt Speed Reg BW
653 Spd Loop Damping
76 Total Inertia
SADECE DAHİLİ DURUM
InAdp LdObs Mode
704
0,2
Hız Sensörü Tipi
Sensörsüz
SReg Output
660
Tork Ktrl'e [23B2]
Filtre
1inci LPass Sıra
710
InertAdapt FltrBW*
SReg OutFltr Sel
657
İleriEleme GeriEleme
659
SReg Out FltrBW
658
SReg Out FltrGain
At Limit Status (Spd Reg Lmt)
945
4
Limit
655
Spd Reg Pos Lmt
656
Spd Reg Neg Lmt
Düşme
620
Droop RPM at FLA
Spd Reg Int Out
654
kp
P Kazç
645
649
Speed Reg Kp*
Alt Speed Reg Kp*
ki
s
I Kazç
647
650
Speed Reg Ki*
Alt Speed Reg Ki*
Preset
Filtre
2inci Sıra LPass
Ayar=1 Aşama, Sil=2 Aşama
05
635
644
651
Spd Options Cntl (SpdErrFilter)
Spd Err Filt BW*
AltSpdErr FltrBW*
Tül/Sıfırla
945
At Limit Status
720
2
PTP PsnRefStatus (PTP Int Hold)
635
3
4
6
Spd Options Ctrl (SpdRegIntRes) (SpdRegIntHld) (Jog No Integ)
652
SReg Trq Preset
[23E2]
685
Selected Trq Ref
Çarpmasız
313
[23D5]
Actv SpTqPs Mode
nff
İlr.Besl.
643
SpdReg AntiBckup
Speed Error
641
ks
s
ServoKilit
642
Servo Kilit Kazanç
%10
Limit
640
Filtered SpdFdbk
İleriEleme GeriEleme
637
638
639
SReg FB Fltr Sel
SReg FB FltrGain
SReg FB Fltr BW
Final Speed Ref
597
Hız Ref'ten [9C2]
Active Vel Fdbk
131
Ger. Besden [3F2]
A
B
C
D
E
F
G
H
I
1
2
3
4
5
6

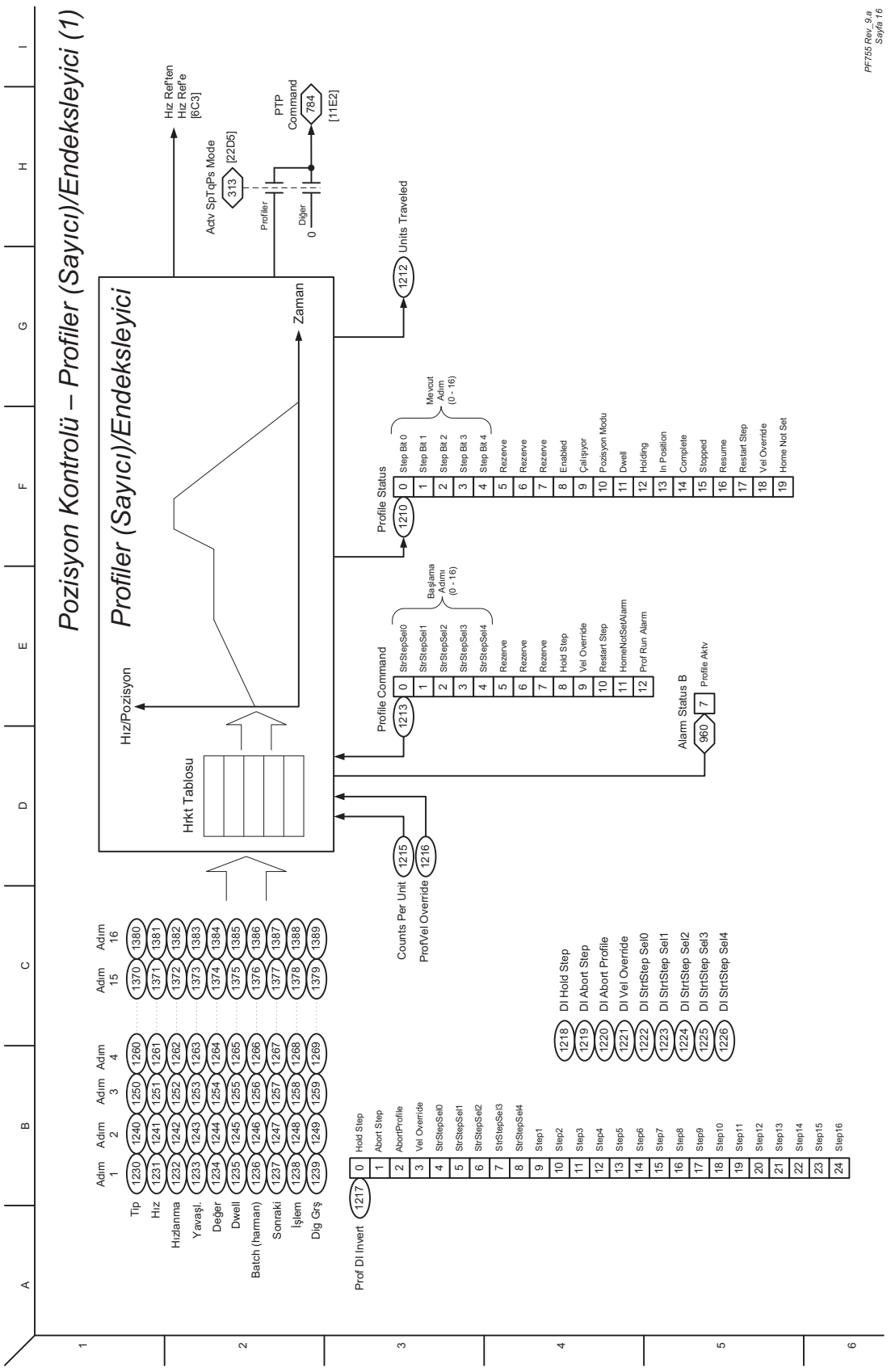

Pozisyon Kontrolü – Referans
Profiler (Sayıcı) Referans ve Yorumlayıcı
Profiler
Profile Command
Step 1-16 Values
Step 1-16 Dwell
Step 1-16 Batch
Step 1-16 Next
Step 1-16 Action
Pt-Pt Pozisyon Referans ve Yorumlayıcı
PTP Control
PTP Ref Sel
PTP Setpoint
PTP Ref Scale
PTP Mode
PTP EGR Mult/Div
Mutlak Pozisyon
Endeks Pozisyon
PTP Index Preset
Değiştir
DI Indx Step
DI Indx StepRev
DI Indx StepPrst
Pt-Pt Pozisyon Planlayıcı
PTP PsnRefStatus
PTP Fwd Vel Lmt
PTP Rev Vel Lmt
PTP Accel Time
PTP Decel Time
PTP Vel Override
PTP Speed FwdRef
PTP Reference
S Eğrisi
PTP S Curve
Sanal Enkoder
PTP Feedback
Home Enabled
Homing Status
PTP Command
Activ SpTqPs Mode
PTP Reference [P776], PTP Feedback [P777], PTP Command [P784]; Psn Actual [P836] ile yüklenir.
Noktadan Noktaya Parametre başlatmaları Pozisyon Regülatörü INAKTİF olarak yapılır
PCAM Planlayıcı
PCAM Planlayıcı
PCAM Vel Out
PCAM Psn Out
PCAM Mode
PCAM Main Types
PCAM Main Pt X 0...15
PCAM Main Pt Y 0...15
PCAM Psn Select
PCAM Psn Stpt
Diğer Ref Kaynakları
PLL Planlayıcı
PLL Kontrol
PLL Speed Out
PLL Enc Out
PLL Speed OutAdv
PLL Enc Out Adv
PLL Ekst Hız Seç
PLL Ext Hız Stpt
PLL Psn Stpt
PLL Psn Ref Sel
Direkt Pozisyon Referans Seçimi
Psn Ref Seç
Psn Direct Stpt
Virtual EnDelay
Virtual Enc Psn
Psn Fdbk
Pozisyon Modu Seçimi
Activ SpTqPs Mode
Sıfır Tork
Hız Reg
Tork Reg
SLAT Min
SLAT Maks
Toplam
Profiler
Psn PTP
Psn Camming
Psn PLL
Psn Direct
Psn MII Yönlendirme
Hız Ref
Psn Selected Ref
Pozis Reg'e [12A1]
Hız FF'de Hız Ref'e [7G4]
Psn Direct Ref
PF755 Rev_9.a
Sayfa 11


Pozisyon Kontrolü – Regülatör
Parametre başlatmaları, Pozisyon Regülatörü İNAKTİF olarak yapılır
1. If Zero Psn [P721 Bit 04] ayarlanırsa, Psn Actual [P836] parametresi Psn Fdbk [P847] – Zero Position [P725] ile yüklenir.
2. Ayrıca, Ana Konum fonksiyonu devreye alınırsa, Psn Actual [P836] parametresi Psn Fdbk [P847] ile yüklenir.
3. Ayrıca, Psn Command [P723] ve Psn Ref EGR Out [P815] parametreleri Psn Actual [P836]ile yüklenir.
*4. Noktadan Noktaya Pozisyon kontrolü aktif olduğunda EGR alınır (Profiller (Sayıcı dahil), PTP ile PLL).
Psn Reg Status
0 OffsetIntgrtr
1 Offset ReRef
2 Psn Intgrtr
3 Integ Lmt Lo
4 Integ Lmt Hi
5 Spd Lmt Lo
6 Spd Lmt Hi
7 Psn Reg Actv
8 Intgrtr Hold
9 PsnWt1Detect
10 PsnWt2Detect
11 InPsn Detect
Position Control
0 Rezerve
1 Intgrtr En
2 Offset ReRef
3 OffsetVel En
4 Zero Psn
5 Intgrtr Hold
6 PsnWtch1Arm
7 PsnWatch1Dir
8 PsnWtch2Arm
9 PsnWatch2Dir
10 Add Spd Ref
Psn Selected Ref
Pozis Ref'ten [1:14]
Psn Offset 1 Sel
Psn Offset 1
Diğer Ref Kaynakları
Psn Offset 2 Sel
Psn Offset 2
Diğer Ref Kaynakları
Noktadan Noktaya Pozisyon kontrolü aktif olduğunda EGR alınır.
Elektronik Dişli Oranı*4
Dişli Oranı
Psn EGR Mult
Psn EGR Div
Pozisyon Referans Ofseti
Parametre Seçimi
ReRef
Sanal Enkoder
Oran Lim
Position Control (OffsetVel En)
Psn Offset Vel
Psn Ref EGR Out
Psn Command
Poz Ger. Bes. Ölçekleme
Position Control (Zero Psn)
Zero Position
Psn Actual
Xa fır Ön Ayar
Ana Konum'dan [17H3]
Psn Fdbk
[3H4]
Psn Error
[13D4]
Kalib Sabit
Psn Gear Ratio
PI Regülatörü
kp
P Kazç
Psn Reg Kp
ki / s
I Kazç
Psn Reg Ki
PsnReg IntgrlOut
Psn Reg Status
Integ Lmt Lo
Integ Lmt Hi
PReg Pos Int Lmt
PReg Neg Int Lmt
Limit
Hız Limitleri
Psn Reg Status
Spd Lmt Lo
Spd Lmt Hi
PReg Pos Spd Lmt
PReg Neg Spd Lmt
Çentik Filtresi
PsnNtchFltrDepth
PsnNtchFltrFreq
Çıkış Filtresi
Psn Out FltrGain
Psn Out Fltr Sel
Psn Out Fltr BW
Psn Reg Droop
Düşme
Intgrtr Enbl
Intgrtr Hold
Position Control
Psn Load Actual
Load Psn FdbkSel
Psn Fdbk
Diğer Ref Kaynakları
LdPsn Fdbk Mult
LdPsn Fdbk Div
PsnReg Spd Out
Hız Refe [7E5]
Actv SpTqPs Mode [23D5]
Psn Modları
Hız/Tork Modları
İleteme Geriteme
PF755 Rev_9.a
Sayfa 12


Pozisyon Kontrolü – Yard. Fonksiyonlar
PF755 Rev_9.a
Sayfa 13
Pozisyon İzleme 1
Position Control
721
6
PsnWtch1Arm
7
PsnWatch1Dir
Psn Reg Status
724
9
PsnW1Detect
Pozisyon Izleme 1
746
PsnWatch1 Dtctln
PsnWatch1 Stpt
747
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçimi
745
PsnWatch1 Select
Pozisyon İzleme 2
Position Control
721
8
PsnWtch2Arm
9
PsnWatch2Dir
Psn Reg Status
724
10
PsnW2Detect
Pozisyon Izleme 2
749
PsnWatch2 Dtctln
PsnWatch2 Stpt
750
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçimi
748
PsnWatch2 Select
İç-Pozisyon Algılama
Psn Reg Status
724
11
InPsn Detect
İç-Pozisyon Algılama
Psn Error [12D3]
835
In Pos Psn Band
726
In Pos Psn Dwell
727


Pozisyon Kontrolü – Faz Kilitli Döngü
PF755 Rev_9.a
Sayfa 14
– Bit4 PCAM işlevini PLL ile etkinleştir.
– Bit5 PTP işlevini PLL ile etkinleştir
– Bit6 Profiler işlevini PLL ile etkinleştir
Çoklu bit seçilemez.
PLL referansları, fonksiyonun uygun çıkışlarına bağlanmalıdır.
PLL Control
795
0 PLL Enable
1 Velocity FF
2 Ext Vel FF
3 Accel Comp
4 PCAM Enable
5 PTP Enable
6 Prof Enable
PLL Speed Out [11F5]
807
PLL Speed OutAdv [11F5]
808
PLL Enc Out [11F5]
809
PLL Enc Out Adv [11F5]
810
PLL Psn Out Fltr
806
Gecikme
PLL BW
801
VE
PLL Virt Enc RPM
803
PLL LPFilter BW
802
LPF
PLL EPR Output
811
PLL RvIs Output
812
EGR
PLL RvIs Input
805
PLL EPR Input
804
Döngü Filtresi
X'ten V'ye Konv
PLL Ext SpdScale
798
Parametre Seçimi
PLL Ekst Hız Stpt
797
Diğer Ref Kaynakları
PLL Ext Spd Sel
796
PLL Psn Stpt
800
PLL Psn Ref Seç
799


Pozisyon Kontrolü – Pozisyon CAM
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 15
Pozisyon CAM
0 – Kapalı
1 – Tek adım
2 – Sürekli
3 – Direngen
Y (slave)
X (master)
Y-kapsamı
Boşaltma
X-kapsamı
Sanal Enkoder
PCAM Mode 1391
PCAM ScaleYSetPt 1400
Diğer Ref Kaynakları
PCAM ScaleY Sel 1399
PCAM Psn Stpt 1393
Diğer Ref Kaynakları
PCAM Psn Select 1392
PCAM Psn Ofst 1394
PCAM PsnOfst Eps 1395
PCAM Span X 1396
PCAM Span Y 1398
PCAM Scale X 1397
PCAM VelScaleSP 1402
Diğer Ref Kaynakları
PCAM VelScaleSel 1401
Parametre Seçimi
PCAM Poz Out [11G4] 1473
PCAM Vel Out [11G3] 1472
DI PCAM Start 1474
PCAM Control 1390
Başlat
ReverseX In
ReverseY Out
Aux Cam En
Alt Slope
Offset En
Reref Psn In
Unidirection
Cndtnl Hold
PCAM Status 1471
Single Mode
Contins Mode
Persist Mode
In Cam
Başlat
ReverseX In
ReverseY Out
Aux Cam En
Alt Slope
Offset En
Reref Psn In
Unidirection
Cndtnl Hold
Profil Açıklaması
PCAM Main
PCAM Slope Begin 1403
PCAM Slope End 1404
Pt X 0 1407
Pt Y 0 1408
Pt X 15 1437
Pt Y 15 1438
Tipler 1406
EndPnt 1405
PCAM Aux
Pt X 1 1441
Pt Y 1 1442
Pt X 15 1469
Pt Y 15 1470
Tipler 1440
EndPnt 1439


Pozisyon Kontrolü – Profiler (Sayıcı)/Endeksleyici (1)
Profiler (Sayıcı)/Endeksleyici
Hız/Pozisyon
Hrkt Tablosu
Zaman
Hız Ref'ten Hız Ref'e [6C3]
Actv SpTqPs Mode 313 [22D5]
Profiler
Diğer 0
PTP Command 784 [11E2]
1212 Units Traveled
Profile Status 1210
Profile Command 1213
Alarm Status B 960
Counts Per Unit 1215
ProfVel Override 1216
Prof Dl Invert 1217
Tip
Hız
Hızlanma
Yavaşl.
Değer
Dwell
Batch (harman)
Sonraki
İşlem
Dig Grş
Adım 1
Adım 2
Adım 3
Adım 4
Adım 15
Adım 16
Hold Step
Abort Step
AbortProfile
Vel Override
StrStepSel0
StrStepSel1
StrStepSel2
StrStepSel3
StrStepSel4
Step1
Step2
Step3
Step4
Step5
Step6
Step7
Step8
Step9
Step10
Step11
Step12
Step13
Step14
Step15
Step16
Dl Hold Step
Dl Abort Step
Dl Abort Profile
Dl Vel Override
Dl StrtStep Sel0
Dl StrtStep Sel1
Dl StrtStep Sel2
Dl StrtStep Sel3
Dl StrtStep Sel4
Step Bit 0
Step Bit 1
Step Bit 2
Step Bit 3
Step Bit 4
Mevcut Adım (0 - 16)
Rezerve
Enabled
Çalışıyor
Pozisyon Modu
Dwell
Holding
In Position
Complete
Stopped
Resume
Restart Step
Vel Override
Home Not Set
StrtStepSel0
StrtStepSel1
StrtStepSel2
StrtStepSel3
StrtStepSel4
Başlama Adımı (0 - 16)
Hold Step
Vel Override
Restart Step
HomeNotSetAlarm
Prof Run Alarm
Profile Aktv
PF755 Rev_9.a
Sayfa 16

Pozisyon Kontrolü – Profiler (Sayıcı)/Endeksleyici (2)

Tip = Mutlak Pozisyon (Posit Abs)

İşlem	Pozis Karıştır	Süre Karıştır	Param Karıştır	DigGrş Karıştır	(+/-) Bekle DigGrş	Sonr. Geç	Son
Hız	Hrkt Hız	YOK	YOK	YOK	Hrkt Hız	Hrkt Hız	YOK
Hızlanma	Hrkt hızlanma	YOK	YOK	YOK	Hrkt hızlanma	Hrkt hızlanma	YOK
Yavaşl.	Hrkt yavaşl.	YOK	YOK	YOK	Hrkt yavaşl.	Hrkt yavaşl.	YOK
Değer	Mutlak Hedef pzs.	YOK	YOK	YOK	Mutlak Hedef pzs.	Mutlak Hedef pzs.	YOK
Dwell	YOK	YOK	YOK	YOK	Bekleme Süresi	Bekleme Süresi	Bekleme Süresi
Batch (harman)	YOK	YOK	YOK	YOK	YOK	YOK	YOK
Sonraki	Sonraki Adım	YOK	YOK	YOK	Sonraki Adım	Sonraki Adım	YOK
Sonraki Adım Durumu	Pozisyon > Değer	YOK	YOK	YOK	DigGrş geçiş	Pozisyon > Değer	Tekr. Başl. Endeksleyici
DigGrş #	YOK	YOK	YOK	YOK	DigGrş #	YOK	YOK

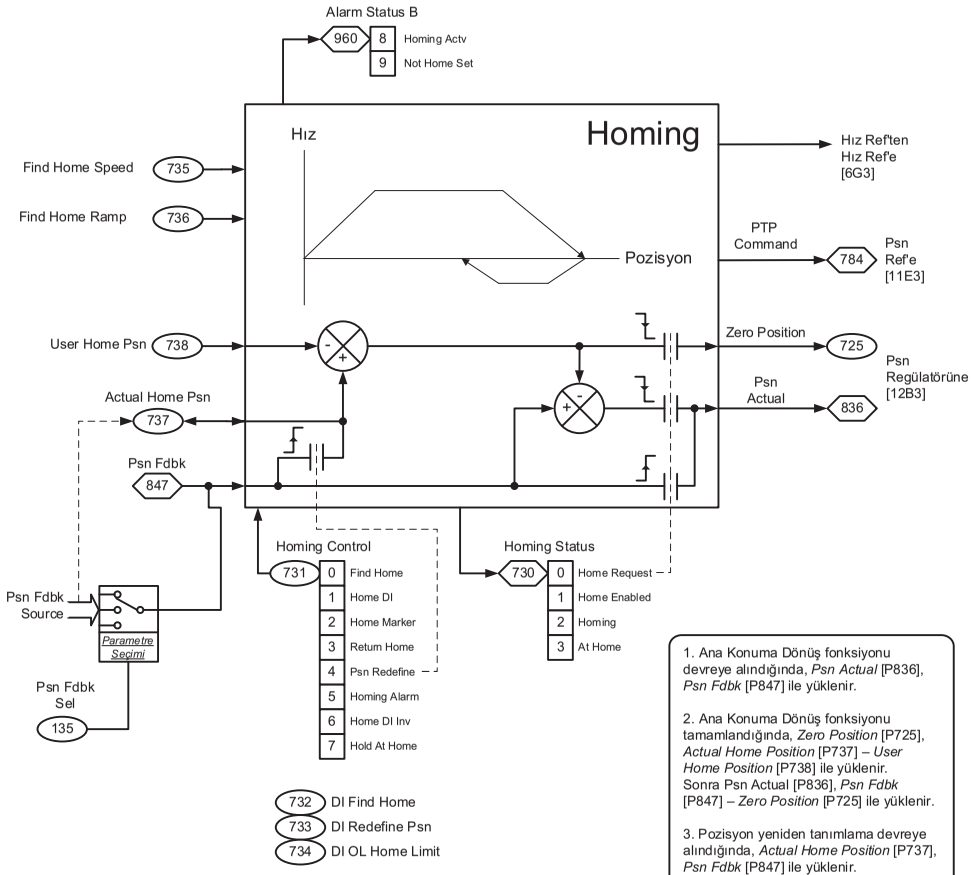
Tip = Artımlı Pozisyon (Posit Inc)

İşlem	Pozis Karıştır	Süre Karıştır	Param Karıştır	DigGrş Karıştır	(+/-) Bekle DigGrş	Sonr. Geç	Son
Hız	Hrkt Hız	YOK	YOK	YOK	Hrkt Hız	Hrkt Hız	YOK
Hızlanma	Hrkt hızlanma	YOK	YOK	YOK	Hrkt hızlanma	Hrkt hızlanma	YOK
Yavaşl.	Hrkt yavaşl.	YOK	YOK	YOK	Hrkt yavaşl.	Hrkt yavaşl.	YOK
Değer	Artımlı Hedef poz	YOK	YOK	YOK	Artımlı Hedef pzs.	Artımlı Hedef pzs.	YOK
Dwell	YOK	YOK	YOK	YOK	Bekleme Süresi	Bekleme Süresi	Bekleme Süresi
Batch (harman)	YOK	YOK	YOK	YOK	Batch (harman) #	Batch (harman) #	YOK
Sonraki	Sonraki Adım	YOK	YOK	YOK	Sonraki Adım	Sonraki Adım	YOK
Sonraki Adım Durumu	Pozisyon > Değer	YOK	YOK	YOK	DigGrş geçiş	Pozisyon > Değer	Tekr. Başl. Endeksleyici
DigGrş #	YOK	YOK	YOK	YOK	DigGrş #	YOK	YOK

Tip = Hız Sayma

İşlem	Pozis Karıştır	Süre Karıştır	Param Karıştır	DigGrş Karıştır	(+/-) Bekle DigGrş	Sonr. Geç	Son
Hız	Hrkt Hız	Hrkt Hız	Hrkt Hız	Hrkt Hız	Hrkt Hız	Hrkt Hız	YOK
Hızlanma	Hrkt hızlanma	Hrkt hızlanma	Hrkt hızlanma	Hrkt hızlanma	Hrkt hızlanma	Hrkt hızlanma	YOK
Yavaşl.	Hrkt yavaşl.	Hrkt yavaşl.	Hrkt yavaşl.	Hrkt yavaşl.	Hrkt yavaşl.	Hrkt yavaşl.	YOK
Değer	Artımlı Hedef pzs.	Toplam Süre	Param # (+/-) Karşılaştır	YOK	Toplam Süre	Toplam Süre	YOK
Dwell	YOK	YOK	Param # Karşılaştır	Bekleme Süresi	Bekleme Süresi	Bekleme Süresi	Bekleme Süresi
Batch (harman)	YOK	YOK	YOK	Batch (harman) #	Batch (harman) #	Batch (harman) #	YOK
Sonraki	Sonraki Adım	Sonraki Adım	Sonraki Adım	Sonraki Adım	Sonraki Adım	Sonraki Adım	YOK
Sonraki Adım Durumu	Pozisyon > Değer	Süre > Değer	Param [Value] Param [Dwell] ile Karşılaştır	DigGrş [Value] geçiş	DigGrş geçiş	Süre > Değer	Tekr. Başl. Sayma
DigGrş #	YOK	YOK	YOK	DigGrş #	DigGrş #	YOK	YOK

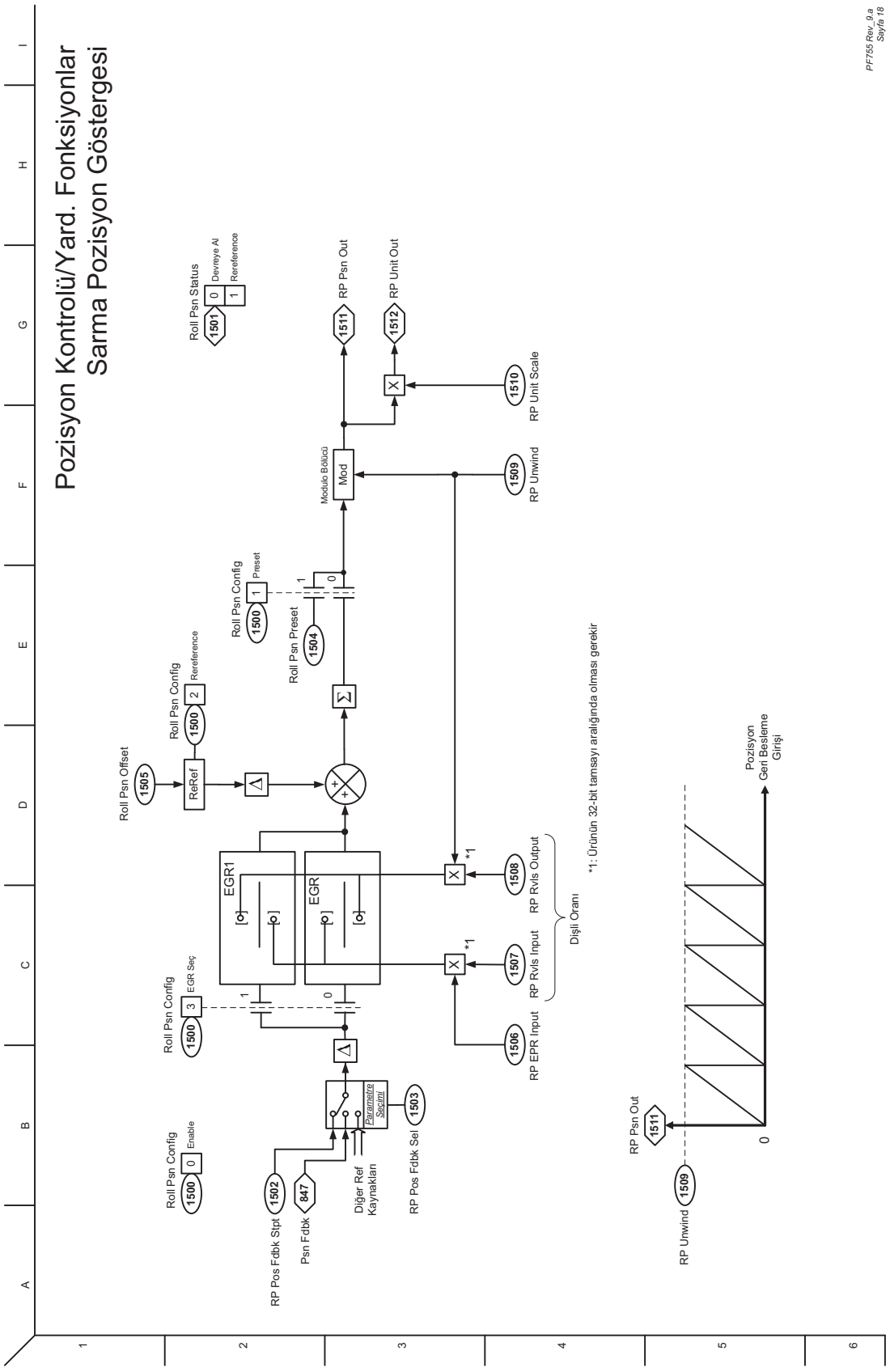
Pozisyon Kontrolü – Ana Pozisyona Dönüş

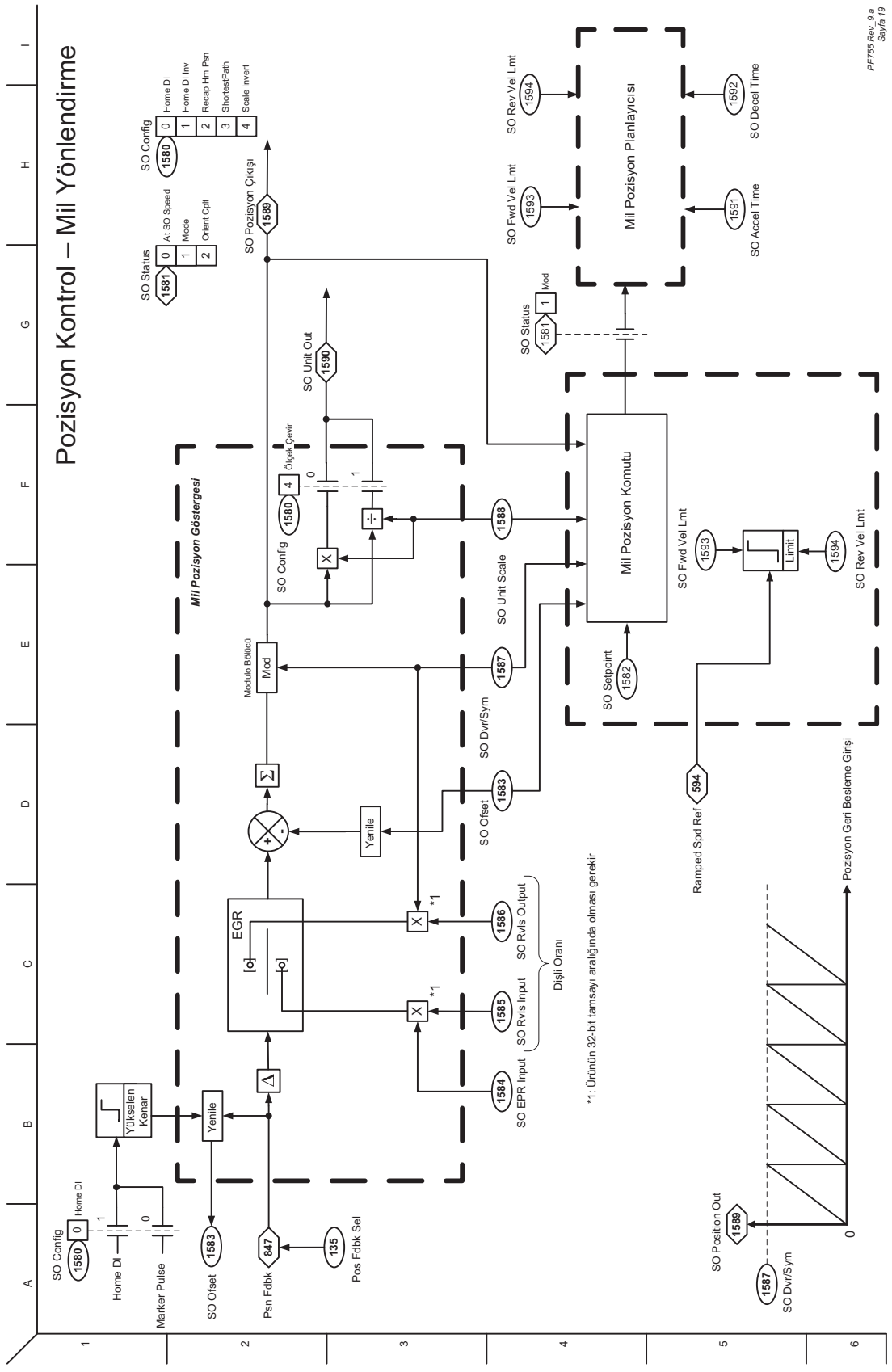


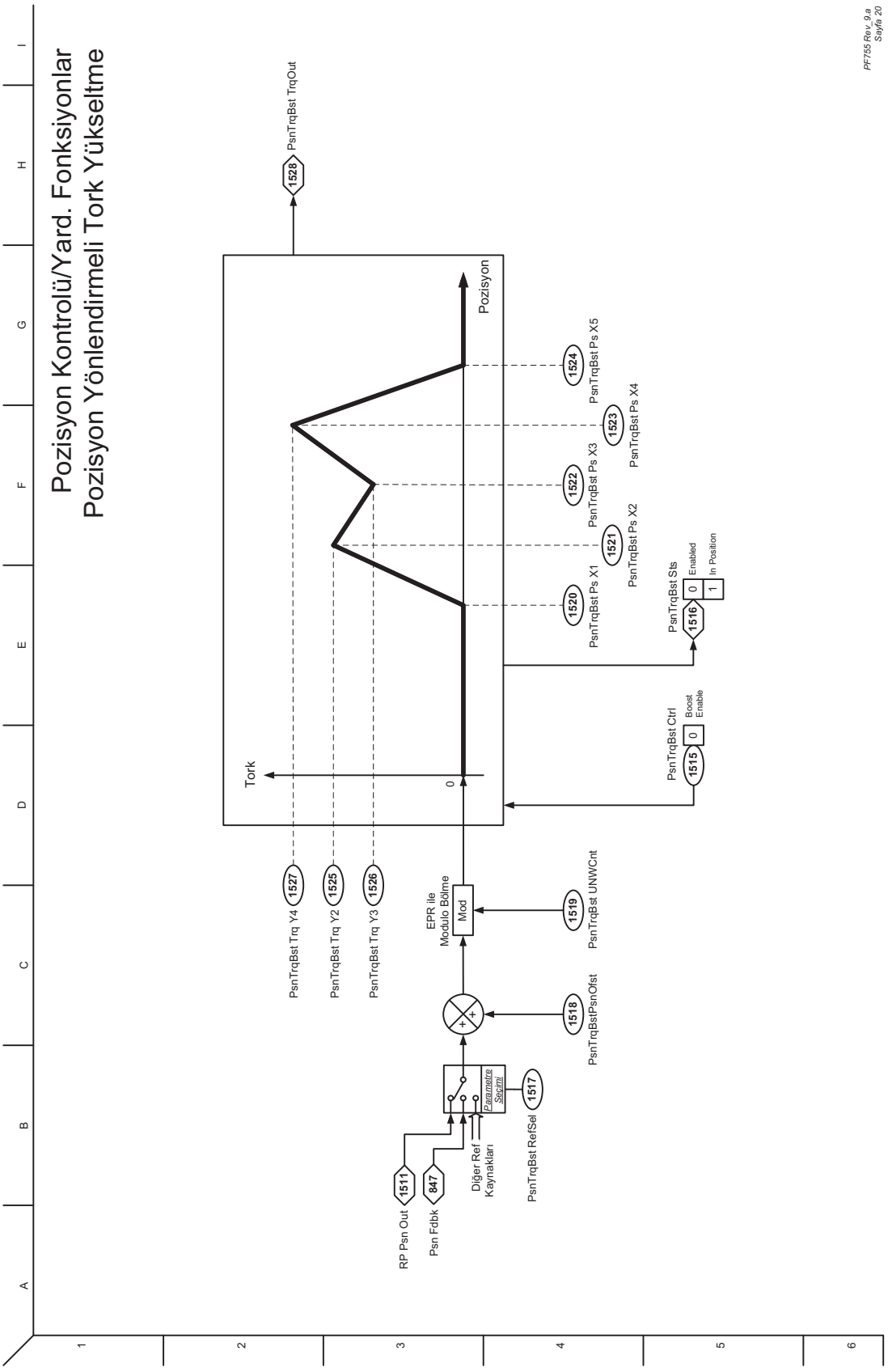
1. Ana Konuma Dönüş fonksiyonu devreye alındığında, *Psn Actual* [P836], *Psn Fdbk* [P847] ile yüklenir.

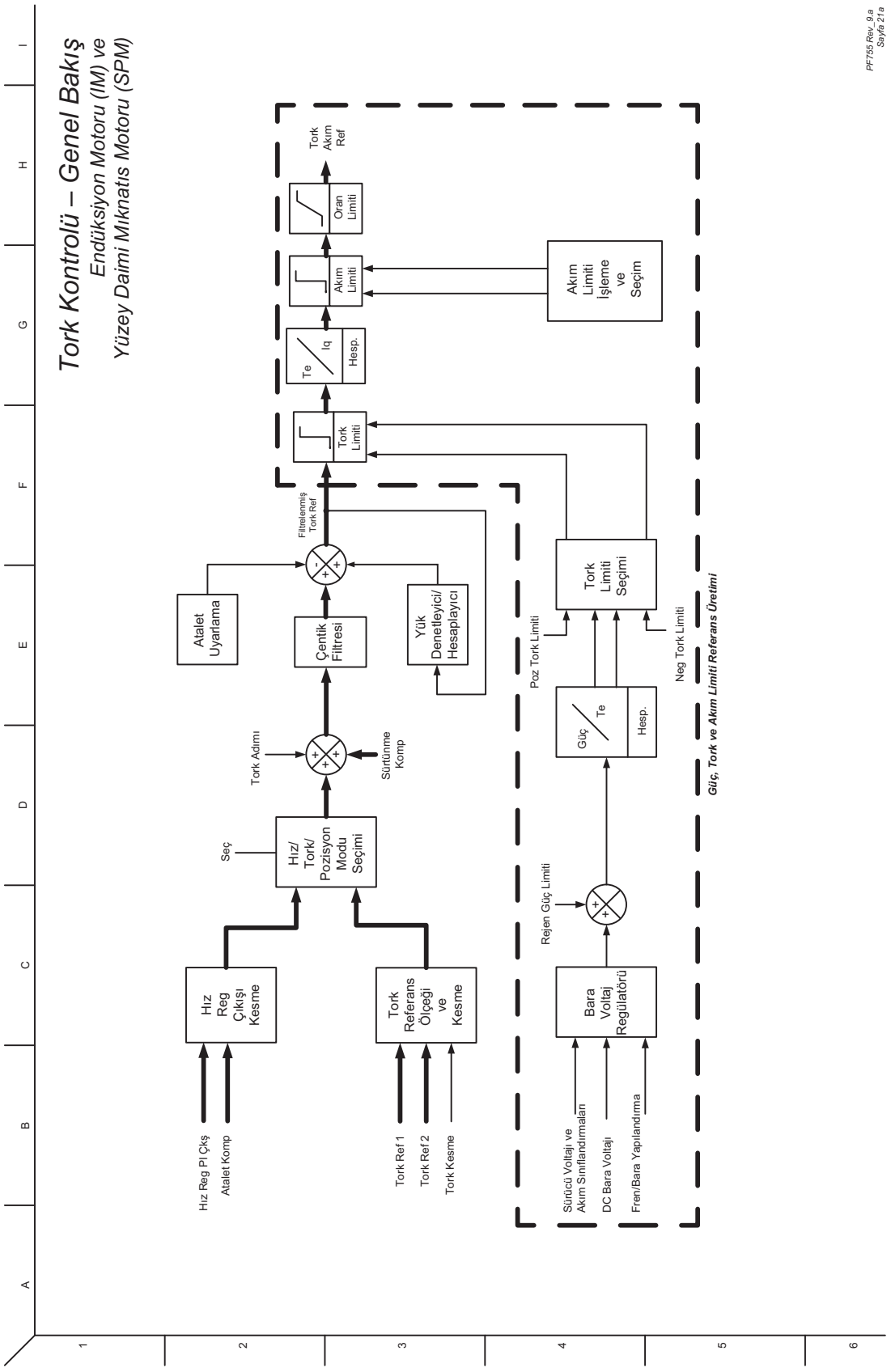
2. Ana Konuma Dönüş fonksiyonu tamamlandığında, *Zero Position* [P725], *Actual Home Position* [P737] – *User Home Position* [P738] ile yüklenir. Sonra Psn Actual [P836], *Psn Fdbk* [P847] – *Zero Position* [P725] ile yüklenir.

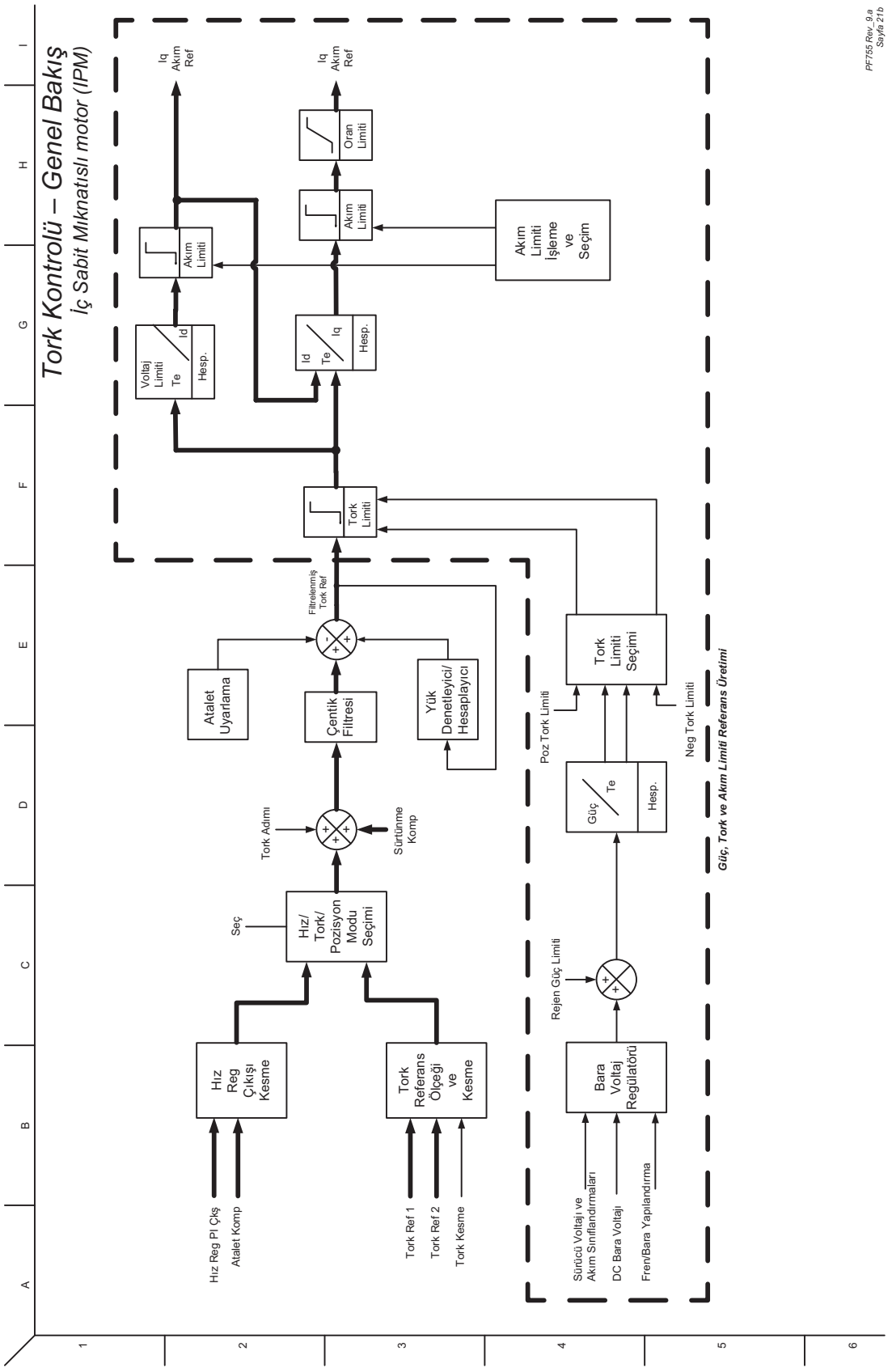
3. Pozisyon yeniden tanımlama devreye alındığında, *Actual Home Position* [P737], *Psn Fdbk* [P847] ile yüklenir.

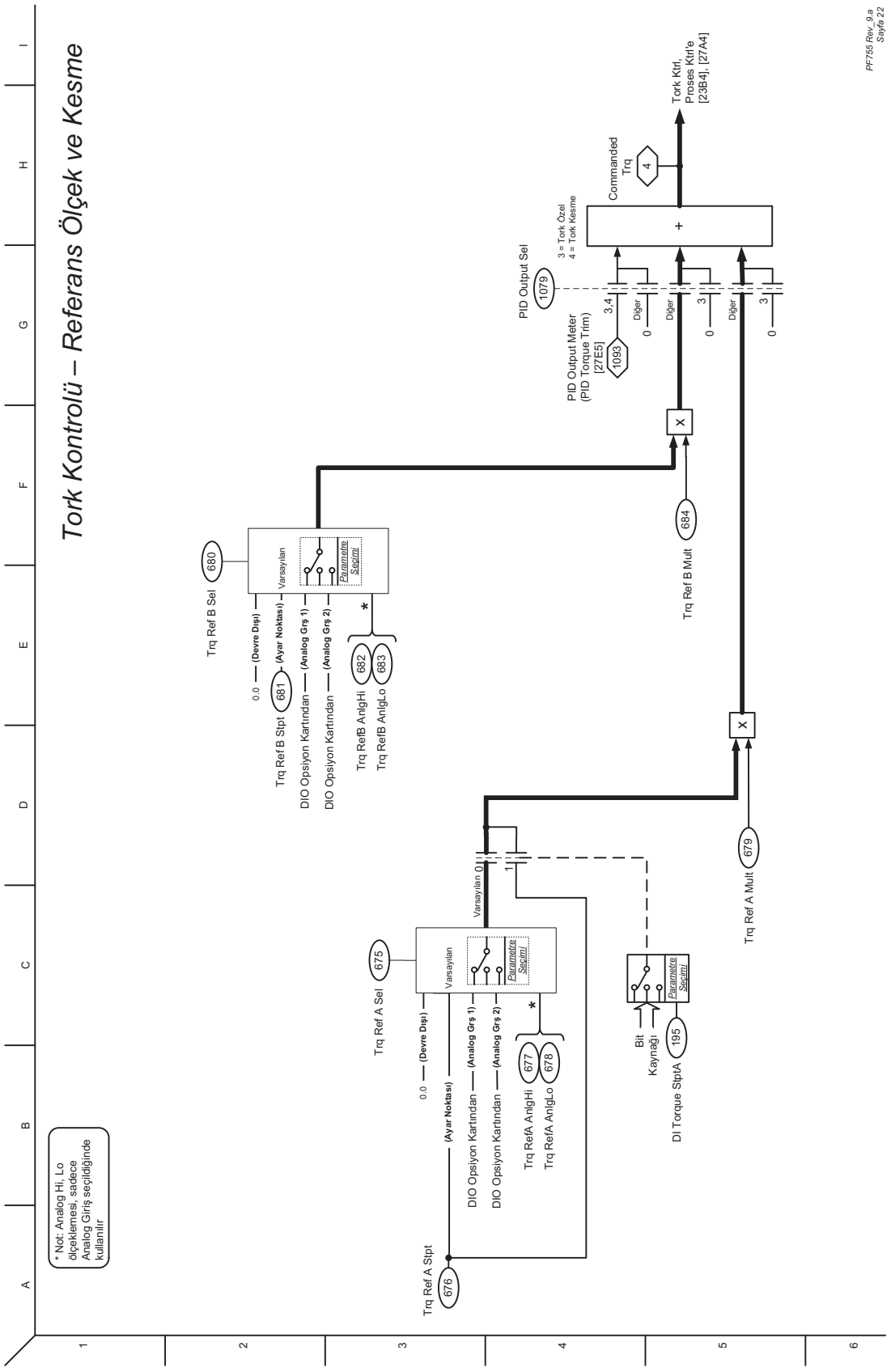

Pozisyon Kontrolü/Yard. Fonksiyonlar
Sarma Pozisyon Göstergesi
PF755 Rev_9.a
Sayfa 18
Roll Psn Status
1501
Devreye Al
Rereference
RP Psn Out
1511
RP Unit Out
1512
RP Unit Scale
1510
Modülo Bölücü
Mod
RP Unwind
1509
Roll Psn Config
1500
Preset
Roll Psn Preset
1504
Roll Psn Offset
1505
Rereference
ReRef
EGR1
EGR
EGR Seç
RP Rvls Output
1508
RP Rvls Input
1507
RP EPR Input
1506
Dişli Oranı
*1: Ürünün 32-bit tamsayı aralığında olması gerekir
Enable
RP Pos Fdbk Stpt
1502
Psn Fdbk
847
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçimi
RP Pos Fdbk Sel
1503
Pozisyon Geri Beslleme Girişi
0

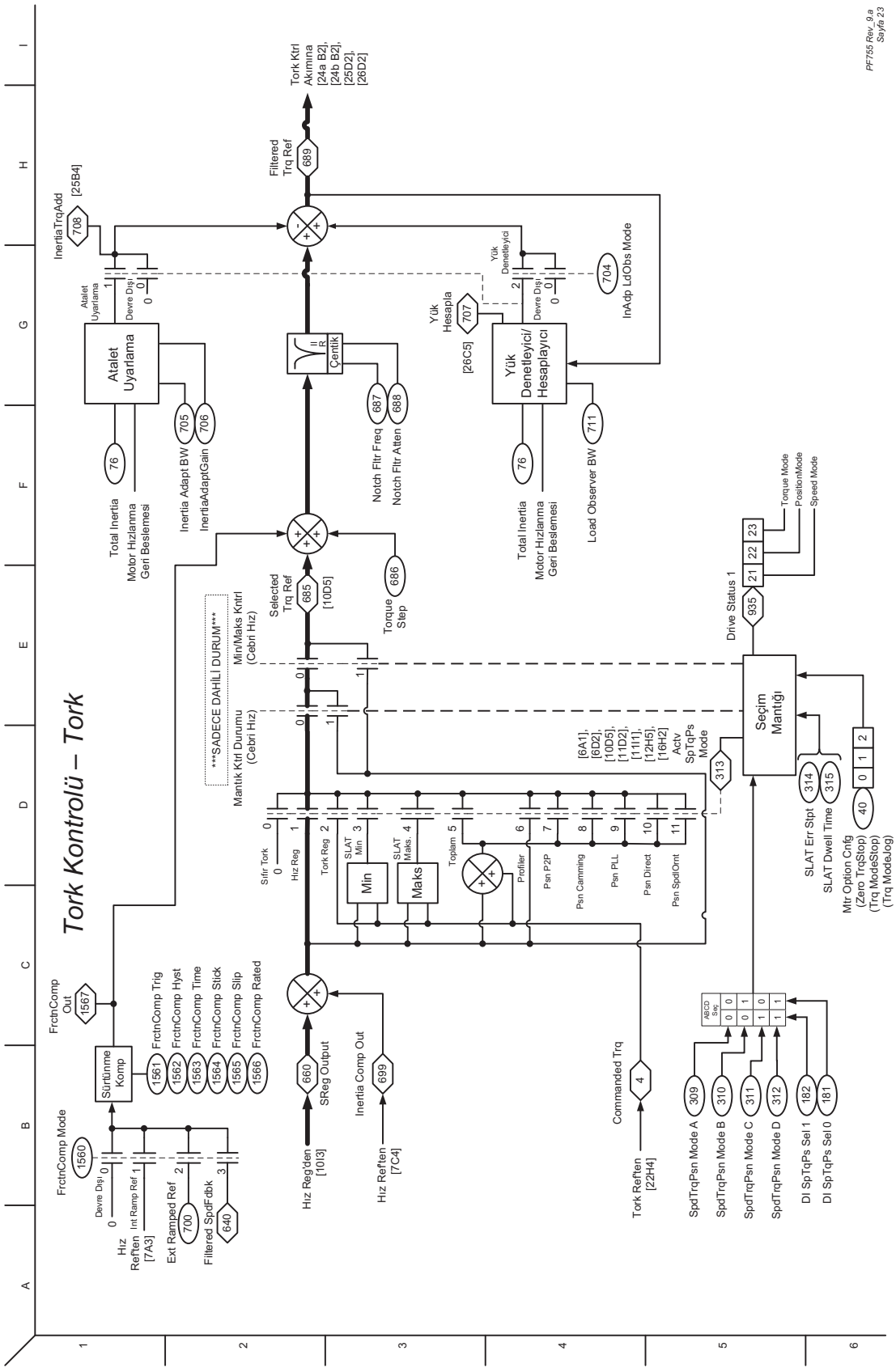

Pozisyon Kontrol – Mil Yönlendirme
PF755 Rev_ 9.a
Sayfa 19
Mil Pozisyon Göstergesi
Mil Pozisyon Komutu
Mil Pozisyon Planlayıcısı
SO Config
SO Status
SO Pozisyon Çıkışı
SO Unit Out
SO Unit Scale
SO Dvr/Sym
SO Ofset
SO Setpoint
SO Fwd Vel Lmt
SO Rev Vel Lmt
SO Accel Time
SO Decel Time
Home DI
Home DI Inv
Recap Hm Psn
ShortestPath
Scale Invert
At SO Speed
Mode
Orient Cplt
Mod
Olçek Çevir
Modulo Bölücü
Yükselen Kenar
Yenile
EGR
SO RVls Output
SO RVls Input
SO EPR Input
Dişli Oranı
Psn Fdbk
Pos Fdbk Sel
Marker Pulse
Ramped Spd Ref
Pozisyon Geri Besleme Girişi
SO Position Out
Limit
*1: Ürünün 32-bit tamsayı aralığında olması gerekir

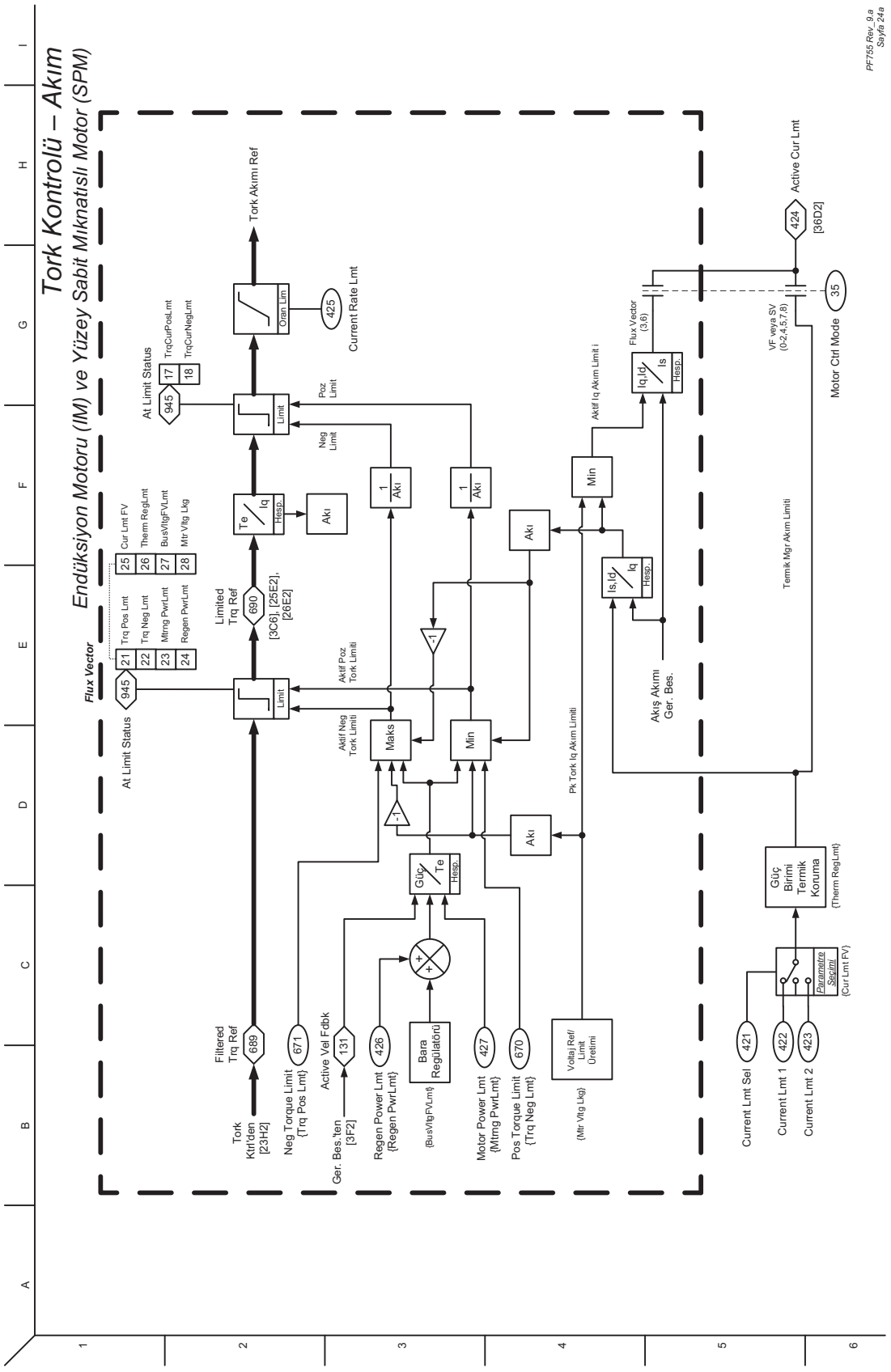

Pozisyon Kontrolü/Yard. Fonksiyonlar
Pozisyon Yönlendirmeli Tork Yükseltme
PF755 Rev_9.a
Sayfa 20
PsnTrqBst TrqOut
1528
Pozisyon
Tork
0
1524
PsnTrqBst Ps X5
1523
PsnTrqBst Ps X4
1522
PsnTrqBst Ps X3
1521
PsnTrqBst Ps X2
1520
PsnTrqBst Ps X1
PsnTrqBst Sts
1516
Enabled
In Position
PsnTrqBst Ctrl
1515
Boost Enable
PsnTrqBst Trq Y4
1527
PsnTrqBst Trq Y2
1525
PsnTrqBst Trq Y3
1526
EPR ile Modulo Bölme
Mod
1519
PsnTrqBst UNWCnt
1518
PsnTrqBstPsnOfst
Parametre Seçimi
1517
PsnTrqBst RefSel
Diğer Ref Kaynakları
1511
RP Psn Out
847
Psn Fdbk
A
B
C
D
E
F
G
H
I
1
2
3
4
5
6

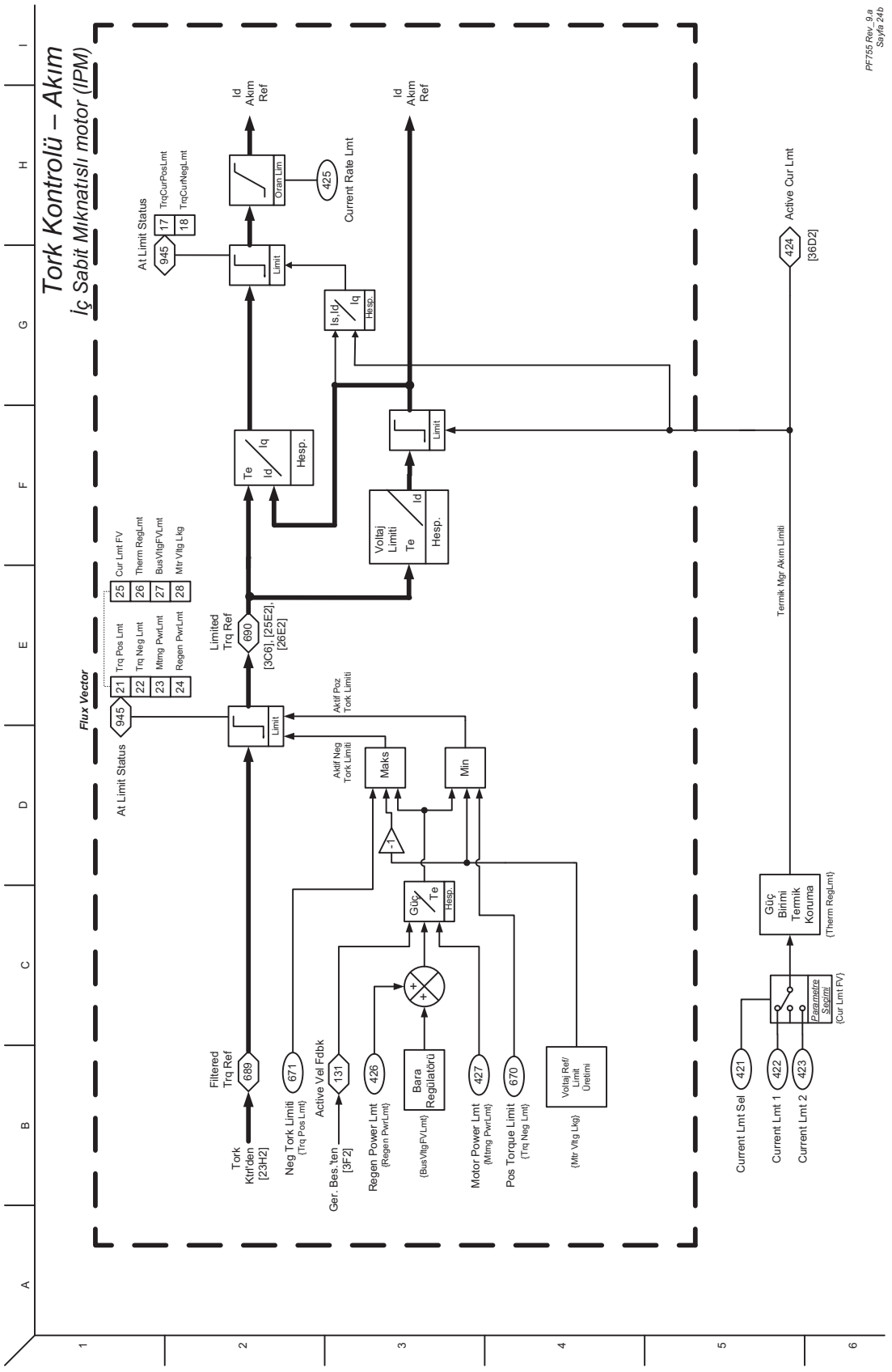

Tork Kontrolü – Genel Bakış
Endüksiyon Motoru (IM) ve
Yüzey Daimi Mıknatıs Motoru (SPM)
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 21.a
Hız Reg Çıkışı Kesme
Hız Reg PI Çkş
Atalet Komp
Tork Referans Ölçeği ve Kesme
Tork Ref 1
Tork Ref 2
Tork Kesme
Hız/ Tork/ Pozisyon Modu Seçimi
Seç
Bara Voltaj Regülatörü
Sürücü Voltajı ve Akım Sınıflandırmaları
DC Bara Voltajı
Fren/Bara Yapılandırma
Reşen Güç Limiti
Güç / Te Hesp.
Tork Limiti Seçimi
Poz Tork Limiti
Neg Tork Limiti
Tork Adımı
Sürtünme Komp
Atalet Uyarlama
Çentik Filtresi
Yük Denetleyici/ Hesaplayıcı
Filtrelenmiş Tork Ref
Tork Limiti
Te / Iq Hesp.
Akım Limiti
Akım Limiti İşleme ve Seçim
Oran Limiti
Tork Akım Ref
Güç, Tork ve Akım Limiti Referans Üretimi

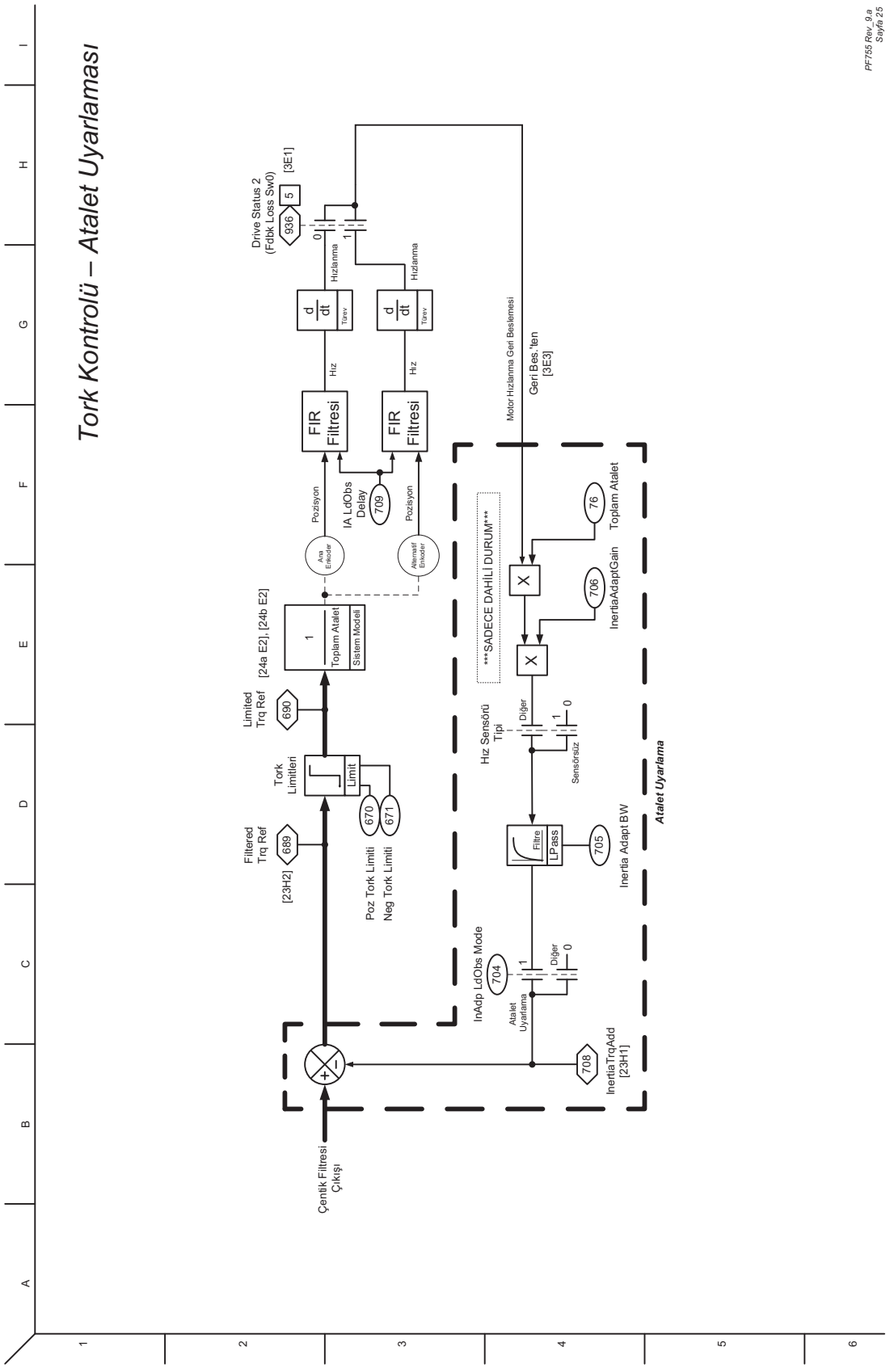

Tork Kontrolü – Genel Bakış
İç Sabit Mıknatıslı motor (IPM)
PF755 Rev_9.a
Sayfa 21b
Iq Akım Ref
Oran Limiti
Akım Limiti
Akım Limiti İşleme ve Seçim
Voltaj Limiti
Te
Id
Hesp.
Tork Limiti
Filtrelenmiş Tork Ref
Atalet Uyarlama
Çentik Filtresi
Yük Denetleyici/ Hesaplayıcı
Tork Limiti Seçimi
Poz Tork Limiti
Neg Tork Limiti
Güç
Tork Adımı
Sürtünme Komp
Seç
Hız/ Tork/ Pozisyon Modu Seçimi
Rejen Güç Limiti
Hız Reg Çıkışı Kesme
Tork Referans Ölçeği ve Kesme
Bara Voltaj Regülatörü
Hız Reg PI Çks
Atalet Komp
Tork Ref 1
Tork Ref 2
Tork Kesme
Sürücü Voltaj ve Akım Sınıflandırmaları
DC Bara Voltajı
Fren/Bara Yapılandırma
Güç, Tork ve Akım Limiti Referans Üretimi

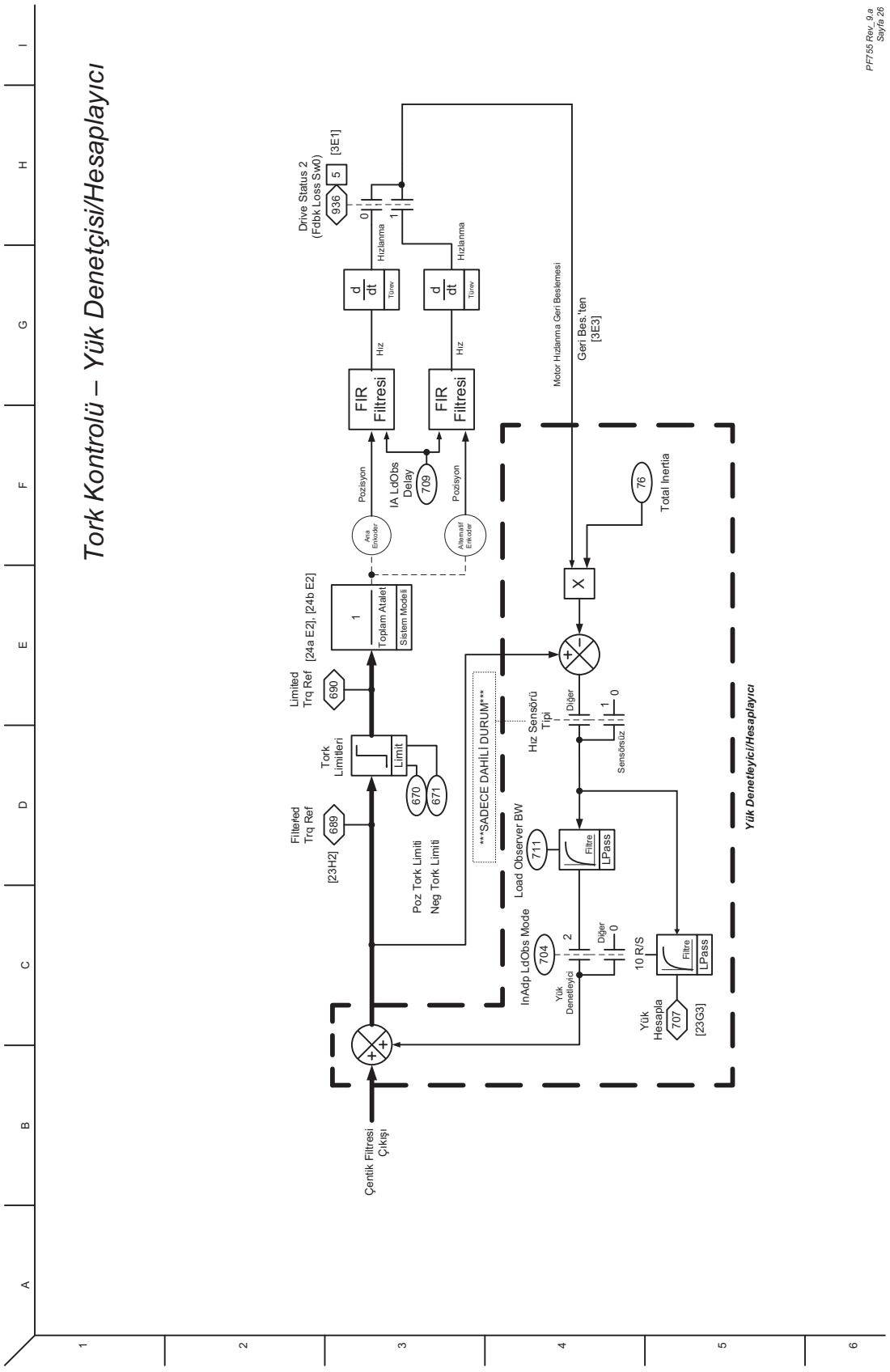

Tork Kontrolü – Referans Ölçek ve Kesme
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 22
* Not: Analog Hi, Lo ölçeklemesi, sadece Analog Giriş seçildiğinde kullanılır
Trq Ref A Stpt
676
Trq Ref A Sel
675
(Ayar Noktası)
(Devre Dışı)
DIO Opsiyon Kartından
(Analog Grş 1)
DIO Opsiyon Kartından
(Analog Grş 2)
Trq RefA AnlgHi
677
Trq RefA AnlgLo
678
Varsayılan
Parametre Seçimi
Varsayılan 0
1
Trq Ref A Mult
679
Bit Kaynağı
DI Torque StptA
195
Trq Ref B Sel
680
Trq Ref B Stpt
681
Trq RefB AnlgHi
682
Trq RefB AnlgLo
683
Trq Ref B Mult
684
PID Output Sel
1079
PID Output Meter (PID Torque Trim) [27E5]
1093
3,4
Diğer
3 = Tork Özel
4 = Tork Kesme
Commanded Trq
4
Tork Ktrl, Proses Ktrl'e [23B4], [27A4]

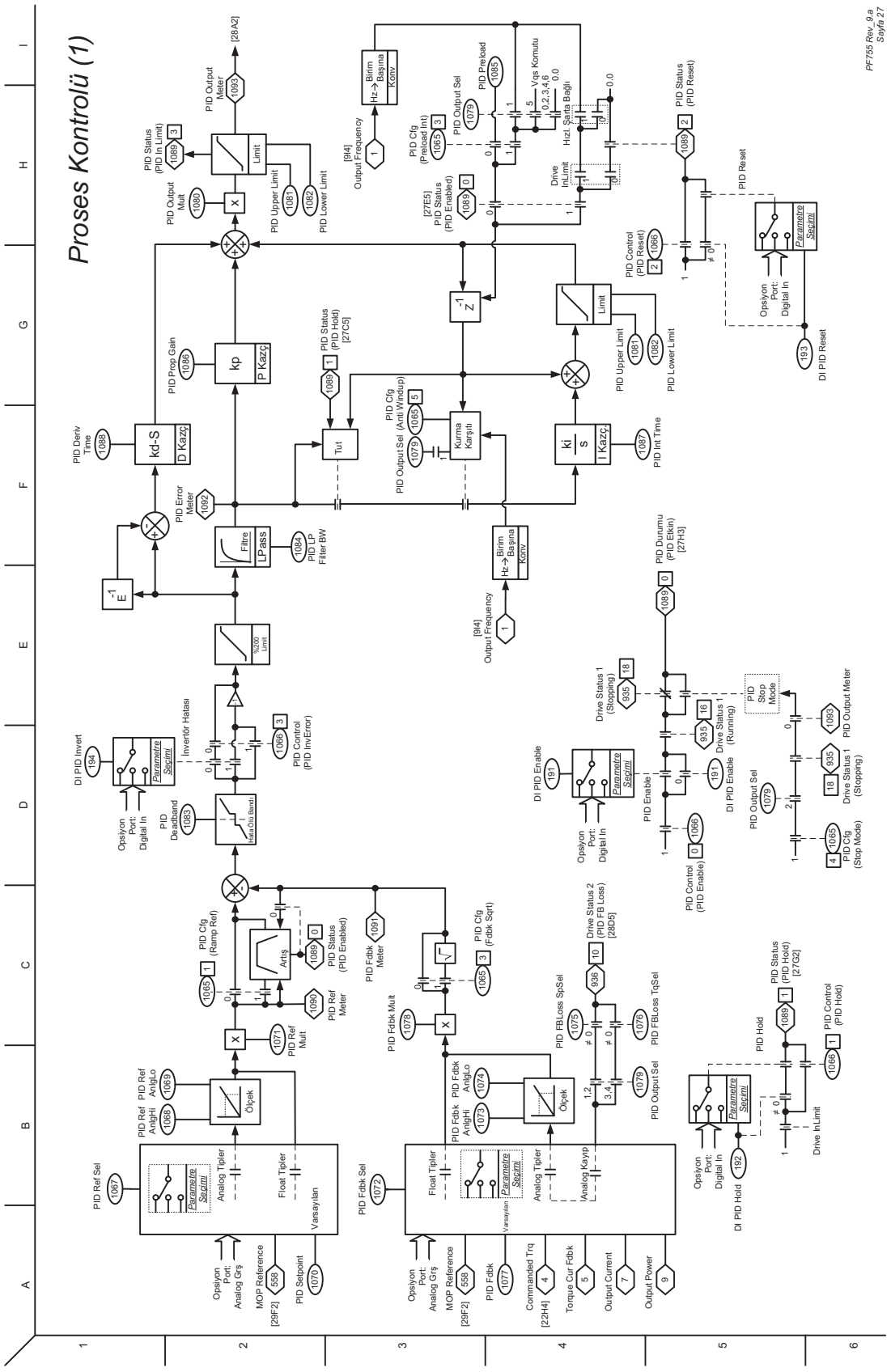

Tork Kontrolü – Tork
PF755 Rev_9.a
Sayfa 23
Tork Ktrl Akımına [24a B2], [24b B2], [25D2], [26D2]
Filtered Trq Ref 689
InertiaTrqAdd [25B4] 708
Atalet Uyarlama
Devre Dışı
Yük Denetleyici
Yük Hesapla 707 [26C5]
Yük Denetleyici/ Hesaplayıcı
InAdp LdObs Mode 704
Çentik
Notch Fltr Freq 687
Notch Fltr Atten 688
Inertia Adapt BW 705
InertiaAdaptGain 706
Total Inertia 76
Motor Hızlanma Geri Beslemesi
Load Observer BW 711
Selected Trq Ref 685 [10D5]
Torque Step 686
SADECE DAHİLİ DURUM
Mantık Ktrl Durumu (Cebri Hız)
Min/Maks Kntrl (Cebri Hız)
Drive Status 1 935
Torque Mode
PositionMode
Speed Mode
Seçim Mantığı
[6A1], [6D2], [10D5], [11D2], [11I1], [12H5], [16H2] Actv SpTqPs Mode 313
SLAT Err Stpt 314
SLAT Dwell Time 315
Mtr Option Cnfg (Zero TrqStop) (Trq ModeStop) (Trq ModeJog) 40
Sıfır Tork
Hız Reg
Tork Reg
SLAT Min
SLAT Maks.
Toplam
Profiler
Psn P2P
Psn Camming
Psn PLL
Psn Direct
Psn SpdlOrnt
Min
Maks
FrctnComp Out 1567
Sürtünme Komp
FrctnComp Trig 1561
FrctnComp Hyst 1562
FrctnComp Time 1563
FrctnComp Stick 1564
FrctnComp Slip 1565
FrctnComp Rated 1566
FrctnComp Mode 1560
Devre Dışı
Hız Reften [7A3]
Int Ramp Ref
Ext Ramped Ref 700
Filtered SpdFdbk 640
Hız Reg'den [10I3]
SReg Output 660
Inertia Comp Out 699
Hız Reften [7C4]
Commanded Trq 4
Tork Reften [22H4]
ABCD Seç
SpdTrqPsn Mode A 309
SpdTrqPsn Mode B 310
SpdTrqPsn Mode C 311
SpdTrqPsn Mode D 312
DI SpTqPs Sel 1 182
DI SpTqPs Sel 0 181

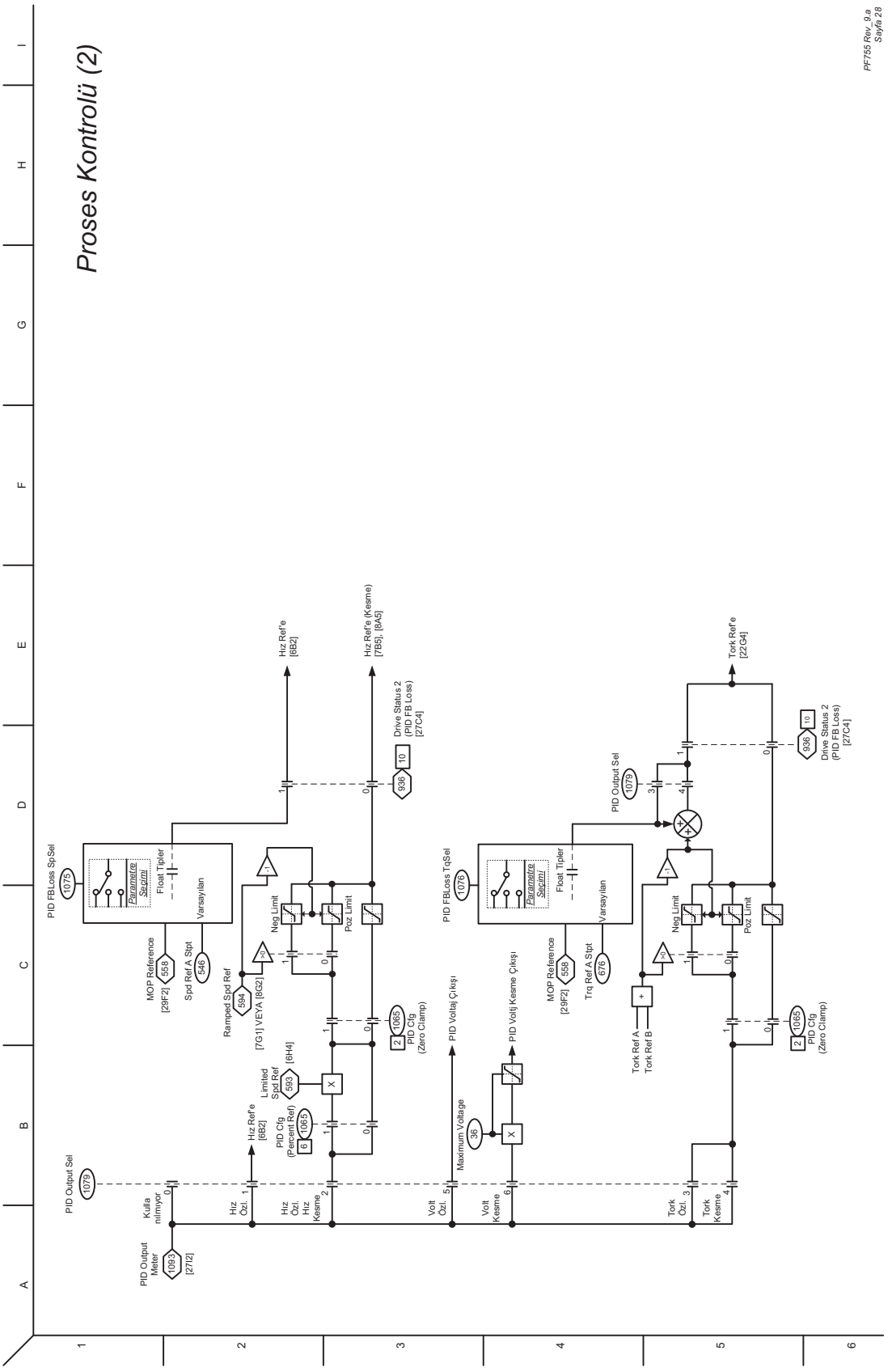

Tork Kontrolü – Akım
Endüksiyon Motoru (IM) ve Yüzey Sabit Mıknatıslı Motor (SPM)
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 24.a
Flux Vector
At Limit Status
Trq Pos Lmt
Trq Neg Lmt
Mtrng PwrLmt
Regen PwrLmt
Cur Lmt FV
Therm RegLmt
BusVltgFVLmt
Mtr Vltg Lkg
Limited Trq Ref
[3C6], [25E2], [26E2]
Aktif Poz Tork Limiti
Aktif Neg Tork Limiti
Tork Akımı Ref
Oran Lim
Current Rate Lmt
TrqCurPosLmt
TrqCurNegLmt
Poz Limit
Neg Limit
Akı
Maks
Min
Güç
Te
Hesp.
Filtered Trq Ref
Tork Ktrl'den [23H2]
Neg Torque Limit {Trq Pos Lmt}
Active Vel Fdbk
Ger. Bes.'ten [3F2]
Regen Power Lmt {Regen PwrLmt}
Bara Regülatörü
{BusVltgFVLmt}
Motor Power Lmt {Mtrng PwrLmt}
Pos Torque Limit {Trq Neg Lmt}
Pk Tork Iq Akım Limiti
Volta| Ref/ Limit Üretimi
{Mtr Vltg Lkg}
Aktif Iq Akım Limit i
Flux Vector (3.6)
Iq,Id / Is
Is,Id / Iq
Akış Akımı Ger. Bes.
Termik Mgr Akım Limiti
VF veya SV (0-2,4,5,7,8)
Motor Ctrl Mode
Active Cur Lmt
[36D2]
Güç Birimi Termik Koruma
{Therm RegLmt}
Parametre Seçimi
{Cur Lmt FV}
Current Lmt Sel
Current Lmt 1
Current Lmt 2

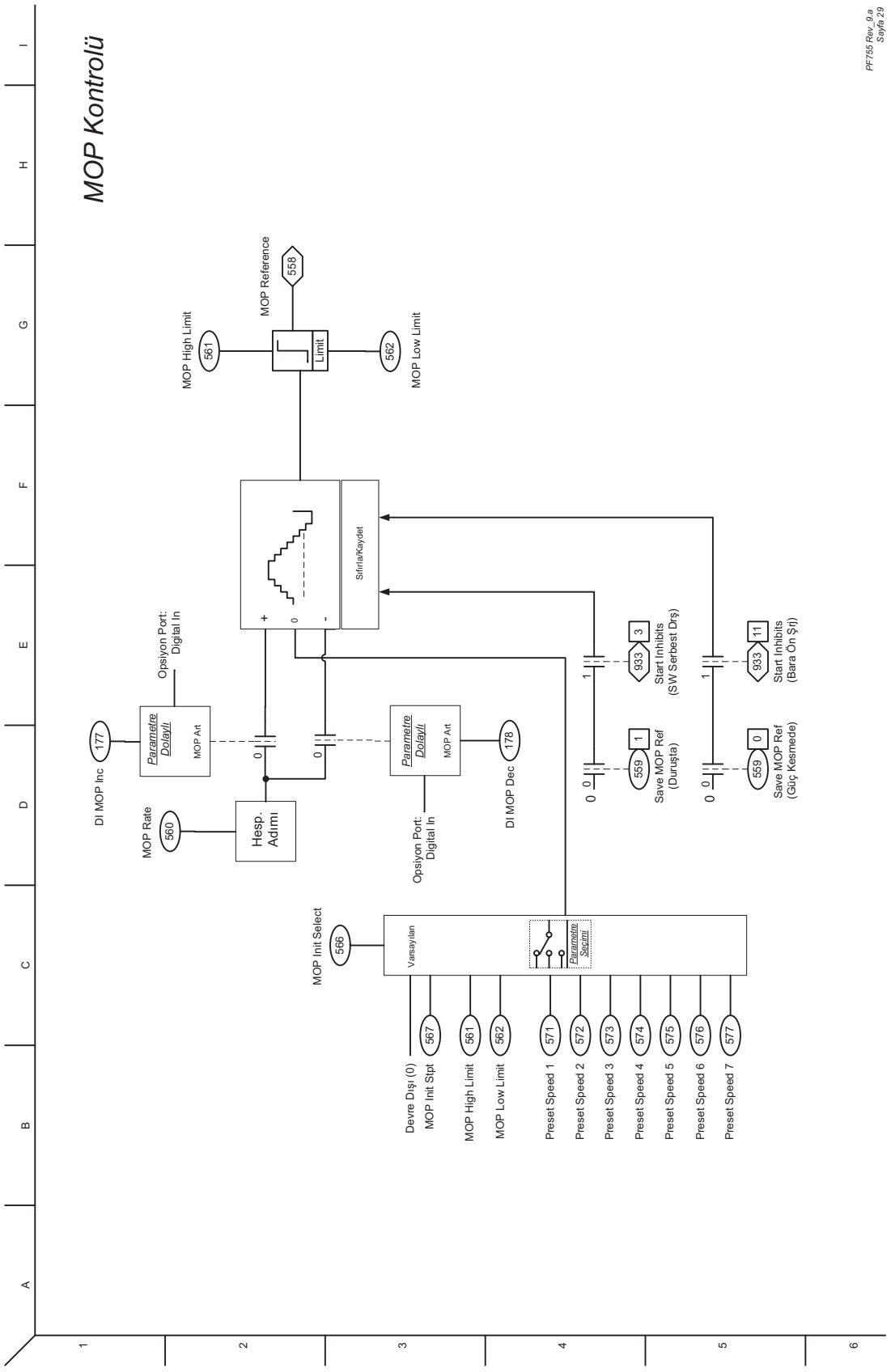

Tork Kontrolü – Akım
İç Sabit Mıknatıslı motor (IPM)
PF755 Rev_9.a
Sayfa 24b
Flux Vector
At Limit Status
945
Trq Pos Lmt
Trq Neg Lmt
Mtmg PwrLmt
Regen PwrLmt
Cur Lmt FV
Therm RegLmt
BusVltgFVLmt
Mtr Vltg Lkg
21
22
23
24
25
26
27
28
Limited Trq Ref
690
[3C6], [25E2], [26E2]
Limit
Aktif Poz Tork Limiti
Aktif Neg Tork Limiti
Maks
Min
-1
Te
Id
Iq
Hesp.
Voltaj Limiti
Is.Id
Iq
Id Akım Ref
At Limit Status
TrqCurPosLmt
TrqCurNegLmt
17
18
Oran Lim
425
Current Rate Lmt
Active Cur Lmt
424
[36D2]
Termik Mgr Akım Limiti
Güç Birimi Termik Koruma
{Therm RegLmt}
Parametre Seçimi
{Cur Lmt FV}
Current Lmt Sel
Current Lmt 1
Current Lmt 2
421
422
423
Filtered Trq Ref
689
Tork Ktrl'den [23H2]
Neg Tork Limiti {Trq Pos Lmt}
671
Active Vel Fdbk
131
Ger. Bes.'ten [3F2]
Regen Power Lmt {Regen PwrLmt}
426
Bara Regülatörü
{BusVltgFVLmt}
Motor Power Lmt {Mtmg PwrLmt}
427
Pos Torque Limit {Trq Neg Lmt}
670
Voltaj Ref/ Limit Üretimi
{Mtr Vltg Lkg}

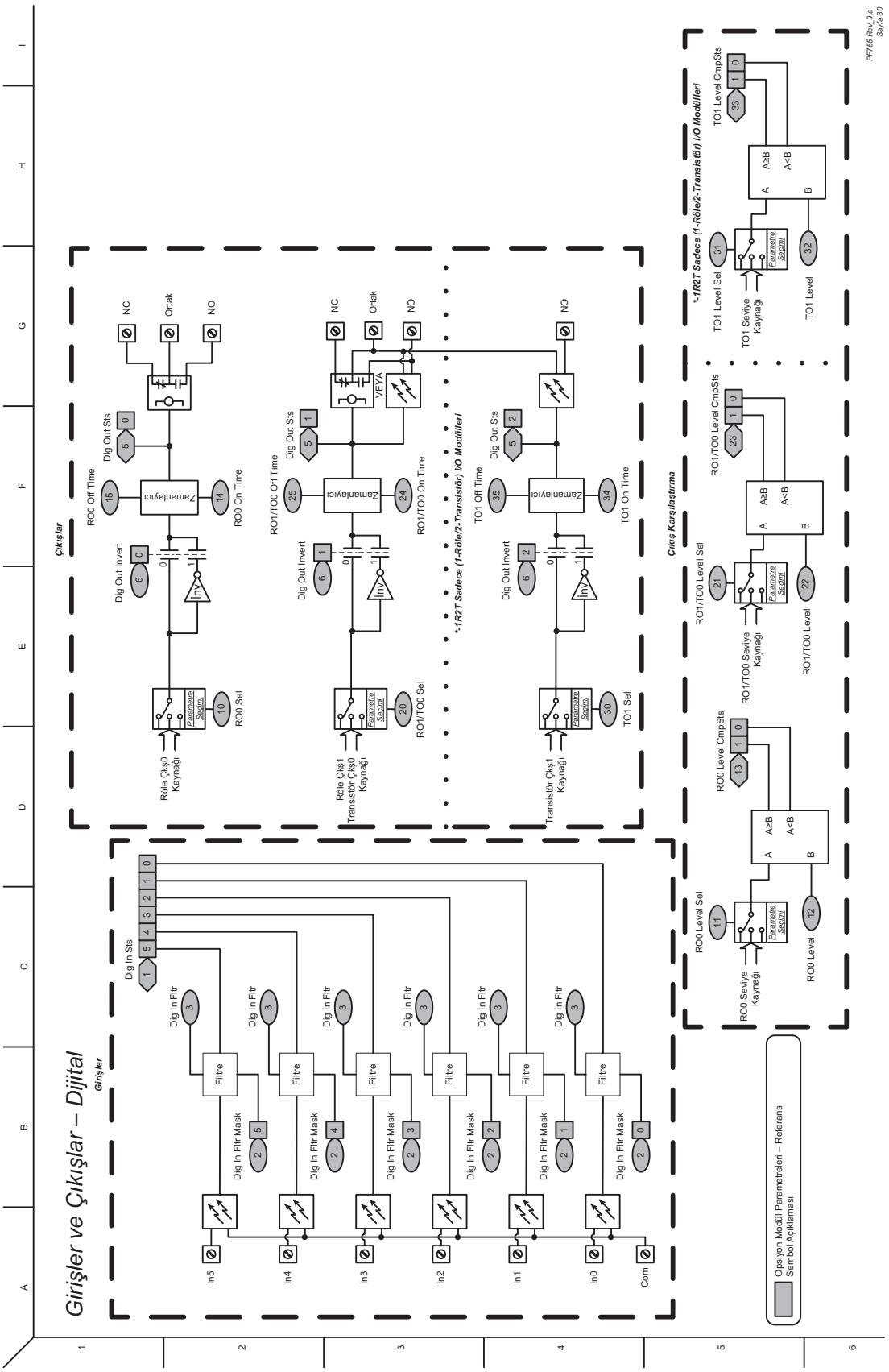

Tork Kontrolü – Atalet Uyarlaması
PF755 Rev_9.a
Sayfa 25
Drive Status 2
(Fdbk Loss Sw0)
[3E1]
936
5
Hızlanma
Türev
Hız
FIR Filtresi
Pozisyon
Ana Enkoder
Alternatif Enkoder
IA LdObs Delay
709
Motor Hızlanma Geri Beslemesi
Geri Bes.'ten
[3E3]
76
Toplam Atalet
706
InertiaAdaptGain
SADECE DAHİLİ DURUM
Hız Sensörü Tipi
Diğer
Sensörsüz
Filtre
LPass
705
Inertia Adapt BW
Atalet Uyarlama
InAdp LdObs Mode
704
Atalet Uyarlama
708
InertiaTrqAdd
[23H1]
Limited Trq Ref
690
[24a E2], [24b E2]
Toplam Atalet
Sistem Modeli
Tork Limitleri
Limit
670
671
Poz Tork Limiti
Neg Tork Limiti
Filtered Trq Ref
689
[23H2]
Çentik Filtresi Çıkışı

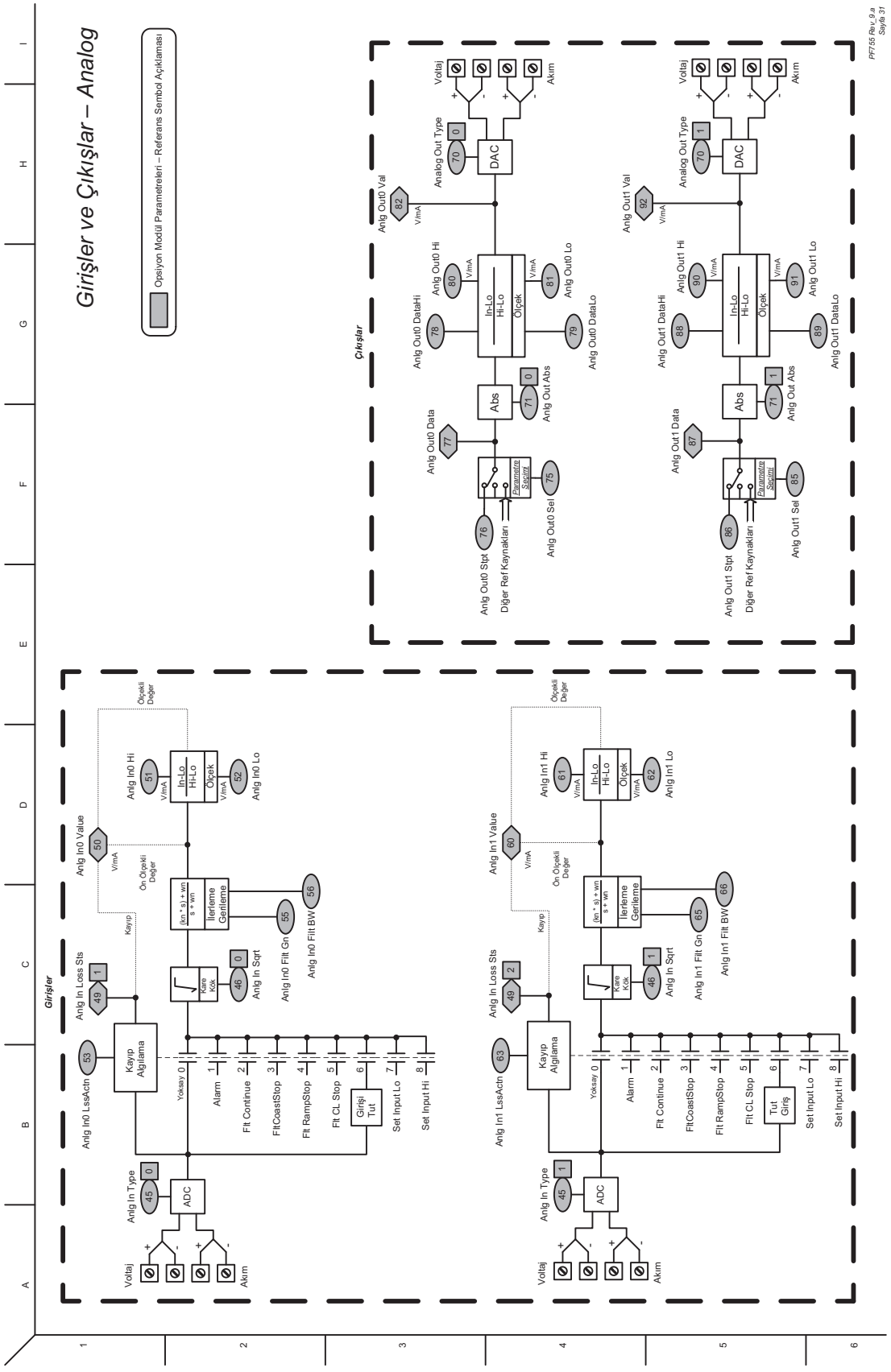

Tork Kontrolü – Yük Denetçisi/Hesaplayıcı
PF755 Rev_9.a
Sayfa 26
Drive Status 2
(Fdbk Loss Sw0)
936
5
[3E1]
Hızlanma
Türev
Hız
FIR Filtresi
Pozisyon
Ana Enkoder
Alternatif Enkoder
IA LdObs Delay
709
Motor Hızlanma Geri Beslemesi
Geri Bes.'ten
[3E3]
76
Total Inertia
Toplam Atalet
Sistem Modeli
[24a E2], [24b E2]
Limited Trq Ref
690
Tork Limitleri
Limit
670
671
Poz Tork Limiti
Neg Tork Limiti
Filtered Trq Ref
689
[23H2]
Çentik Filtresi Çıkışı
SADECE DAHİLİ DURUM
Hız Sensörü Tipi
Diğer
Sensörsüz
Load Observer BW
711
Filtre
LPass
InAdp LdObs Mode
704
Yük Denetleyici
10 R/S
Yük Hesapla
707
[23G3]
Yük Denetleyici/Hesaplayıcı

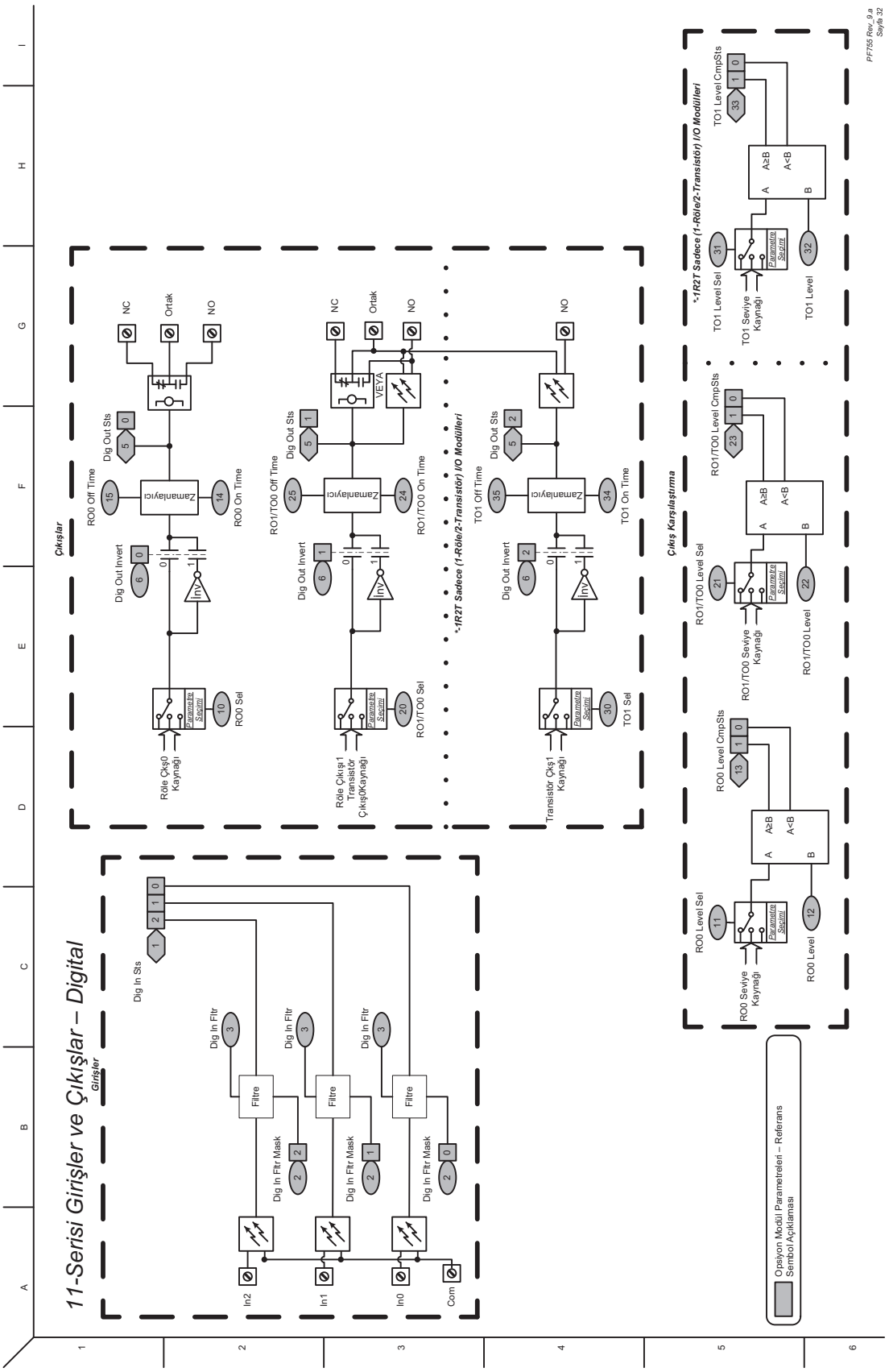

Proses Kontrolü (1)
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 27
PID Ref Sel
PID Fdbk Sel
PID Deriv Time
PID Prop Gain
PID Error Meter
PID Output Meter
PID Output Mult
PID Upper Limit
PID Lower Limit
PID Status (PID In Limit)
PID Status (PID Hold) [27C5]
PID Cfg (Anti Windup)
PID Output Sel
PID Cfg (Preload Int)
PID Preload
[27E5] PID Status (PID Enabled)
Drive InLimit
PID Status (PID Reset)
PID Reset
PID Control (PID Reset)
DI PID Reset
PID Int Time
PID Lower Limit
PID Upper Limit
PID Cfg (Ramp Ref)
PID Ref Meter
PID Ref Mult
PID Ref AnlgHi
PID Ref AnlgLo
PID Fdbk Meter
PID Fdbk Mult
PID Fdbk AnlgHi
PID Fdbk AnlgLo
PID Cfg (Fdbk Sqrt)
PID FBLoss SpSel
PID FBLoss TqSel
PID Output Sel
PID Hold
PID Status (PID Hold) [27G2]
PID Control (PID Hold)
DI PID Hold
PID Enable
PID Durumu (PID Etkin) [27H3]
DI PID Enable
PID Stop Mode
PID Output Meter
PID Cfg (Stop Mode)
Drive Status 1 (Stopping)
Drive Status 1 (Running)
Drive Status 2 (PID FB Loss) [28D5]
PID Control (PID Enable)
PID Control (PID InvError)
PID Status (PID Enabled)
PID DeadBand
DI PID Invert
Invertör Hatası
PID LP Filter BW
PID Setpoint
PID Feedback
Commanded Trq [22H4]
Torque Cur Fdbk
Output Current
Output Power
MOP Reference [29F2]
Analog Grş
Float Tipler
Analog Tipler
Varsayılan
Parametre Seçimi
Opsiyon Port: Digital In
Opsiyon Port: Analog Grş
Ölçek
Limit
Filtre
Tut
Kurma Karşıtı
Artış
Hata Ölü Bandı
Birim Başına Konv
Hz -> Birim Başına Konv
Output Frequency [914]
Vqs Komutu
Hızı Sarta Bağlı
Analog Kayıp

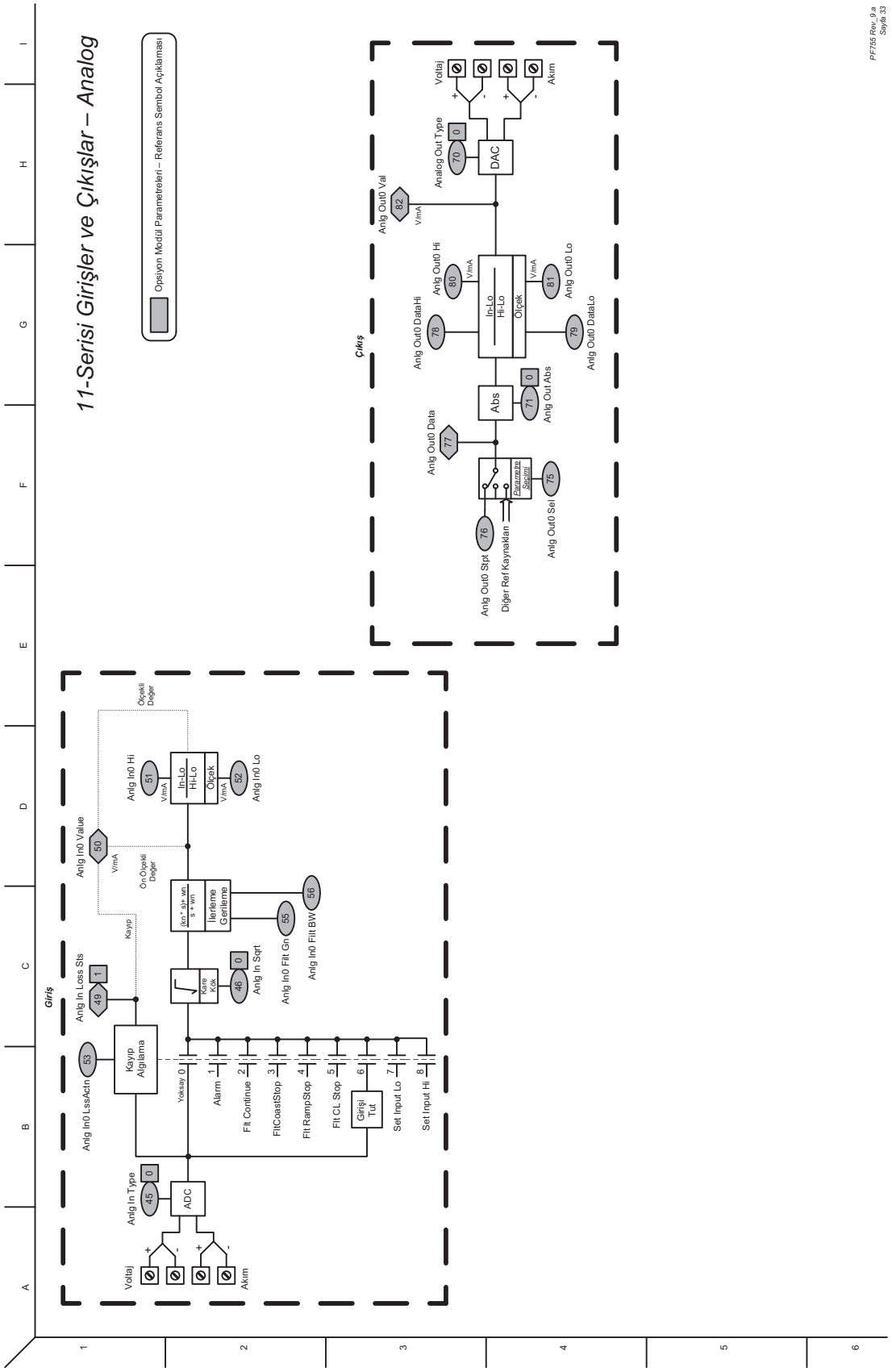

Proses Kontrolü (2)
PF755 Rev_9.a
Sayfa 28
PID Output Sel
1079
PID Output Meter
[2712]
Kulla nılmıyor
Hız Özl.
Hız Özl. Hız Kesme
Volt Özl.
Volt Kesme
Tork Özl.
Tork Kesme
PID FBLoss SpSel
1075
PID FBLoss TqSel
1076
Parametre Seçimi
Float Tipler
Varsayılan
MOP Reference
[29F2]
558
Spd Ref A Stpt
546
Trq Ref A Stpt
676
Ramped Spd Ref
594
[7G1] VEYA [8G2]
Neg Limit
Poz Limit
Limited Spd Ref
593
[6H4]
Hız Ref'e
[6B2]
PID Cfg (Percent Ref)
1065
PID Cfg (Zero Clamp)
Hız Ref'e (Kesme)
[7B5], [8A5]
Drive Status 2 (PID FB Loss)
[27C4]
936
PID Voltaj Çıkışı
Maximum Voltage
36
PID Voltaj Kesme Çıkışı
Tork Ref'e
[22G4]
Tork Ref A
Tork Ref B

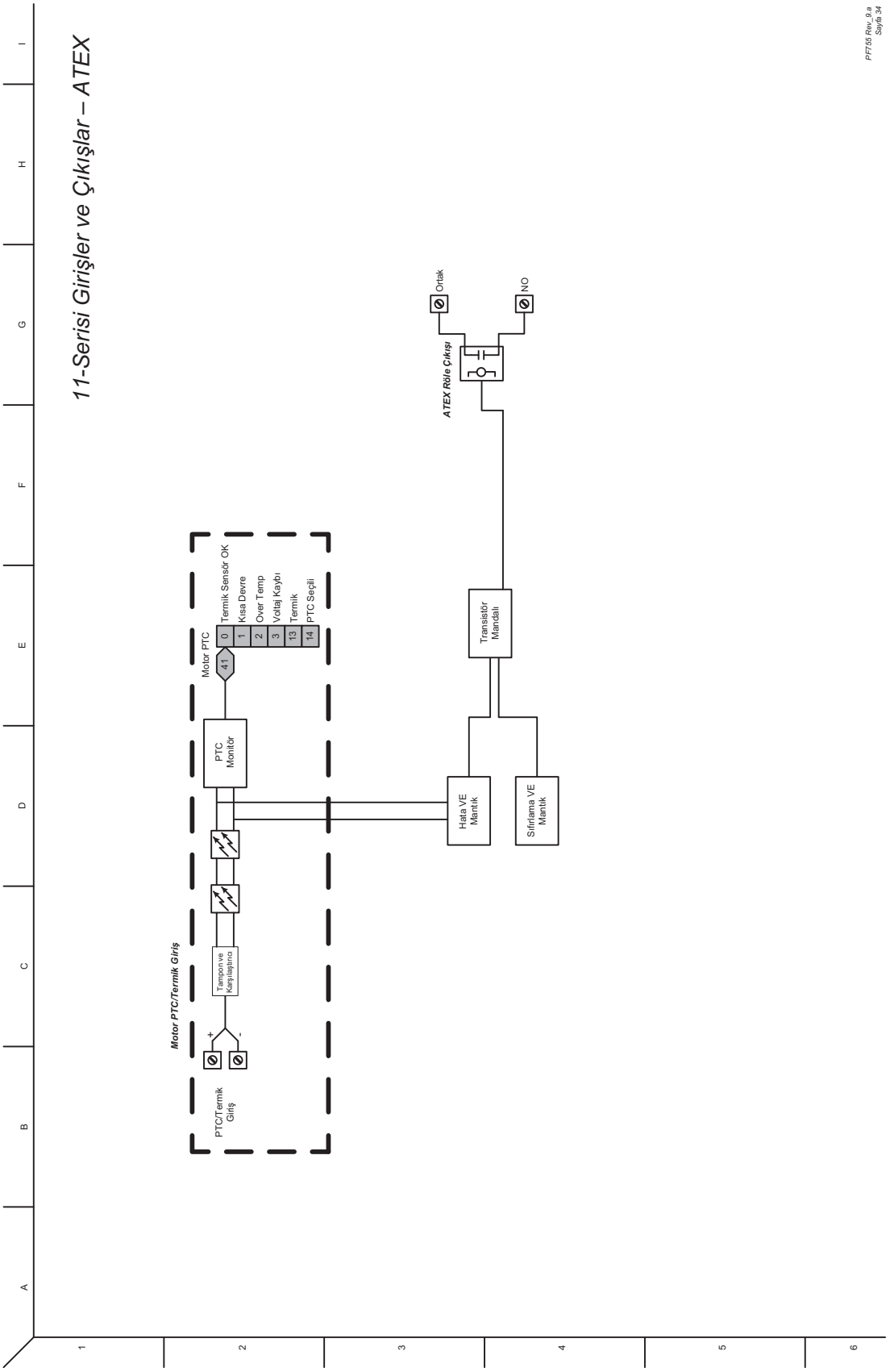

MOP Kontrolü
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 29
MOP Reference
558
MOP High Limit
561
Limit
562
MOP Low Limit
Sıfırla/Kaydet
Opsiyon Port: Digital In
Parametre Dolaylı
MOP Art
DI MOP Inc
177
MOP Rate
560
Hesp. Adımı
DI MOP Dec
178
933
3
Start Inhibits (SW Serbest Drş)
559
1
Save MOP Ref (Duruşta)
11
Start Inhibits (Bara Ön Şrj)
0
Save MOP Ref (Güç Kesmede)
MOP Init Select
566
Varsayılan
Parametre Seçimi
Devre Dışı (0)
MOP Init Stpt
567
MOP High Limit
MOP Low Limit
Preset Speed 1
571
Preset Speed 2
572
Preset Speed 3
573
Preset Speed 4
574
Preset Speed 5
575
Preset Speed 6
576
Preset Speed 7
577

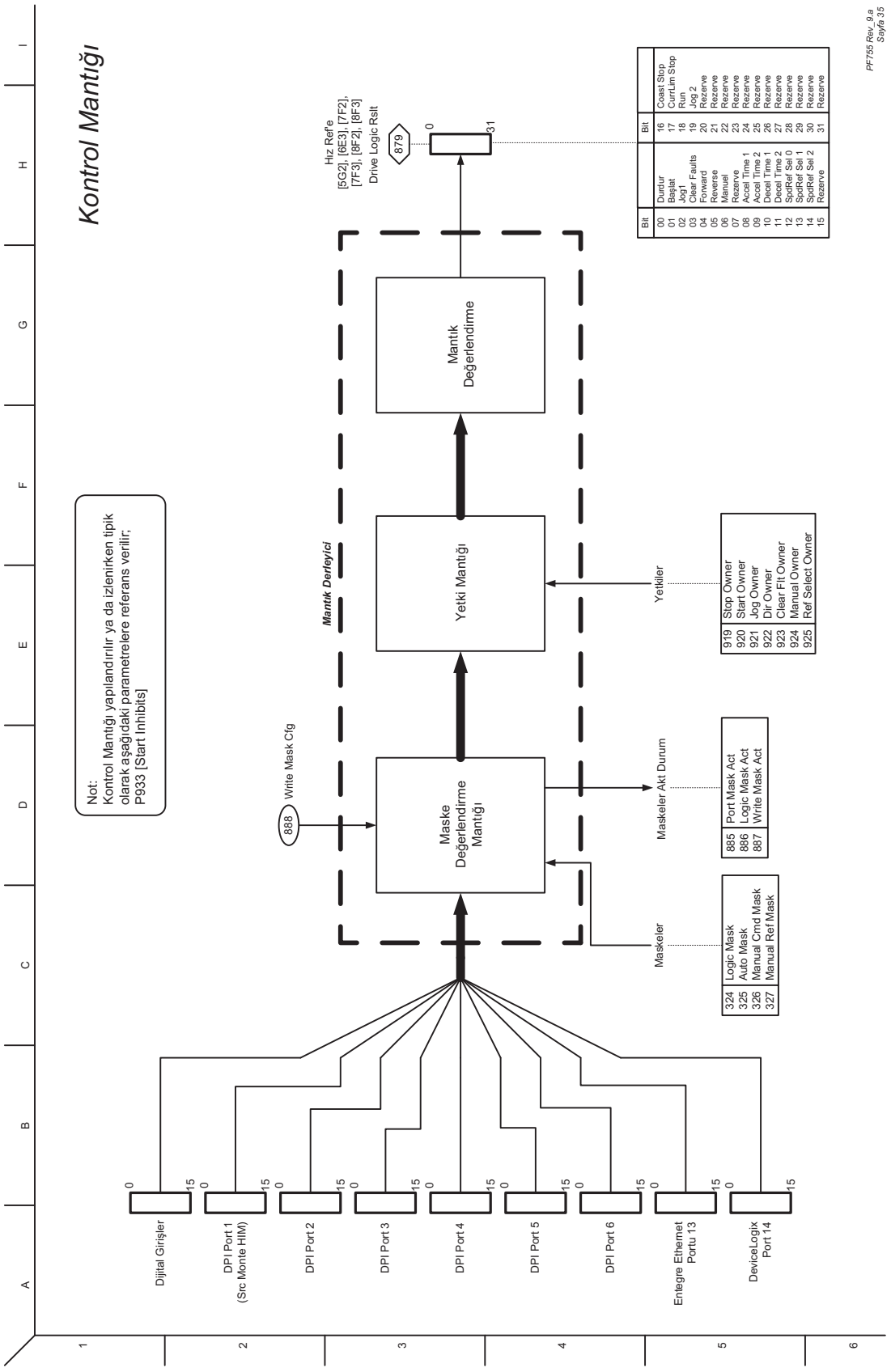

Girişler ve Çıkışlar – Dijital
Girişler
Dig In Sts
Dig In Fltr
Filtre
Dig In Fltr Mask
In5
In4
In3
In2
In1
In0
Com
Çıkışlar
Dig Out Sts
Dig Out Invert
RO0 Off Time
RO0 On Time
RO0 Sel
Röle Çkş0 Kaynağı
NC
Ortak
NO
RO1/TO0 Off Time
RO1/TO0 On Time
RO1/TO0 Sel
Röle Çkş1 Transistör Çkş0 Kaynağı
VEYA
*-1R2T Sadece (1-Röle/2-Transistör) I/O Modülleri
TO1 Off Time
TO1 On Time
TO1 Sel
Transistör Çkş1 Kaynağı
Zamanlayıcı
Inv
Parametre Seçimi
Çıkış Karşılaştırma
RO0 Level Sel
RO0 Seviye Kaynağı
RO0 Level
RO0 Level CmpSts
RO1/TO0 Level Sel
RO1/TO0 Seviye Kaynağı
RO1/TO0 Level
RO1/TO0 Level CmpSts
*-1R2T Sadece (1-Röle/2-Transistör) I/O Modülleri
TO1 Level Sel
TO1 Seviye Kaynağı
TO1 Level
TO1 Level CmpSts
A≥B
A<B
Opsiyon Modül Parametreleri – Referans
Sembol Açıklaması
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 30

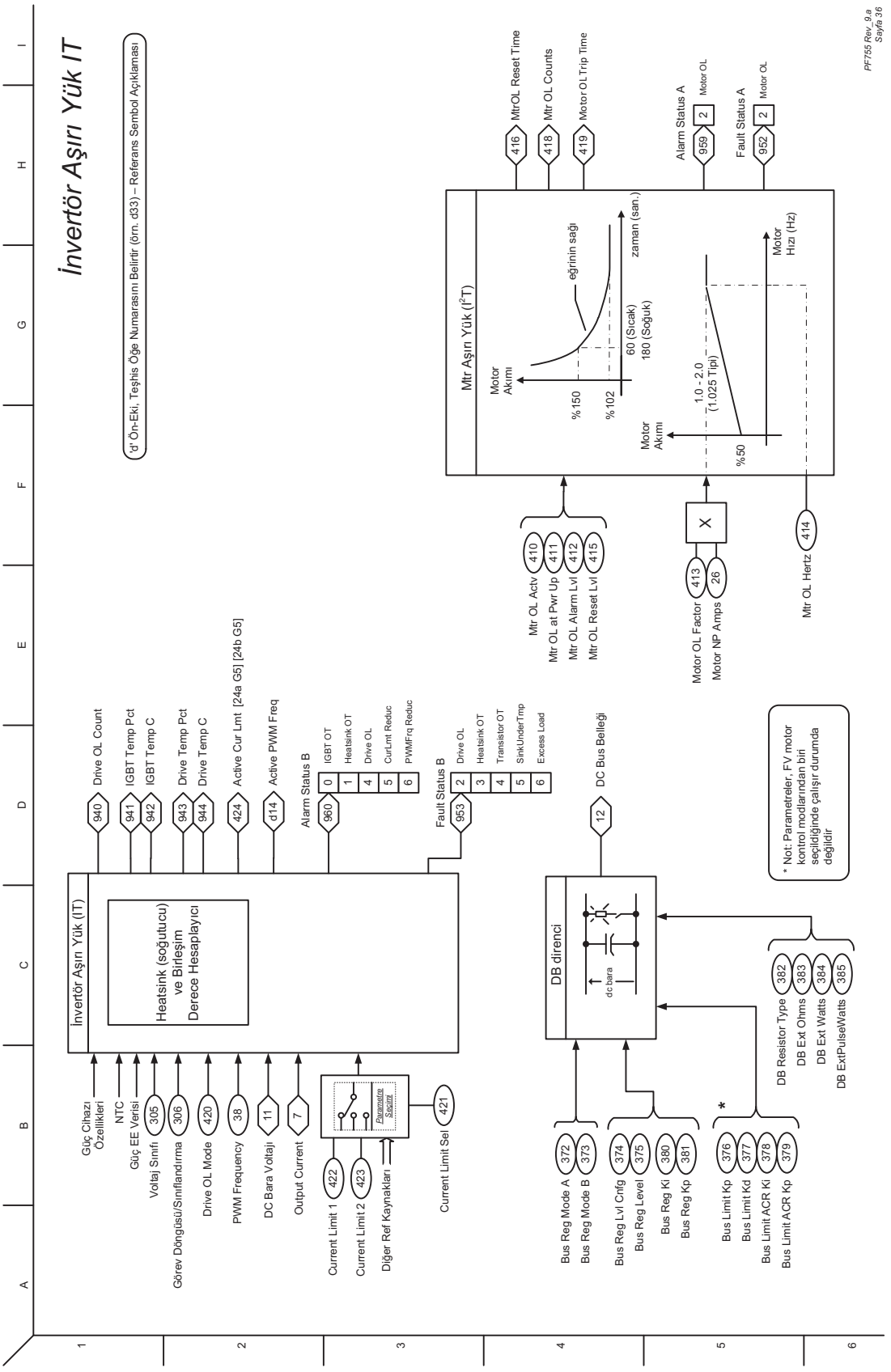

Girişler ve Çıkışlar – Analog
Opsiyon Modül Parametreleri – Referans Sembol Açıklaması
PF755 Rev_9.a
Sayfa 31
Girişler
Çıkışlar
Anlg In0 Value
Anlg In0 Hi
Anlg In0 Lo
Anlg In0 Loss Sts
Anlg In0 LssActn
Anlg In0 Type
Anlg In0 Filt Gn
Anlg In0 Filt BW
Anlg In Sqrt
Anlg In1 Value
Anlg In1 Hi
Anlg In1 Lo
Anlg In1 Loss Sts
Anlg In1 LssActn
Anlg In1 Type
Anlg In1 Filt Gn
Anlg In1 Filt BW
Anlg In1 Sqrt
Anlg Out0 Val
Anlg Out0 Hi
Anlg Out0 Lo
Anlg Out0 DataHi
Anlg Out0 DataLo
Anlg Out0 Data
Anlg Out0 Abs
Anlg Out0 Sel
Anlg Out0 Stpt
Anlg Out1 Val
Anlg Out1 Hi
Anlg Out1 Lo
Anlg Out1 DataHi
Anlg Out1 DataLo
Anlg Out1 Data
Anlg Out1 Abs
Anlg Out1 Sel
Anlg Out1 Stpt
Analog Out Type
Diğer Ref Kaynakları
Voltaj
Akım
Kayıp Algılama
Alarm
Flt Continue
FltCoastStop
Flt RampStop
Flt CL Stop
Set Input Lo
Set Input Hi
Tut Giriş
Ölçekli Değer
Ön Ölçekli Değer
İlerleme Genleme
In-Lo Hi-Lo
Ölçek
Abs
DAC
ADC
Parametre Seçimi
Kare Kök

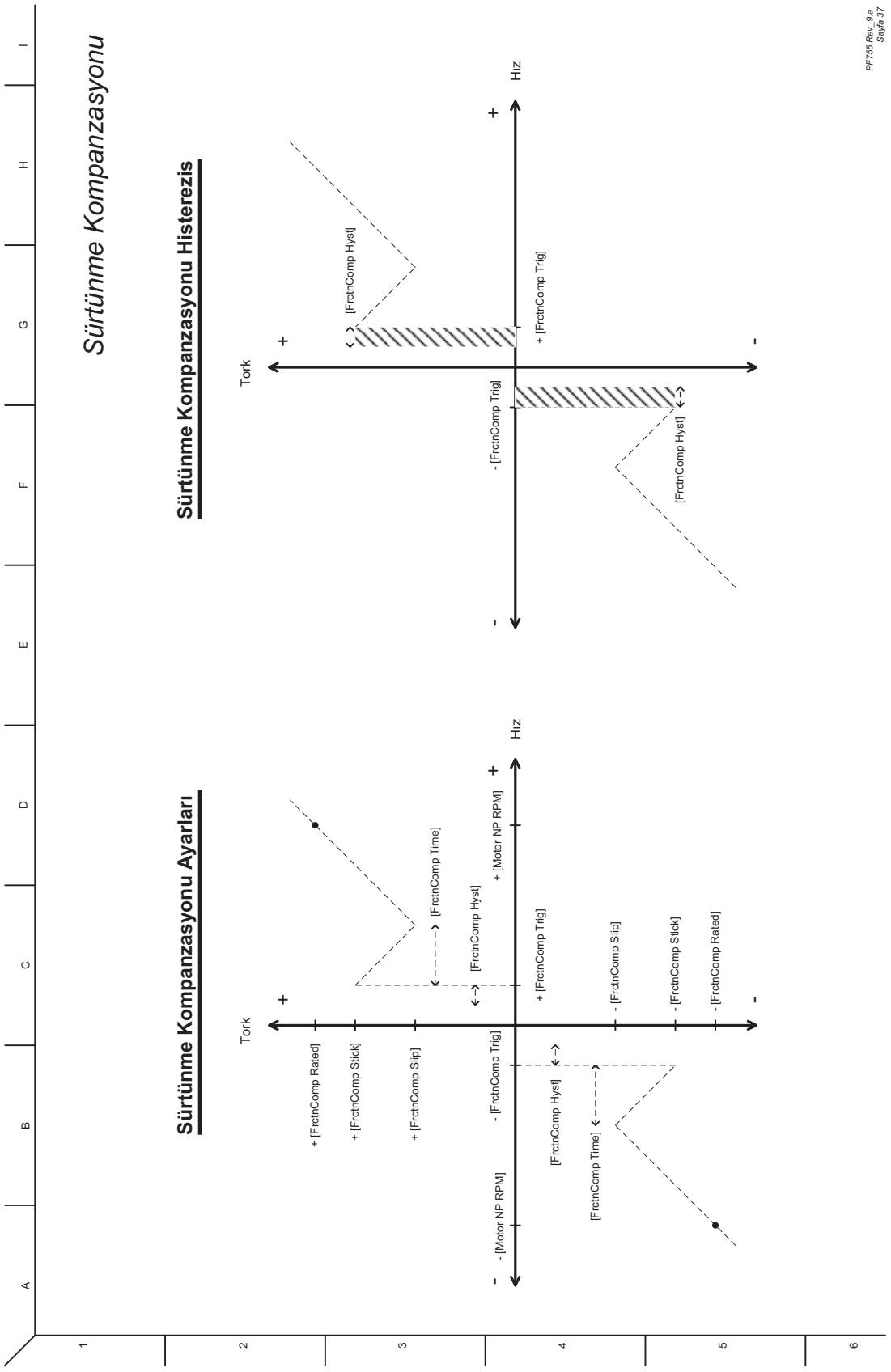

11-Serisi Girişler ve Çıkışlar – Digital
Girişler
Dig In Sts
Dig In Filtr
Filtre
Dig In Filtr Mask
In2
In1
In0
Com
Çıkışlar
Dig Out Sts
Dig Out Invert
Zamanlayıcı
RO0 Off Time
RO0 On Time
RO0 Sel
Röle Çkş0 Kaynağı
NC
Ortak
NO
RO1/TO0 Off Time
RO1/TO0 On Time
RO1/TO0 Sel
Röle Çıkışı1 Transistör Çıkışı0Kaynağı
VEYA
*-1R2T Sadece (1-Röle/2-Transistör) I/O Modülleri
TO1 Off Time
TO1 On Time
TO1 Sel
Transistör Çkş1 Kaynağı
Çıkış Karşılaştırma
RO0 Level Sel
RO0 Seviye Kaynağı
RO0 Level
RO0 Level CmpSts
RO1/TO0 Level Sel
RO1/TO0 Seviye Kaynağı
RO1/TO0 Level
RO1/TO0 Level CmpSts
TO1 Level Sel
TO1 Seviye Kaynağı
TO1 Level
TO1 Level CmpSts
A≥B
A<B
Parametre Seçimi
Opsiyon Modül Parametreleri – Referans
Sembol Açıklaması
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 32

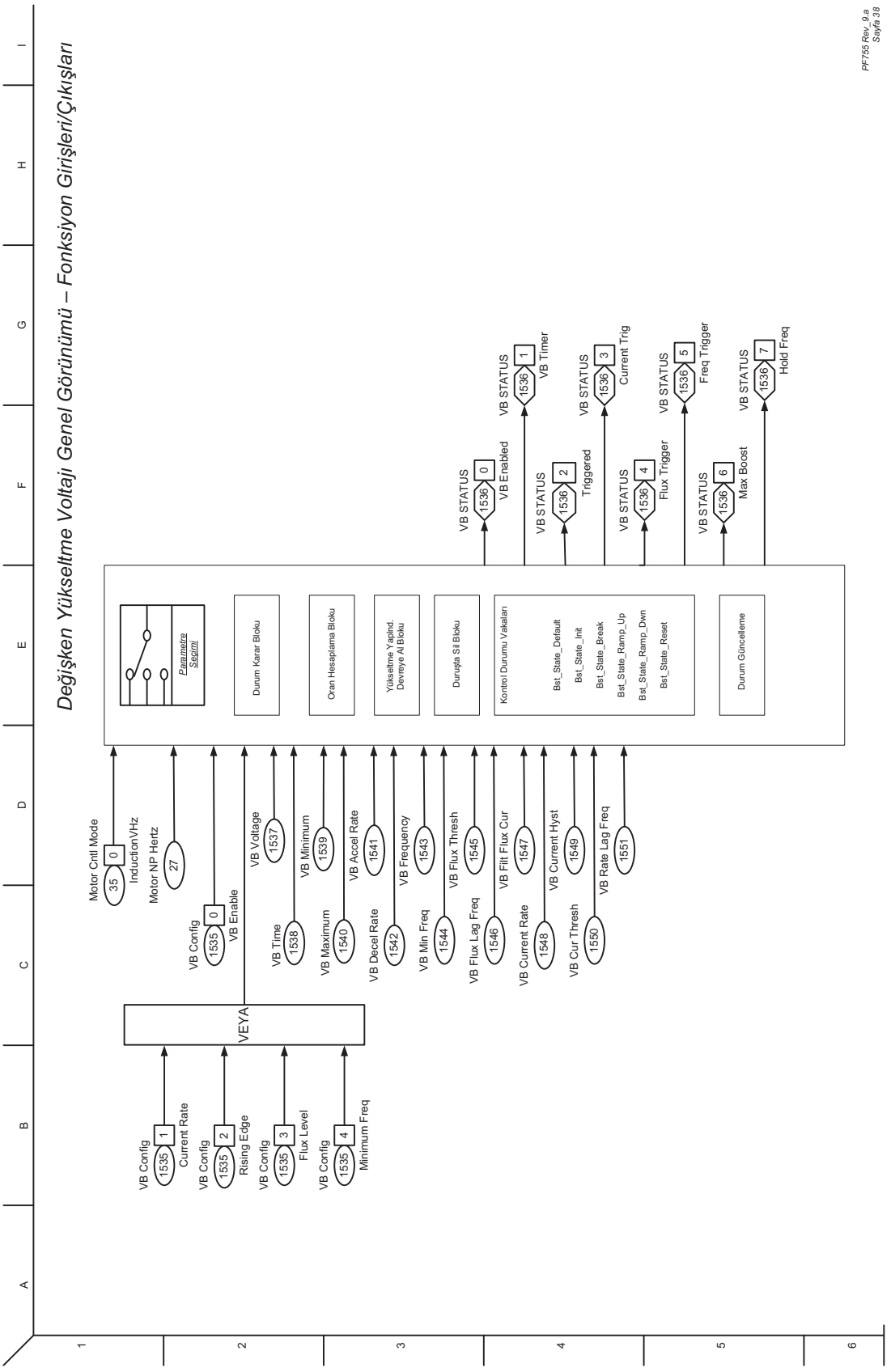

11-Serisi Girişler ve Çıkışlar – Analog
Opsiyon Modül Parametreleri – Referans Sembol Açıklaması
PF755 Rev_9.a
Sayfa 33
Giriş
Çıkış
Anlg In Type
Anlg In0 Value
Anlg In0 Hi
Anlg In0 Lo
Anlg In Loss Sts
Anlg In0 LssActn
Anlg In Sqrt
Anlg In0 Filt Gn
Anlg In0 Filt BW
Kayıp Algılama
Alarm
Fit Continue
FltCoastStop
Fit RampStop
Fit CL Stop
Set Input Lo
Set Input Hi
Analog Out Type
Anlg Out0 Val
Anlg Out0 Hi
Anlg Out0 Lo
Anlg Out0 DataHi
Anlg Out0 DataLo
Anlg Out Abs
Anlg Out0 Data
Anlg Out0 Sel
Anlg Out0 Stpt
Diğer Ref Kaynakları
Voltaj
Akım
ADC
DAC
Abs
In-Lo
Hi-Lo
Ölçek
Kare Kök
İleriye Geriye
Kayıp
Yoksay
Girişi Tut
Parametre Seçimi

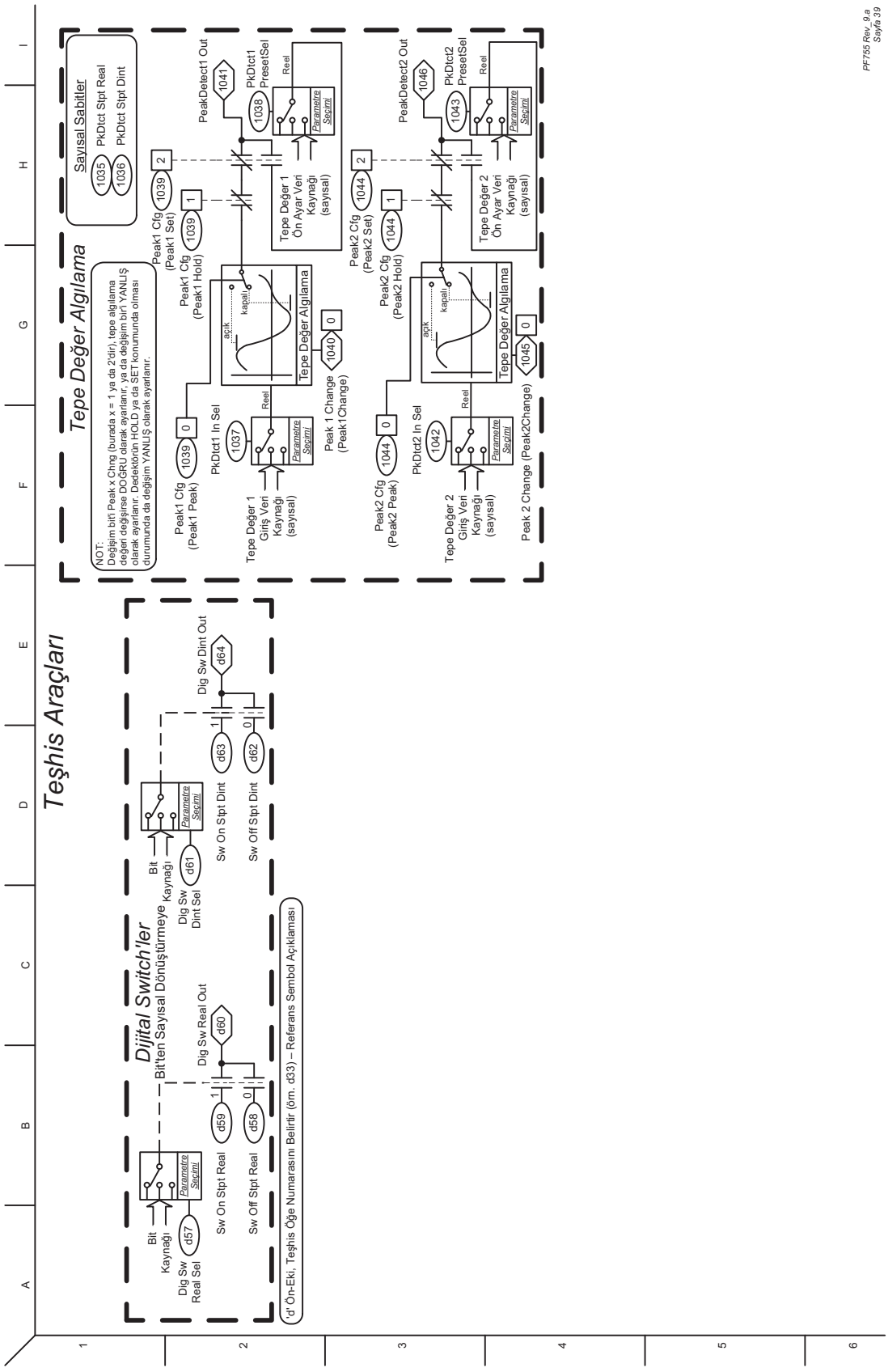

11-Serisi Girişler ve Çıkışlar – ATEX
PF755 Rev_9.a
Sayfa 34
Ortak
NO
ATEX Röle Çıkışı
Transistör Mandalı
Termik Sensör OK
Kısa Devre
Over Temp
Voltaj Kaybı
Termik
PTC Seçili
0
1
2
3
13
14
Motor PTC
41
PTC Monitör
Hata VE Mantık
Sıfırlama VE Mantık
Motor PTC/Termik Giriş
Tampon ve Karşılaştırıcı
+
-
PTC/Termik Giriş

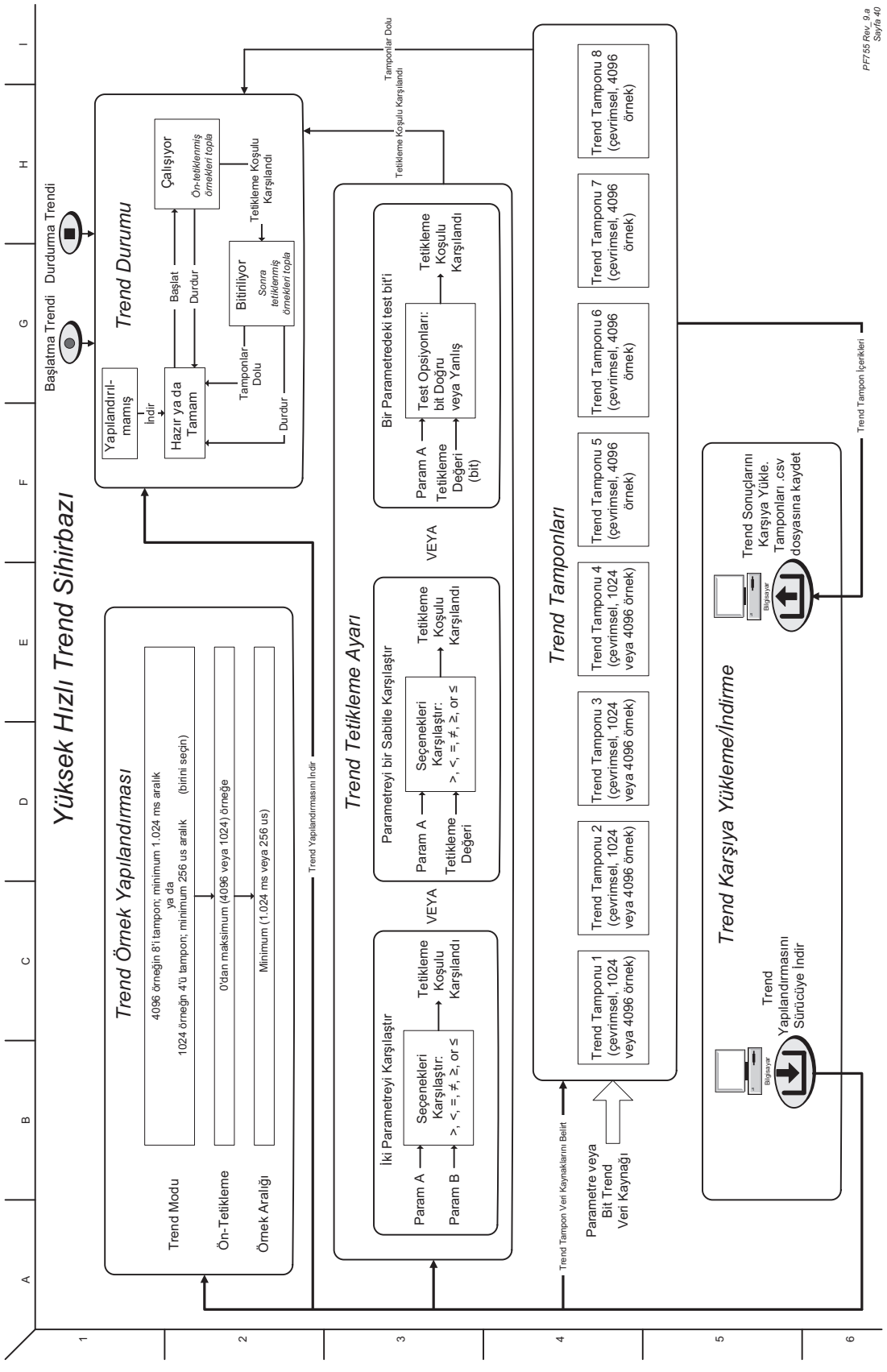

Kontrol Mantığı
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 35
Not:
Kontrol Mantığı yapılandırılır ya da izlenirken tipik olarak aşağıdaki parametrelere referans verilir; P933 [Start Inhibits]
Mantık Derleyici
Dijital Girişler
DPI Port 1 (Src Monte HIM)
DPI Port 2
DPI Port 3
DPI Port 4
DPI Port 5
DPI Port 6
Entegre Ethernet Portu 13
DeviceLogix Port 14
Write Mask Cfg
888
Maske Değerlendirme Mantığı
Yetki Mantığı
Mantık Değerlendirme
Maskeler
Maskeler Akt Durum
Yetkiler
Hız Refe [5G2], [6E3], [7F2], [7F3], [8F2], [8F3] Drive Logic Rslt
879
324 Logic Mask
325 Auto Mask
326 Manual Cmd Mask
327 Manual Ref Mask
885 Port Mask Act
886 Logic Mask Act
887 Write Mask Act
919 Stop Owner
920 Start Owner
921 Jog Owner
922 Dir Owner
923 Clear Flt Owner
924 Manual Owner
925 Ref Select Owner
Bit 00 Durdur 01 Başlat 02 Jog1 03 Clear Faults 04 Forward 05 Reverse 06 Manuel 07 Rezerve 08 Accel Time 1 09 Accel Time 2 10 Decel Time 1 11 Decel Time 2 12 SpdRef Sel 0 13 SpdRef Sel 1 14 SpdRef Sel 2 15 Rezerve
Bit 16 Coast Stop 17 CurrLim Stop 18 Run 19 Jog 2 20 Rezerve 21 Rezerve 22 Rezerve 23 Rezerve 24 Rezerve 25 Rezerve 26 Rezerve 27 Rezerve 28 Rezerve 29 Rezerve 30 Rezerve 31 Rezerve


İnvertör Aşırı Yük IT
'd' Ön-Eki, Teşhis Öğe Numarasını Belirtir (örn. d33) – Referans Sembol Açıklaması
PF755 Rev_9.a
Sayfa 36
Invertör Aşırı Yük (IT)
Heatsink (soğutucu) ve Birleşim Derece Hesaplayıcı
Drive OL Count
IGBT Temp Pct
IGBT Temp C
Drive Temp Pct
Drive Temp C
Active Cur Lmt [24a G5] [24b G5]
Active PWM Freq
Alarm Status B
IGBT OT
Heatsink OT
Drive OL
CurLmt Reduc
PWMFrq Reduc
Fault Status B
Drive OL
Heatsink OT
Transistor OT
SinkUnderTmp
Excess Load
DC Bus Belleği
Güç Cihazı Özellikleri
NTC
Güç EE Verisi
Voltaj Sınıfı
Görev Döngüsü/Sınıflandırma
Drive OL Mode
PWM Frequency
DC Bara Voltajı
Output Current
Current Limit 1
Current Limit 2
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Sayımı
Current Limit Sel
DB direnci
dc bara
* Not: Parametreler, FV motor kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışır durumda değildir
DB Resistor Type
DB Ext Ohms
DB Ext Watts
DB ExtPulseWatts
Bus Reg Mode A
Bus Reg Mode B
Bus Reg Lvl Cnfg
Bus Reg Level
Bus Reg Ki
Bus Reg Kp
Bus Limit Kp
Bus Limit Kd
Bus Limit ACR Ki
Bus Limit ACR Kp
Mtr Aşırı Yük (I²T)
Motor Akımı
eğrinin sağı
zaman (san.)
%150
%102
60 (Sıcak)
180 (Soğuk)
1.0 - 2.0
(1.025 Tipi)
%50
Motor Hızı (Hz)
MtrOL Reset Time
Mtr OL Counts
Motor OL Trip Time
Alarm Status A
Fault Status A
Motor OL
Mtr OL Actv
Mtr OL at Pwr Up
Mtr OL Alarm Lvl
Mtr OL Reset Lvl
Motor OL Factor
Motor NP Amps
Mtr OL Hertz


Sürtünme Kompanzasyonu
Sürtünme Kompanzasyonu Ayarları
Tork
Hız
+ [FrctnComp Rated]
+ [FrctnComp Stick]
+ [FrctnComp Slip]
- [Motor NP RPM]
+ [Motor NP RPM]
[FrctnComp Time]
[FrctnComp Hyst]
- [FrctnComp Trig]
+ [FrctnComp Trig]
- [FrctnComp Slip]
- [FrctnComp Stick]
- [FrctnComp Rated]
Sürtünme Kompanzasyonu Histerezis
[FrctnComp Hyst]
+ [FrctnComp Trig]
- [FrctnComp Trig]
PF755 Rev_9.a
Sayfa 37


Değişken Yükseltme Voltaji Genel Görünümü – Fonksiyon Girişleri/Çıkışları
PF755 Rev_ 9.a
Sayfa 38
Motor Cntl Mode
35
0
InductionVHz
Motor NP Hertz
27
VB Config
1535
0
VB Enable
VB Voltage
1537
VB Time
1538
VB Minimum
1539
VB Maximum
1540
VB Accel Rate
1541
VB Decel Rate
1542
VB Frequency
1543
VB Min Freq
1544
VB Flux Thresh
1545
VB Flux Lag Freq
1546
VB Filt Flux Cur
1547
VB Current Rate
1548
VB Current Hyst
1549
VB Cur Thresh
1550
VB Rate Lag Freq
1551
Parametre Seçimi
Durum Karar Bloku
Oran Hesaplama Bloku
Yükseltme Yapılnd. Devreye Al Bloku
Duruşta Sil Bloku
Kontrol Durumu Vakaları
Bst_State_Default
Bst_State_Init
Bst_State_Break
Bst_State_Ramp_Up
Bst_State_Ramp_Dwn
Bst_State_Reset
Durum Güncelleme
VEYA
VB Config
1535
1
Current Rate
VB Config
1535
2
Rising Edge
VB Config
1535
3
Flux Level
VB Config
1535
4
Minimum Freq
VB STATUS
1536
0
VB Enabled
VB STATUS
1536
1
VB Timer
VB STATUS
1536
2
Triggered
VB STATUS
1536
3
Current Trig
VB STATUS
1536
4
Flux Trigger
VB STATUS
1536
5
Freq Trigger
VB STATUS
1536
6
Max Boost
VB STATUS
1536
7
Hold Freq


Teşhis Araçları
Dijital Switch'ler
Bit'ten Sayısal Dönüştürmeye
Bit Kaynağı
Dig Sw Real Sel
d57
Parametre Seçimi
Sw On Stpt Real
Sw Off Stpt Real
d59
d58
Dig Sw Real Out
d60
Bit Kaynağı
Dig Sw Dint Sel
d61
Parametre Seçimi
Sw On Stpt Dint
Sw Off Stpt Dint
d63
d62
Dig Sw Dint Out
d64
'd' Ön-Eki, Teşhis Öğe Numarasını Belirtir (örn. d33) – Referans Sembol Açıklaması
Tepe Değer Algılama
NOT:
Değişim biti Peak x Chng (burada x = 1 ya da 2'dir), tepe algılama değeri değişirse DOĞRU olarak ayarlanır, ya da değişim biri YANLIŞ olarak ayarlanır. Dedektörün HOLD ya da SET konumunda olması durumunda da değişim YANLIŞ olarak ayarlanır.
Sayısal Sabitler
PkDtct Stpt Real
PkDtct Stpt Dint
1035
1036
Peak1 Cfg (Peak1 Set)
1039
2
1
Peak1 Cfg (Peak1 Hold)
Peak1 Cfg (Peak1 Peak)
0
PkDtct1 In Sel
1037
Tepe Değer 1 Giriş Veri Kaynağı (sayısal)
açık
kapalı
Reel
Tepe Değer Algılama
Peak 1 Change (Peak1Change)
1040
0
PeakDetect1 Out
1041
PkDtct1 PresetSel
1038
Tepe Değer 1 Ön Ayar Veri Kaynağı (sayısal)
Peak2 Cfg (Peak2 Set)
1044
2
1
Peak2 Cfg (Peak2 Hold)
Peak2 Cfg (Peak2 Peak)
0
PkDtct2 In Sel
1042
Tepe Değer 2 Giriş Veri Kaynağı (sayısal)
Peak 2 Change (Peak2Change)
1045
0
PeakDetect2 Out
1046
PkDtct2 PresetSel
1043
Tepe Değer 2 Ön Ayar Veri Kaynağı (sayısal)
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 39


Yüksek Hızlı Trend Sihirbazı
Başlatma Trendi
Durdurma Trendi
Trend Durumu
Yapılandırılmamış
İndir
Hazır ya da Tamam
Başlat
Durdur
Çalışıyor
Ön-tetiklenmiş örnekleri topla
Tetikleme Koşulu Karşılandı
Bitiriliyor
Sonra tetiklenmiş örnekleri topla
Tamponlar Dolu
Durdur
Tamponlar Dolu
Tetikleme Koşulu Karşılandı
Trend Örnek Yapılandırması
Trend Modu
4096 örneğin 8'i tampon; minimum 1.024 ms aralık
ya da
1024 örneğin 4'ü tampon; minimum 256 us aralık (birini seçin)
Ön-Tetikleme
0'dan maksimum (4096 veya 1024) örneğe
Örnek Aralığı
Minimum (1.024 ms veya 256 us)
Trend Yapılandırmasını İndir
Trend Tetikleme Ayarı
İki Parametreyi Karşılaştır
Param A
Param B
Seçenekleri Karşılaştır: >, <, =, ≠, ≥, or ≤
Tetikleme Koşulu Karşılandı
VEYA
Parametreyi bir Sabitle Karşılaştır
Param A
Tetikleme Değeri
Seçenekleri Karşılaştır: >, <, =, ≠, ≥, or ≤
Tetikleme Koşulu Karşılandı
VEYA
Bir Parametredeki test bit'i
Param A
Tetikleme Değeri (bit)
Test Opsiyonları: bit Doğru veya Yanlış
Tetikleme Koşulu Karşılandı
Trend Tamponları
Trend Tamponu 1 (çevrimsel, 1024 veya 4096 örnek)
Trend Tamponu 2 (çevrimsel, 1024 veya 4096 örnek)
Trend Tamponu 3 (çevrimsel, 1024 veya 4096 örnek)
Trend Tamponu 4 (çevrimsel, 1024 veya 4096 örnek)
Trend Tamponu 5 (çevrimsel, 4096 örnek)
Trend Tamponu 6 (çevrimsel, 4096 örnek)
Trend Tamponu 7 (çevrimsel, 4096 örnek)
Trend Tamponu 8 (çevrimsel, 4096 örnek)
Trend Tampon Veri Kaynaklarını Belirt
Parametre veya Bit Trend Veri Kaynağı
Trend Karşıya Yükleme/İndirme
Trend Yapılandırmasını Sürücüye İndir
Bilgisayar
Trend Sonuçlarını Karşıya Yükle. Tamponları .csv dosyasına kaydet
Bilgisayar
Trend Tampon İçerikleri
PF755 Rev. 9.a
Sayfa 40

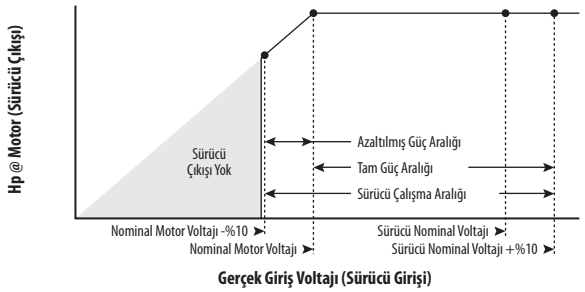
Notlar:

Uygulama Notları

Voltaj Toleransı

Sürücü Voltajı	Nominal Giriş Voltajı	Nominal Motor Voltajı	Sürücü Tam Güç Aralığı	Sürücü Çalışma Aralığı
380…400	380	380	380…528	342…528
	400	400	400…528	
	480	460	460…528	

Sürücü Tam Güç Aralığı =	Nominal Motor Voltajından Sürücü Voltajına +%10. Fazla akımı tüm Sürücü Tam Güç Aralığı boyunca mevcuttur
Sürücü Çalışma Aralığı =	En Düşük Nominal Motor Voltajı -%10 Sürücü Voltajına +%10. Sürücü Çıkışı, Gerçek Giriş Voltajı Nominal Motor Voltajından daha düşük olduğunda doğrusal olarak azaltılır

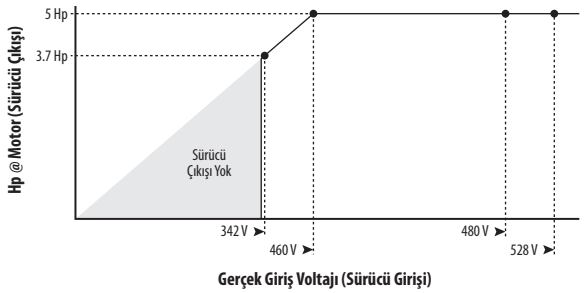


Örnek:

342 V Gerçek Giriş Voltajı girişi ile beslenen 480 V Değerine sahip sürücüye bağlanmış olan 5 Bg, 460 V motorun maksimum gücünü hesaplayın.

- Gerçek Giriş Voltajı/Nominal Motor Voltajı = %74.3
- %74.3 × 5 Bg = 3.7 Bg
- %74.3 × 60 Hz = 44.6 Hz

342 V Gerçek Giriş Voltajında, 5 Bg, 460 V motorun üretebileceği maksimum güç 44.6 Hz frekansta 3.7 Bg'dir.



PowerFlex 755 Kaldırma/Tork Onayı

TorqProve™ özelliği sadece PowerFlex 755 sürücülerde vardır. Motor kontrolü ile mekanik fren arasında düzgün koordinasyon gereken uygulamalara yöneliktir. Mekanik fren bırakılmadan önce sürücü motor çıkış fanının çalışırlığını kontrol edecektir ve uygun motor kontrolünü doğrulayacaktır (tork doğrulama). Sürücü aynı zamanda sürücü kontrolü bırakmadan önce mekanik frenin yükü tuttuğunu doğrulayacaktır (fren doğrulama). Sürücü freni bıraktıktan sonra, motor hareketi frenin yükü tutma yeteneğinden emin olmak üzere izlenir.

DİKKAT: Askıdaki yük uygulamalarında kontrolün kaybedilmesi kişisel yaralanmalara ve/veya ekipman hasarına neden olabilir. Yükler her zaman sürücü veya bir mekanik fren tarafından kontrol altında tutulmalıdır. 1100…1113 numaralı parametreler kaldırma/tork doğrulama uygulamaları için tasarlanmıştır. Sürücü parametrelerinin yapılandırılması, herhangi bir kaldırma fonksiyonunun test edilmesi, geçerli olan tüm kurallara ve standartlara göre güvenlik gereksinimlerinin karşılanması mühendisin ve/veya son kullanıcının sorumluluğundadır.

TorqProve bir enkoder ile veya enkodersiz çalıştırılabilir. Enkoder olmadan TorqProve özelliğini kullanmadan önce sayfa 345'deki "Dikkat" bölümüne bakınız.

Bir enkoder ile TorqProve fonksiyonu aşağıdakiler içerir:

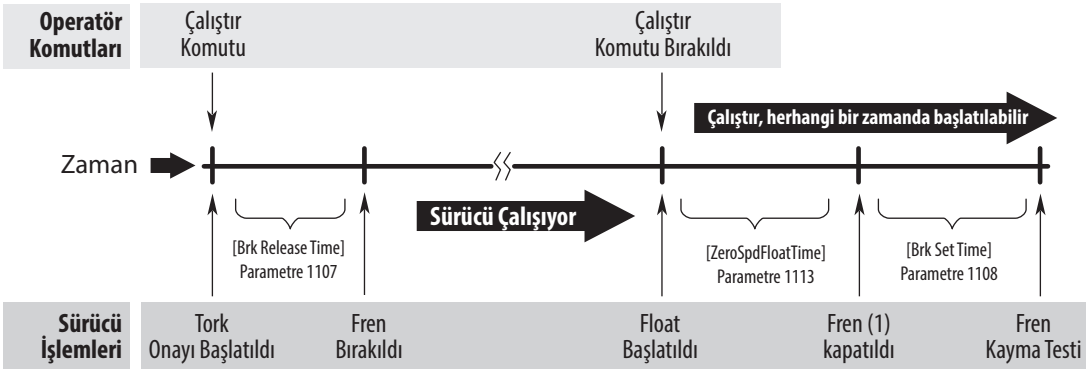
- Tork Doğrulama (yukarı akış ve son tork ölçümünü içerir)
- Fren Doğrulama
- Fren Kayması (eğer fren kayarsa/yetersiz olursa özellikle yavaşça yükü indirir)
- Float Özelliği (Sıfır Hz hızda tam tork sağlayabilme özelliği)
- Mikro-Pozisyonlama
- Fast Stop (Hızlı Dur)
- Hız Sapması Hatası, Çıkış Fazı Kaybı Hatası, Enkoder Kaybı Hatası.

Enkodersiz TorqProve fonksiyonu aşağıdakiler içerir:

- Tork Doğrulama (yukarı hareket ve son tork ölçümünü içerir)
- Mikro-Pozisyonlama
- Fast Stop (Hızlı Dur)
- Hız Sapması Hatası, Çıkış Fazı Kaybı Hatası.

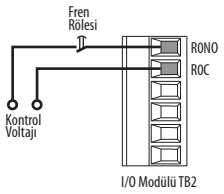
ÖNEMLİ Fren Kayma tespiti ve Float özelliği (sıfır hızda yükü muhafaza etme özelliği) enkodersiz TorqProve'da mevcut değildir.

Şekil 1 – Tork Onayı Akış Diyagramı



Sürücü İşlemleri arasındaki tüm zamanlar programlanabilirdir ve çok kısa olabilir (örn. Fren Bırakma Süresi 0.1 saniye olabilir)

(1) Tork onayının düzgün çalışması için, dijital bir I/O opsiyon modülü üzerindeki dijital bir çıkışa mekanik bir frenin bağlanması gereklidir. I/O modülünde, P10 [R00 Sel] parametresini Port 0, P1103 [Trq Prove Status] Bit 4 "Brake Set" e ayarlayın ve P6 [Dig Out Invert] Bit 0 "Relay Out 0" = 1 olarak ayarlayın.



Tork Doğrulama Uygulamaları için Motorun Ayarlanması

Motoru ayarlamak için Başlatma rutininin kullanılması mümkündür (Bakınız sayfa 17). Ancak, rutin sırasında motorun vinç/kaldırma ekipmanına olan bağlantısının kesilmesi gereklidir.

DİKKAT: Frenin beklenmedik şekilde bırakılması nedeniyle kişisel yaralanmalara ve/veya ekipman hasarına karşı koruma sağlamak amacıyla, fren bağlantıları ve/veya programlama için kullanılan dijital çıkışı doğrulayın. PowerFlex 755 sürücü **TorqProve devreye alınana dek mekanik freni kontrol etmeyecektir**. Eğer fren bir dijital çıkışa bağlanmışsa bırakılabilir. Gerekirse, **kablolama/programlama tamamlanana ve doğrulanana kadar dijital çıkışın bağlantısını kesin**.

Enkoder Geri Beslemesi ile Vinç Ayarı

Bu ayar talimatları için aşağıdakiler varsayılmıştır.

- Sürücü ve motor boyutu dikkatli bir şekilde seçilmiştir
- Harici fren direnci uygun şekilde boyutlandırılmıştır
- Sürücü fabrika ayarlarındadır.
  Değilse, çıkış rölesi terminal bloğunu çıkarın ve HOST (ANA KISIM) ve tüm PORT'LAR için fabrika ayarlarına sıfırlama gerçekleştirin. Terminal bloğunu tekrar yerine takın.
- Programlama DriveExecutive veya DriveExplorer ile gerçekleştirilir
- Vinç kontrolü İleri çalıştır/Geri Çalıştır girişleri ile yapılır
- Mekanik fren kontrolü Çıkış Rölesi 0'a bağlanmıştır
- Sürücü tek artımlı (20-750-ENC-1) veya iki artımlı enkoder kartına (20-750-DENC-1) sahiptir
- Enkoder motorun arka tarafına monte edilmiştir (dişli kutusunun arkasına değil)
- Enkoder teknik özellikleri: Quadrature (Karesel) diferansiyel (A, A-, B, B-), Hat sürücü çıkışı, Minimum 1000PPR 5 V veya 12 V sinyal (tercih edilen 120 V)



DİKKAT: Askıdaki yük uygulamalarında kontrolün kaybedilmesi kişisel yaralanmalara ve/veya ekipman hasarına neden olabilir. Yükler her zaman sürücü veya bir mekanik fren tarafından kontrol altında tutulmalıdır. 1100…1113 numaralı parametreler kaldırma/tork doğrulama uygulamaları için tasarlanmıştır. Sürücü parametrelerinin yapılandırılması, herhangi bir kaldırma fonksiyonunun test edilmesi, geçerli olan tüm kurallara ve standartlara göre güvenlik gereksinimlerinin karşılanması mühendisin ve/veya son kullanıcının sorumluluğundadır.

Sürücü Ayarı

1. Parametre ayarlarını değiştirin ve etiket verilerini girin.

Parametre	Ayar
Frenleme Detayları	
P370 [Stop Mode A]	1 "Artış"
P372 [Bus Reg Mode A]	2 "Dyn Brake" (Dinamik Frenleme Modülü)
P382 [DB Resistor Type]	1 "Harici"
P383 [DB Ext Ohms]	Harici direnç için toplam ohm değeri.
P384 [DB Ext Watts]	Harici direncin toplam gerçek watt değeri.
P385 [DB ExtPulseWatts]	Uygun boyutlandırılmış direnç için maksimum değer.
P426 [Regen Power Lmt]	-%800 (Minimum Değer)
Motor İsim Plakası Verisi	
P25 [Motor NP Volts]	Motor etiket voltajı.
P26 [Motor NP Amps]	Motor etiket akımı.
P27 [Motor NP Hertz]	Motor etiket frekansı.
P28 [Motor NP RPM]	Motor etiket hızı.
P29 [Mtr NP Pwr Units]	0 "BG" veya 1 "kW"
P30 [Motor NP Power]	Motor etiket gücü.
P31 [Motor Poles]	Motor kutup sayısı.
Motor Kontrolü	
P35 [Motor Ctrl Mode]	3 "Endüksiyon FV"
Maksimum Frekans	
P37 [Maximum Freq]	Motor etiket frekansı.
Sürücü Çalışma Şartları Sınıflandırması	
P306 [Duty Rating]	1 "Heavy Duty" (Ağır Çalışma Şartları)
Aşırı Yük Hertz	
P414 [Mtr OL Hertz]	0.00 (Akım azaltmasına gerek yoktur.)
Autotune Torque	
P71 [Autotune Torque]	%100.00 (Dönüş ayarı ve atalet ayarı sırasında kullanılır.)
Koruma	
P420 [Drive OL Mode]	1 "Reduce PWM"
P422 [Current Limit 1]	%200 P26 [Motor NP Amps]
P444 [OutPhaseLossActn]	3 "FltCoastStop" (Yavaş Sürüş Duruş)

Motor Ayar Rutinleri

Statik Ayar
Bu rutin, fren ayarlanmış (fren kapalı) halde motor özelliklerini oluşturur.

Dönme Ayarı
Bu rutin eğer bağlı olan ekipmanlar izin verirse daha iyi sonuç verir. Bu rutin mekanik frenin açılması gerekir ve motorun nominal hızın minimum %70'inde çalışmasına izin verilmelidir.

Atalet Ayarı
Bu rutin, sistemi nominal hıza getirmek için gereken zamanı ölçer.

Statik Ayar

Bir Statik Ayar sırasında mekanik fren çekili olarak kalır.

1. Statik Ayar parametre ayarlarını girin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P70 [Autotune]	2 "Static Tune" (Statik Ayar)

I/O Modülü Parametresi (Port X)	Ayar
P10 [R00 Sel]	0.00 "Disabled" (Devreden Çıkarıldı)

2. Kontrol Çubuğunu açmak için Kontrolleri  ikonuna tıklayın.

3. Kontrol Çubuğundaki Start (Başlat) tuşuna basın.
   Statik Ayar rutini tamamlandığında, P70 [Autotune] 0 "Ready" (Hazır) olarak değişir.

Dönüş Yönünün Doğrulanması

1. Vincin doğru yönde döndüğünden emin olmak için bir Yön Testi gerçekleştirin.

I/O Modülü Parametresi (Port *n*)	Ayar
P164 [DI Run Forward]	Port Numarası, P1 [Dig In Sts], Bit *n* (Run Fwd Input)
P165 [DI Run Reverse]	Port Numarası, P1 [Dig In Sts], Bit *n* (Run Rev Input)

ÖNEMLİ Bu noktada vinç, vinç kontrol ünitesi ile başlatılabilir.

Sürücü Parametresi	Ayar
P545 [Spd Ref A Sel]	Port 0, P571 [Preset Speed 1]
P571 [Preset Speed 1]	15 Hz (Yön testi için düşük hıza ayarlayın.)
P535 [Accel Time 1]	2.00 Secs (Saniye)
P537 [Decel Time 1]	2.00 Secs (Saniye)

I/O Modülü Parametresi (Port X)	Ayar
P10 [R00 Sel]	Port 0, P935 [Drive Status 1], Bit 16 "Running" (Çalışıyor)

ÖNEMLİ Bu noktada, sürücü çalışır durumdayken mekanik fren açılacaktır.

2. Vinci, vinç kontrol ünitesi ile çalıştırın ve yönün doğru olduğunu doğrulayın.
   Eğer vinç yönü doğru değilse, motor yönünü değiştirin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P40 [Mtr Options Cnfgl]	Bit 4 "Mtr Lead Rev" = 1 (Geri)

   Vinci, vinç kontrol ünitesi ile çalıştırın ve yönün o anda doğru olduğunu doğrulayın.
   Vinç halkasını her iki yönde de yeterli harekete imkan tanıyacak bir pozisyona getirin.

Enkoder Yönünün Doğrulanması

1. Eğer İkili Artımlı Enkoder opsiyon modülü (20-750-DENC-1) kullanılıyorsa ve sadece bir enkoder bağlıysa, kullanılmayan kanalın enkoder kayıp hatasını devreden çıkarın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P132 [Aux Vel Fdbk Sel]	Enkoder Port Numarası, Enc 0 FB (Kanal 0'ı Seçer)

Enkoder Modülü Parametresi (Port X)	Ayar
P13 [Enc 1 FB Lss Cfg]	0 "Ignore" (Yoksay) (Kanal 1'i Devreden Çıkarır)
P2 [Enc 0 PPR]	Her devir için gerçek pals (Örneğin 1024).

2. Vinci yukarı veya aşağı yönde çalıştırın ve çıkış frekansının işaretini (+ veya -) Operatör Arayüzü ekranında veya yazılım ile izleyin. Bunu P134 [Aux Vel Feedback] işareti ile karşılaştırın. Her iki sinyal de aynı işarete sahip olmalıdır (her ikisi de pozitif veya her ikisi negatif).

   Eğer sinyaller eşleşmiyorsa, enkoder yön ayarını değiştirin.

Enkoder Modülü Parametresi (Port X)	Ayar
P1 [Enc 0 Cfg]	Bit 5 "Direction" (Yön) = 1 (Değiştir)

3. Vinci yukarı veya aşağı yönde çalıştırın ve her iki hızın da işaretinin eşleştiğini kontrol edin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P125 [Pri Vel Fdbk Sel]	Enkoder Port Numarası, P1 [Dig In Sts]

   Enkoder yönü şimdi motor yönü ile aynıdır.

Dönme Ayarı

Dönme Ayarı rutini sırasında, motor komut verilen yönde 20 saniye çalışacaktır. Flux vector kontrolünde, Dönme Ayarı rutini motorun bir dişli kutusuna, kablo makarasına veya bir kablo ve kancaya bağlı olması gibi yüksüz veya hafif yüklü bir durumda yürütülecektir.

ÖNEMLİ Bir uç kısma gelme durumunun gerçekleşme ihtimali varsa Dönme Ayarı rutininin durdurulabileceğinden emin olun.

Eğer motor bir yüke bağlıysa, Dönme Ayarı sıralamasının tamamlanması için yeterli mesafe bulunup bulunmadığını belirleyin. Gerekirse, ters yönde daha fazla hareket için vinç kancasını üst veya alta doğru çalıştırın.

Eğer Dönme Ayarı rutini motor yükü nedeniyle başarısız olursa, Statik Ayar rutinini yeniden çalıştırın ve bu rutini atlayın.

1. Dönme Ayarı parametre ayarlarını girin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P70 [Autotune]	3 "Rotate Tune" (Dönme Ayarı)
P520 [Max Fwd Speed]	Otomatik ayar sırasında kullanılan ileri hız limiti. %70 P27 [Motor NP Hertz] minimum.
P521 [Max Rev Speed]	Otomatik ayar sırasında kullanılan geri hız limiti. %70 P27 [Motor NP Hertz] minimum.

Enkoder Modülü Parametresi (Port X)	Ayar
P10 [R00 Sel]	Port 0, P935 [Drive Status 1], Bit 1 "Active" (Aktif)

2. Kontrol Çubuğundaki Start (Başlat) tuşuna basın.

   Dönme Ayarı rutini tamamlandığında, P70 [Autotune] 0 "Ready" (Hazır) olarak değişir.

   P73 [IR Voltage Drop], P74 Ixo Voltage Drop] ve P75 [Flux Current Ref] içerisindeki ayar sonuçlarını kontrol edin.

Atalet Ayarı

Atalet Ayarı rutini P71 [Autotune Torque] kullanılarak sistemi (yüklü) nominal hıza getirmek için gereken zamanı ölçer. Test hızı P520 [Max Fwd Speed] ve P521 [Max Rev Speed] azaltılarak sınırlandırılabilir. En hızlı test yüksek bir değere ayarlanmış P71 [Autotune Torque] ve düşük bir değere ayarlanmış P520 [Max Fwd Speed] ve P521 [Max Rev Speed] ile elde edilir.

Vinç uygulamalarında yük değişken olduğundan, Atalet Ayarının sonucu sadece tek bir koşula bağlı değildir.

Adım 8 ayar değerlerinin manuel olarak ayarlanmasını açıklar.

ÖNEMLİ Bir uç kısma gelme durumunun gerçekleşme ihtimali varsa Atalet Ayarı rutininin durdurulabileceğinden emin olun.

1. Atalet Ayarı parametre ayarlarını girin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P70 [Autotune]	4 "Inertia Tune" (Atalet Ayarı)

2. Kontrol Çubuğundaki Start (Başlat) tuşuna basın.

   Dönme Ayarı rutini tamamlandığında, P70 [Autotune] 0 "Ready" (Hazır) olarak değişir.

   P76 [Total Inertia] içerisindeki ayar sonuçlarını kontrol edin.

   Bir enkoder kullanılırken, açık bir mekanik fren ile sürücü ve motor tam yükte sıfır hızı muhafaza edebilir.

3. Minimum hızı ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P522 [Min Fwd Speed]	0.00
P523 [Min Rev Speed]	0.00

4. Maksimum hız limitlerini ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P520 [Max Fwd Speed]	Normal çalışma sırasında kullanılan ileri hız limiti. Nominal motor frekansından fazla değil.
P521 [Max Rev Speed]	Normal çalışma sırasında kullanılan geri hız limiti. Nominal motor frekansından fazla değil.

5. Dijital giriş fonksiyonlarını ayarlayın.

Hız Seçim Girişleri

Sürücü Parametresi	Ayar
P173…175 [DI Speed Sel *n*]	I/O Port Numarası, P1 [Dig In Sts], Bit *n*

Hata Silme Girişi

Sürücü Parametresi	Ayar
P156 [DI Clear Fault]	I/O Port Numarası, P1 [Dig In Sts], Bit *n*

6. Hız referansını ayarlayın.

Kullanılan Hız Seçim girişlerine göre program ön ayar hızları.

Giriş Durumu (1 = Giriş Devrede)			Otomatik Referans Kaynağı
DI Speed Sel 2	DI Speed Sel 1	DI Speed Sel 0	
0	0	0	Referans A
0	0	1	Referans A
0	1	0	Referans B
0	1	1	Preset Speed 3
1	0	0	Preset Speed 4
1	0	1	Preset Speed 5
1	1	0	Preset Speed 6
1	1	1	Preset Speed 7

I/O Modülü Parametresi (Port X)	Ayar
P10 [RO0 Sel]	Port 0, P935 [Drive Status 1], Bit 16 "Running" (Çalışıyor)

7. Vinci, vinç kontrol ünitesi ile çalıştırın.

P930'u [Speed Ref Source] kontrol ederek hız referanslarını doğrulayın.

8. Hız döngüsü ayarını yapın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P636 [Speed Reg BW]	20 R/S Hız regülatörünün nasıl tepki vereceğini tanımlar. Kp ve Ki kazançlarını hesaplamak için kullanılır.
P76 [Total Inertia]	1.5 Secs (Saniye) Bu değer, Hız regülatörünün tepkisine göre artırılabilir veya azaltılabilir.

P645 [Speed Reg Kp] = P636 [Speed Reg BW] x P76 [Total Inertia] = BW x J (Atalet)

Tork Onayı

Aşağıdaki adımları verilen sıraya göre dikkatli bir şekilde gerçekleştirin.

1. Tork Onayı parametre ayarını girin.

I/O Modülü Parametresi (Port X)	Ayar
P10 [RO0 Sel]	0.00 (Disabled)
P6 [Dig Out Invert]	Bit 0 "Relay Out 0" = 1 (Çıkış Ters Çevrilir)
P10 [RO0 Sel]	Port 0, P1103 [Trq Prove Status], Bit 4 "Brake Set" (Fren Ayarı) = 1

Sürücü Parametresi	Ayar
P1100 [Trq Prove Cfg]	Bit 0 "TP Enable" (TP Devreye Al) = 1

   Tork Onayı devreye alındığında sürücü alarm durumundadır.

2. Pozisyon geri besleme kaynağını seçin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P135 [Psn Fdbk Sel]	Enkoder Port Numarası, P4 [Enc 0 FB]

3. Fren Kayma testi sırasında motor torkunu azaltmak için zamanı ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P1104 [Trq Lmt SlewRate]	10.000 Secs (Saniye) (Varsayılan)

4. Hız sapmasını ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P1105 [Speed Dev Band]	Varsayılan Hz veya RPM ile başlayın.

   Eğer sürücü F20 [TorqPrv Spd Band] için arıza verirse bu ayarı artırın.

5. Hız sapma seviyesini ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P1106 [SpdBand Intgrtr]	0.060 Secs (Saniye) (Varsayılan)

   Eğer sürücü F20 [TorqPrv Spd Band] için arıza verirse bu ayarı artırın.

6. Fren bırakma zamanını ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P1107 [Brk Release Time]	0.100 Secs (Saniye) (Varsayılan)

   Freni açmak için gereken süreye göre bu ayarı artırın veya azaltın.

7. Fren ayar süresini belirleyin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P1108 [Brk Set Time]	0.100 Secs (Saniye) (Varsayılan)

   Freni kapatmak için gereken süreye göre bu ayarı artırın veya azaltın.

8. İzin verilen fren kaymasını ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P1109 [Brk Alarm Travel]	1.00 (Varsayılan)

   Bir fren kayması tespit edildiğinde motorun yükü azaltmak için yapabileceği izin verilen motor devri azaltma sayısını ayarlar.

9. Fren kayma tanımlamasını ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P1110 [Brk Slip Count]	250.00 (Varsayılan)

Bir fren kayma durumunu belirlemek için enkoder sayımını ayarlar. Sayma = Enkoder PPR x 4

10. Fren float toleransını ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P1111 [Float Tolerance]	Varsayılan Hz veya RPM değerini kullanın.

Float zamanlayıcının saymaya başlayacağı seviyeyi ayarlar.

11. Fren float zamanını ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P1113 [ZeroSpdFloatTime]	5.000 Secs (Saniye) (Varsayılan)

Çalıştırma komutu verildiğinde fren açıkken sıfır hızın muhafaza edileceği süreyi ayarlar.

Ayar Tamamlandı

Sürücü şimdi ayarlanmıştır ve mekanik fren kontrolü için Tork Onayı etkinleştirilmiştir. Yük şimdi uygulanabilir.

Bu noktada hız döngüsü ayarını optimize etmek için DriveObserver kullanılabilir. X ekseni üzerinde 30 saniyelik bir zaman süresini kullanın

12. DriveObserver kullanılarak aşağıdaki yolları ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P3 [Mtr Vel Fdbk]	Minimum ve maksimum hız limitlerini seçer.
P594 [Ramped Spd Ref]	Minimum ve maksimum hız limitlerini seçer.
P7 [Output Current]	Akım limitini seçer.
P11 [DC Bus Volts]	Varsayılan değer.
P5 [Torque Cur Fdbk] (Opsiyonel)	Varsayılan değer.

Tam yük altında vinci yukarı ve aşağı yönde çalıştırın. Gerekirse ivmelenme ve yavaşlama hızlarını ayarlayın.

Arıza Bulma

Sürücünün devreye alınması sırasında genel olarak aşağıdaki hatalar oluşur.

F4 "Undervoltage" (Düşük Voltaj)

- Eğer şebeke beslemesi mevcutsa, P461'daki [UnderVltg Level] düşük voltaj seviyesini azaltın.

F5 "Overvoltage" (Yüksek Voltaj)

- Vinci çalıştırırken DC Bara voltajını izleyin. Yük indirilirken DC bara voltajı 750 VDC ile sınırlandırılmalıdır.
- Harici direncin doğru bir şekilde bağlanmış/kablolanmış olduğunu doğrulayın
- Nokta 1'de belirtilen parametre ayarlarını doğrulayın.
- P935 Sürücü Durumu 1 için bit 20 DB active (DB aktif) değerini izleyin. Bu bit dinamik frenleme modülü aktif olduğunda açılacaktır.

F20 "TrqProve Spd Band" (Hız sapması hatası)

- Bu hata sadece TorqProve devreye alındığında aktiftir.
- Hız döngüsü ayarı doğru değil. P636 [Speed Reg BW] veya P76'yı [Total Inertia] kontrol edin. Eğer değerler çok yüksekse regülatör dengesiz duruma gelecektir.
- P3 [Mtr Vel Fdbk] mümkün olduğunda P594'ü [Ramped Spd Ref] takip etmelidir.
- Sürücü akım limitine gelmektedir. Sürücünün boyutu küçüktür veya ivmelenme/yavaşlama çok hızlı ayarlanmıştır.
- Fren açılmıyor. Arızalı fren düzelticisi olup olmadığını kontrol edin.

Daha fazla hata bilgisi için Bölüm 6'e bakınız.

Vinç Ayarı – Enkodersiz

Bu ayar talimatları için aşağıdakiler varsayılmıştır.

- Sürücü ve motor boyutu dikkatli bir şekilde seçilmiştir
- Harici fren direnci uygun şekilde boyutlandırılmıştır
- Sürücü fabrika ayarlarındadır.
  Değilse, çıkış rölesi terminal bloğunu çıkarın ve HOST (ANA KISIM) ve tüm PORT'LAR için fabrika ayarlarına sıfırlama gerçekleştirin. Terminal bloğunu tekrar yerine takın.
- Programlama DriveExecutive veya DriveExplorer ile gerçekleştirilir
- Vinç kontrolü İleri çalıştır/Geri Çalıştır girişleri ile yapılır
- Mekanik fren kontrolü Çıkış Rölesi 0'a bağlanmıştır



DİKKAT: Askıdaki yük uygulamalarında kontrolün kaybedilmesi kişisel yaralanmalara ve/veya ekipman hasarına neden olabilir. Yükler her zaman sürücü veya bir mekanik fren tarafından kontrol altında tutulmalıdır. 1100…1113 numaralı parametreler kaldırma/tork doğrulama uygulamaları için tasarlanmıştır. Sürücü parametrelerinin yapılandırılması, herhangi bir kaldırma fonksiyonunun test edilmesi, geçerli olan tüm kurallara ve standartlara göre güvenlik gereksinimlerinin karşılanması mühendisin ve/veya son kullanıcının sorumluluğundadır.

Sürücü Ayarı

1. Parametre ayarlarını değiştirin ve etiket verilerini girin.

Parametre	Ayar
Frenleme Detayları	
P370 [Stop Mode A]	1 "Artış"
P372 [Bus Reg Mode A]	2 "Dyn Brake" (Dinamik Frenleme Modülü)
P382 [DB Resistor Type]	1 "Harici"
P383 [DB Ext Ohms]	Harici direnç için toplam ohm değeri.
P384 [DB Ext Watts]	Harici direncin toplam gerçek watt değeri.
P385 [DB ExtPulseWatts]	Uygun boyutlandırılmış direnç için maksimum değer.
P426 [Regen Power Lmt]	-%800 (Minimum Değer)
Motor İsim Plakası Verisi	
P25 [Motor NP Volts]	Motor etiket voltajı.
P26 [Motor NP Amps]	Motor etiket akımı.
P27 [Motor NP Hertz]	Motor etiket frekansı.
P28 [Motor NP RPM]	Motor etiket hızı.
P29 [Mtr NP Pwr Units]	0 "BG" veya 1 "kW"
P30 [Motor NP Power]	Motor etiket gücü.
P31 [Motor Poles]	Motor kutup sayısı.
Motor Kontrolü	
P35 [Motor Ctrl Mode]	3 "Endüksiyon FV"
Motor Kayması	
P621 [Slip RPM at FLA]	Senkron Hız – P28 [Motor NP RPM] Örnek: 6 kutup – 980 RPM motor Senkron Hız = (NP frekansı x 60 Sn)/kutup çifti (50 Hz x 60 Sn)/3 = 1000 RPM Kayma = Senkron Hız – Motor NP RPM = 1000 -980 = 20 RPM (P621 için 20 değerini girin)
Sürücü Çalışma Şartları Sınıflandırması	
P306 [Duty Rating]	1 "Heavy Duty" (Ağır Çalışma Şartları)
Aşırı Yük Hertz	
P414 [Mtr OL Hertz]	0.00 (Akım azaltılmasına gerek yoktur)
Autotune Torque	
P71 [Autotune Torque]	%100.00 (Dönüş ayarı ve atalet ayarı sırasında kullanılır.)
Koruma	
P420 [Drive OL Mode]	1 "Reduce PWM"
P422 [Current Limit 1]	%200 P26 [Motor NP Amps]
P444 [OutPhaseLossActn]	3 "FltCoastStop" (Yavaş Sürüş Duruş)

Motor Ayar Rutinleri

Statik Ayar
Bu rutin, fren ayarlanmış (fren kapalı) halde motor özelliklerini oluşturur.

Dönme Ayarı
Bu rutin eğer bağlı olan ekipmanlar izin verirse daha iyi sonuç verir. Bu rutin mekanik frenin açılması gerekir ve motorun nominal hızın minimum %70'inde çalışmasına izin verilmelidir.

Atalet Ayarı
Bu rutin, sistemi nominal hıza getirmek için gereken zamanı ölçer.

Statik Ayar

Bir Statik Ayar sırasında mekanik fren çekili olarak kalır.

1. Statik Ayar parametre ayarlarını girin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P70 [Autotune]	2 "Static Tune" (Statik Ayar)

I/O Modülü Parametresi (Port X)	Ayar
P10 [R00 Sel]	0.00 "Disabled" (Devreden Çıkarıldı)

2. Kontrol Çubuğunu açmak için Kontrolleri  ikonuna tıklayın.

3. Kontrol Çubuğundaki Start (Başlat) tuşuna basın.

   Statik Ayar rutini tamamlandığında, P70 [Autotune] 0 "Ready" (Hazır) olarak değişir.

Dönüş Yönünün Doğrulanması

1. Vincin doğru yönde döndüğünden emin olmak için bir Yön Testi gerçekleştirin.

I/O Modülü Parametresi (Port *n*)	Ayar
P164 [DI Run Forward]	Port Numarası, P1 [Dig In Sts], Bit *n* (Run Fwd Input)
P165 [DI Run Reverse]	Port Numarası, P1 [Dig In Sts], Bit *n* (Run Rev Input)

ÖNEMLİ Bu noktada vinç, vinç kontrol ünitesi ile başlatılabilir.

Sürücü Parametresi	Ayar
P545 [Spd Ref A Sel]	Port 0, P571 [Preset Speed 1]
P571 [Preset Speed 1]	15 Hz (Yön testi için düşük hıza ayarlayın.)
P535 [Accel Time 1]	2.00 Secs (Saniye)
P537 [Decel Time 1]	2.00 Secs (Saniye)

I/O Modülü Parametresi (Port X)	Ayar
P10 [R00 Sel]	Port 0, P935 [Drive Status 1], Bit 16 "Running" (Çalışıyor)

ÖNEMLİ Bu noktada, sürücü çalışır durumdayken mekanik fren açılacaktır.

2. Vinci, vinç kontrol ünitesi ile çalıştırın ve yönün doğru olduğunu doğrulayın.

   Eğer vinç yönü doğru değilse, motor yönünü değiştirin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P40 [Mtr Options Cnfgl]	Bit 4 "Mtr Lead Rev" = 1 (Geri)

   Vinci, vinç kontrol ünitesi ile çalıştırın ve yönün o anda doğru olduğunu doğrulayın.

   Vinç halkasını her iki yönde de yeterli harekete imkan tanıyacak bir pozisyona getirin.

Dönme Ayarı

Dönme Ayarı rutini sırasında, motor komut verilen yönde 20 saniye çalışacaktır. Dönme Ayarı rutini motorun bir dişli kutusuna, kablo makarasına veya bir kablo ve kancaya bağlı olması gibi yüksüz veya hafif yüklü bir durumda yürütülecektir.

ÖNEMLİ Bir uç kısma gelme durumunun gerçekleşme ihtimali varsa Dönme Ayarı rutininin durdurulabileceğinden emin olun.

Eğer motor bir yüke bağlıysa, Dönme Ayarı sıralamasının tamamlanması için yeterli mesafe bulunup bulunmadığını belirleyin. Gerekirse, ters yönde daha fazla hareket için vinç kancasını üst veya alta doğru çalıştırın.

Eğer Dönme Ayarı rutini motor yükü nedeniyle başarısız olursa, Statik Ayar rutinini yeniden çalıştırın ve bu rutini atlayın.

1. Dönme Ayarı parametre ayarlarını girin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P70 [Autotune]	3 "Rotate Tune" (Dönme Ayarı)
P520 [Max Fwd Speed]	Otomatik ayar sırasında kullanılan ileri hız limiti. %70 P27 [Motor NP Hertz] minimum.
P521 [Max Rev Speed]	Otomatik ayar sırasında kullanılan geri hız limiti. %70 P27 [Motor NP Hertz] minimum.
Enkoder Modülü Parametresi (Port X)	**Ayar**
P10 [R00 Sel]	Port 0, P935 [Drive Status 1], Bit 1 "Active" (Aktif)

2. Kontrol Çubuğundaki Start (Başlat) tuşuna basın.

   Dönme Ayarı rutini tamamlandığında, P70 [Autotune] 0 "Ready" (Hazır) olarak değişir.

   P73 [IR Voltage Drop], P74 [Ixo Voltage Drop] ve P75 [Flux Current Ref] içerisindeki ayar sonuçlarını kontrol edin.

Atalet Ayarı

Atalet Ayarı rutini P71 [Autotune Torque] kullanılarak sistemi (yüklü) nominal hıza getirmek için gereken zamanı ölçer. Test hızı P520 [Max Fwd Speed] ve P521 [Max Rev Speed] azaltılarak sınırlandırılabilir. En hızlı test yüksek bir değere ayarlanmış P71 [Autotune Torque] ve düşük bir değere ayarlanmış P520 [Max Fwd Speed] ve P521 [Max Rev Speed] ile elde edilir.

Vinç uygulamalarında yük değişken olduğundan, Atalet Ayarının sonucu sadece tek bir koşula bağlı değildir.

Adım 8 ayar değerlerinin manuel olarak ayarlanmasını açıklar.

ÖNEMLİ Bir uç kısma gelme durumunun gerçekleşme ihtimali varsa Atalet Ayarı rutininin durdurulabileceğinden emin olun.

1. Atalet Ayarı parametre ayarlarını girin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P70 [Autotune]	4 "Inertia Tune" (Atalet Ayarı)

2. Kontrol Çubuğundaki Start (Başlat) tuşuna basın.

   Dönme Ayarı rutini tamamlandığında, P70 [Autotune] 0 "Ready" (Hazır) olarak değişir.

   P76 [Total Inertia] içerisindeki ayar sonuçlarını kontrol edin.

3. Minimum hızı ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P522 [Min Fwd Speed]	2 x Motorun Kayma Frekansı. (Motor etiketinden.)
P523 [Min Rev Speed]	2 x Motorun Kayma Frekansı. (Motor etiketinden.)

4. Maksimum hız limitlerini ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P520 [Max Fwd Speed]	Normal çalışma sırasında kullanılan ileri hız limiti. Nominal motor frekansından fazla değil.
P521 [Max Rev Speed]	Normal çalışma sırasında kullanılan geri hız limiti. Nominal motor frekansından fazla değil.

5. Dijital giriş fonksiyonlarını ayarlayın.

   Hız Seçim Girişleri

Sürücü Parametresi	Ayar
P173…175 [DI Speed Sel *n*]	I/O Port Numarası, P1 [Dig In Sts], Bit *n*

   Hata Silme Girişi

Sürücü Parametresi	Ayar
P156 [DI Clear Fault]	I/O Port Numarası, P1 [Dig In Sts], Bit *n*

6. Hız referansını ayarlayın.

   Kullanılan Hız Seçim girişlerine göre program ön ayar hızları.

Giriş Durumu (1 = Giriş Devrede)			Otomatik Referans Kaynağı
DI Speed Sel 2	DI Speed Sel 1	DI Speed Sel 0	
0	0	0	Referans A
0	0	1	Referans A
0	1	0	Referans B
0	1	1	Preset Speed 3
1	0	0	Preset Speed 4
1	0	1	Preset Speed 5
1	1	0	Preset Speed 6
1	1	1	Preset Speed 7

I/O Modülü Parametresi (Port X)	Ayar
P10 [RO0 Sel]	Port 0, P935 [Drive Status 1], Bit 16 "Running" (Çalışıyor)

7. Vinci, vinç kontrol ünitesi ile çalıştırın.

   P930'u [Speed Ref Source] kontrol ederek hız referanslarını doğrulayın.

8. Hız döngüsü ayarını yapın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P636 [Speed Reg BW]	20 R/S Hız regülatörünün nasıl tepki vereceğini tanımlar. Kp ve Ki kazançlarını hesaplamak için kullanılır.
P76 [Total Inertia]	1.5 Secs (Saniye) Bu değer, Hız regülatörünün tepkisine göre artırılabilir veya azaltılabilir.

P645 [Speed Reg Kp] = P636 [Speed Reg BW] x P76 [Total Inertia] = BW x J (Inertia)

Tork Onayı

Aşağıdaki adımları verilen sıraya göre dikkatli bir şekilde gerçekleştirin.

1. Tork Onayı parametre ayarını girin.

I/O Modülü Parametresi (Port X)	Ayar
P10 [RO0 Sel]	0.00 (Disabled)
P6 [Dig Out Invert]	Bit 0 "Relay Out 0" = 1 (Çıkış Ters Çevrilir)
P10 [RO0 Sel]	Port 0, P1103 [Trq Prove Status], Bit 4 "Brake Set" (Fren Ayarı) = 1

Sürücü Parametresi	Ayar
P1100 [Trq Prove Cfg]	Bit 0 "TP Enable" (TP Devreye Al) = 1 Bit 1 "Encoderless" (Enkodersiz) = 1 Bit 5 "BrkSlipEncls" (Fren Kayma Enkodersiz) = 1

ÖNEMLİ Tork Onayı devreye alındığında sürücü sayfa 345 sayfasında açıklanan şekilde alarm durumundadır. Dikkat bildirimini dikkatli bir şekilde okuyun ve istenen parametreyi ayarlayarak onaylayın.

2. Hız sapmasını ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P1105 [Speed Dev Band]	10 Hz

Sistem ayarlandığında bu ayar azaltılabilir. Bu değer ne kadar düşük olursa koruma da o kadar hızlı olur.

3. Hız sapma seviyesini ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P1106 [SpdBand Intgrtr]	0.200 Secs (Saniye) (Varsayılan)

Sistem ayarlandığında bu ayar azaltılabilir. Bu değer ne kadar düşük olursa koruma da o kadar hızlı olur.

4. Fren float toleransını ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P1111 [Float Tolerance]	Motorun Kayma Frekansının 2 veya 3 katı.

Mekanik frenin enkodersiz modda ayarlanacağı seviyeyi ayarlar.

Ayar Tamamlandı

Sürücü şimdi ayarlanmıştır ve mekanik fren kontrolü için Tork Onayı etkinleştirilmiştir. Yük şimdi uygulanabilir.

Bu noktada hız döngüsü ayarını optimize etmek için DriveObserver kullanılabilir. X ekseni üzerinde 30 saniyelik bir zaman süresini kullanın

5. DriveObserver kullanılarak aşağıdaki yolları ayarlayın.

Sürücü Parametresi	Ayar
P3 [Mtr Vel Fdbk]	Minimum ve maksimum hız limitlerini seçer.
P594 [Ramped Spd Ref]	Minimum ve maksimum hız limitlerini seçer.
P7 [Output Current]	Akım limitini seçer.
P11 [DC Bus Volts]	Varsayılan değer.
P5 [Torque Cur Fdbk] (Opsiyonel)	Varsayılan değer.

   Tam yük altında vinci yukarı ve aşağı yönde çalıştırın. Gerekirse ivmelenme ve yavaşlama hızlarını ayarlayın.

Arıza Bulma

Sürücünün devreye alınması sırasında genel olarak aşağıdaki hatalar oluşur.

F4 "Undervoltage" (Düşük Voltaj)

- Eğer şebeke beslemesi mevcutsa, P461'daki [UnderVltg Level] düşük voltaj seviyesini azaltın.

F5 "Overvoltage" (Yüksek Voltaj)

- Vinci çalıştırırken DC Bara voltajını izleyin. Yük indirilirken DC bara voltajı 750 VDC ile sınırlandırılmalıdır.
- Harici direncin doğru bir şekilde bağlanmış/kablolanmış olduğunu doğrulayın
- Nokta 1'de belirtilen parametre ayarlarını doğrulayın.
- P935 Sürücü Durumu 1 için bit 20 DB active (DB aktif) değerini izleyin. Bu bit dinamik frenleme modülü aktif olduğunda açılacaktır.

F20 "TrqProve Spd Band" (Hız sapması hatası)

- Bu hata sadece TorqProve devreye alındığında aktiftir.
- Hız döngüsü ayarı doğru değil. P636 [Speed Reg BW] veya P76'yı [Total Inertia] kontrol edin. Eğer değerler çok yüksekse regülatör dengesiz duruma gelecektir.
- P3 [Mtr Vel Fdbk] mümkün olduğunda P594'ü [Ramped Spd Ref] takip etmelidir.
- Sürücü akım limitine gelmektedir. Sürücünün boyutu küçüktür veya ivmelenme/yavaşlama çok hızlı ayarlanmıştır.
- Fren açılmıyor. Arızalı fren düzelticisi olup olmadığını kontrol edin.

Daha fazla hata bilgisi için Bölüm 6'e bakınız.

Pompa Kapatma Fonksiyonu

Genel Bakış

Pompa Kapatma fonksiyonu, motordan gelen tork geri beslemesi dayanarak otomatik olarak atbaşı pompanın hızını değiştirmek ya da pompayı kapatmak için kullanılır. Bu, kuyu üretimini en üst düzeye çıkarmak ve mekanik aşınmayı azaltmak açısından yararlıdır.

Pompa Kapatma, P1187 [Pump Off Config] tarafından seçilen iki yoldan biri ile tespit edilebilir.

- İniş Stroku Torku yöntemi: Ayar 0 "Automatic" ya da 1 "Position"
  Atbaşı pompa iniş stroku torku, tespit edilen bir dalga formuna dayanır.
- Döngü Torku yöntemi: Ayar 2 "Cycle"
  Atbaşı pompa iniş stroku torku, bir tam pompa stroku döngüsüne dayanır.

Ayar

Pompa Kapatma özelliğini kullanmak için, sürücünün flux vector (FV) kontrol modunda çalışması gereklidir. Bu mod, motor etiket verilerinin girilmesini ve bir motor otomatik ayar rutininin tamamlanmasını gerektirir. Dişli kutusu oranı ve kasnak büyüklüğü verileri de gereklidir.

Pompa kapatma kontrolü, sürücü ilk çalıştırıldığında ya da sabit bir ayar noktasından oluşturulan bir tork taban çizgisi kullanmak üzere ayarlanabilir. Sabit ayar noktası, sürücünün kuyu koşulları nedeniyle bir örnek dalga formu tespit edememesi durumunda faydalıdır. Sürücü, bir pompa kapalı durumu olabilecek bir duruma dayanarak yeni bir ayar noktası oluşturmayacaktır.

İniş stroku torku, sistemdeki kayma nedeniyle bazı kuyularda pozisyon değiştirebilir. Bu durumlarda, tork dalga formunun tepe ve çukur noktaları, pozisyon tekrar bağlanmanın düzgün çalışmayacağı kadar hareket edebilir. Bu, pozisyon erken sıfırlanmaya devam edeceğinden pozisyon test noktasında görülebilir. Bu pompalar üzerinde çalışmak için, bir döngü boyunca olan tork dalga formunun ortalaması alınır.

Motor ve Pompa Verilerinin Toplanması

Listelenen motor etiket ve pompa verilerini tabloya girin.

Motor Verisi		
Motor Etiket Voltajı		V
Motor Etiket FLA		A
Motor Etiket Hertz		Hz
Motor Etiket dev/dak		dev/dak
Motor Etiket Voltajı		Hp
Motor Kutupları		Kutup
Pompa Verileri		
Dişli Kutusu Kasnağı Çapı		inç
Dişli Kutusu Oranı		:
Dişli Kutusu Sınıflandırması		Kin#
Motor Kasnağı Çapı		inç

Motor Verilerinin Girilmesi

Yukarıdan motor verilerini girin ve parametre ayarlarını yapın.

Parametre	Ayar
Parametre Erişim Seviyesi	
P301 [Access Level]	2 "Expert"
Motor İsim Plakası Verisi	
P25 [Motor NP Volts]	Motor etiket voltajı.
P26 [Motor NP Amps]	Motor etiket akımı.
P27 [Motor NP Hertz]	Motor etiket frekansı.
P28 [Motor NP RPM]	Motor etiket hızı.
P29 [Mtr NP Pwr Units]	0 "BG" veya 1 "kW"
P30 [Motor NP Power]	Motor etiket gücü.
P31 [Motor Poles]	Motor kutup sayısı.
Motor Kontrolü	
P35 [Motor Ctrl Mode]	3 "Endüksiyon FV"

Motor Ayar Rutininin Çalıştırılması

Bu noktada, sürücü motor için ayarlanabilir. Otomatik ayar rutinlerine doğrudan ya da Başlat (Start Up) menüsü yoluyla erişilebilir.

Ayar sırasında, motorun atbaşı pompadan ayrılması ve bir Dönüş Ayarı rutini gerçekleştirilmesi tercih edilir. Bu mümkün değilse, bir Statik Ayar rutini gerçekleştirin.

DİKKAT: Bu prosedür sırasında motorun istenmeyen bir yönde dönmesi gerçekleşebilir. Yaralanma ve/veya ekipman hasarına karşı önlem almak için devam etmeden önce motorun yükten ayrılması önerilir.

Otomatik Ayara Doğrudan Erişim

1. Motoru kesintili çalıştırarak (jogging) motorun ileri yönde döndüğünü doğrulayın. Dönüş yönü, mile dönük olduğunuzda saat yönünde olmalıdır. Gerekiyorsa, aşağıdaki yöntemlerden birini kullanarak dönüş yönünü düzeltin.
   a. Herhangi iki motor ucunun yerini değiştirin. Bu yöntem, daha sonra karışıklık olmasını önlemek için önerilir.
   b. Sürücü aygıt yazılımını yapılandırarak motor yönünü değiştirin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P40 [Mtr Options Cfg]	Bit 4 "Mtr Lead Rev" = 1 (Geri)

2. Yön tespit edildiğinde, Dönüş Ayarı parametresi ayarını girin.

Sürücü Parametresi	Ayar
P70 [Autotune]	3 "Rotate Tune" (Dönme Ayarı)

3. Başlat'a basın ve sürücünün Otomatik Ayar rutinini tamamlamasına izin verin.

Tamamlandığında, motor artık atbaşı pompaya bağlanabilir.

Otomatik Ayara Başlat (Start Up) Menüsü Yoluyla Erişim

1. Operatör Arayüzü modülünü (HIM) kullanarak, Başlat (Start Up) sekmesine gitmek için  (Folders) (Klasörler) tuşuna basın.
2. Genel Başlatma (General Startup) seçeneğini seçin ve istendiğinde, soruları yanıtlayın.

Tamamlandığında, motor atbaşı pompaya bağlanabilir.

Pompa Verilerinin Girilmesi

Pompa verilerini girin ve parametre ayarlarını yapın.

Parametre	Ayar
Atbaşı Pompa	
P1178 [Motor Sheave]	İnç cinsinden çap.
P1179 [OilWell Pump Cfg]	1 "Pump Jack"
P1181 [Gearbox Limit]	P1182 [Gearbox Rating] parametresinin yüzdesi
P1182 [Gearbox Rating]	İsim plakası dişli kutusu gücü.
P1183 [Gearbox Ratio]	Etiket dişli oranı.
P1184 [Gearbox Sheave]	İnç cinsinden çap.
Pompa Kapatma	
P1187 [Pump Off Config]	0 "Automatic" (Otomatik) (Varsayılan)
P1189 [Pump Off Action]	Tercih edilen işlemi seçin.
P1190 [Pump Off Control]	0 "Disable" (Devre Dışı) (Varsayılan)

İstenen Bara Regülasyon Verilerinin Girilmesi

Aşağıdaki parametre ayarlarında, bir dinamik fren direnci kullanıldığı varsayılmıştır.

Parametre	Ayar
Frenleme Özellikleri	
P372 [Bus Reg Mode A]	2 "Dyn Brake" (Dinamik Frenleme Modülü) (1)
P382 [DB Resistor Type]	1 "Harici"
P383 [DB Ext Ohms]	Performans tercihine bağlı olarak.
P384 [DB Ext Watts]	Performans tercihine bağlı olarak.
P385 [DB ExtPulseWatts]	Performans tercihine bağlı olarak.
Motor Aşırı Yük	
P409 [Dec Inhibit Actn]	0 "Ignore" (Yok Say)
Yük Limitleri	
P426 [Regen Power Lmt]	P671 [Neg Torque Limit] için hesaplanan değer ile eşleşecek şekilde ayarlayın, aşağıya bakın.

(1) Dinamik fren direnci kullanılmamışsa, P372 [Bus Reg Mode A] parametresini 1 "Adjust Freq" (Default) değerine ayarlayın. Hız, bara regülasyonu için gözden çıkarılacaktır ve P524 [Overspeed Limit] parametresinin ayarlanması gerekebilir.

Aşağıda listelenen pozitif ve negatif tork limitleri, enerjı verme sırasında hesaplanır ve sürücü tarafından girilir.

- P670 [Pos Torque Limit], motor parametreleri kullanılarak hesaplanır.
- P671 [Neg Torque Limit], dinamik fren direnci ohmik direnci ve motorun nominal torku kullanılarak hesaplanır. Bir dinamik fren direnci kullanılmadıysa, varsayılan negatif tork limiti kullanılır.

Dinamik frenleme modülü performansını en üst düzeye çıkarmak için, P426 [Regen Power Lmt] parametresini P671 [Neg Torque Limit] parametresindeki değer ile eşleşecek şekilde değiştirin.

Pompa Döngüsü Torkunun Kaydedilmesi

1. Kuyunun dolu olduğunu doğrulayın.
2. Bir komut hızı girin.
3. Atbaşı Pompayı HIM'den başlatın.
4. P1192 [Pump Cycle Store] parametresini opsiyon 1 "Enable" (Devreye Al) olarak ayarlayın.

   Pompa Kapatma özelliği bir atbaşı pompa torku örnek dalga formu tespit ederse, dalga formu kaydedilir ve parametre 0 "Disabled" (Devre Dışı) değerine sıfırlanır.

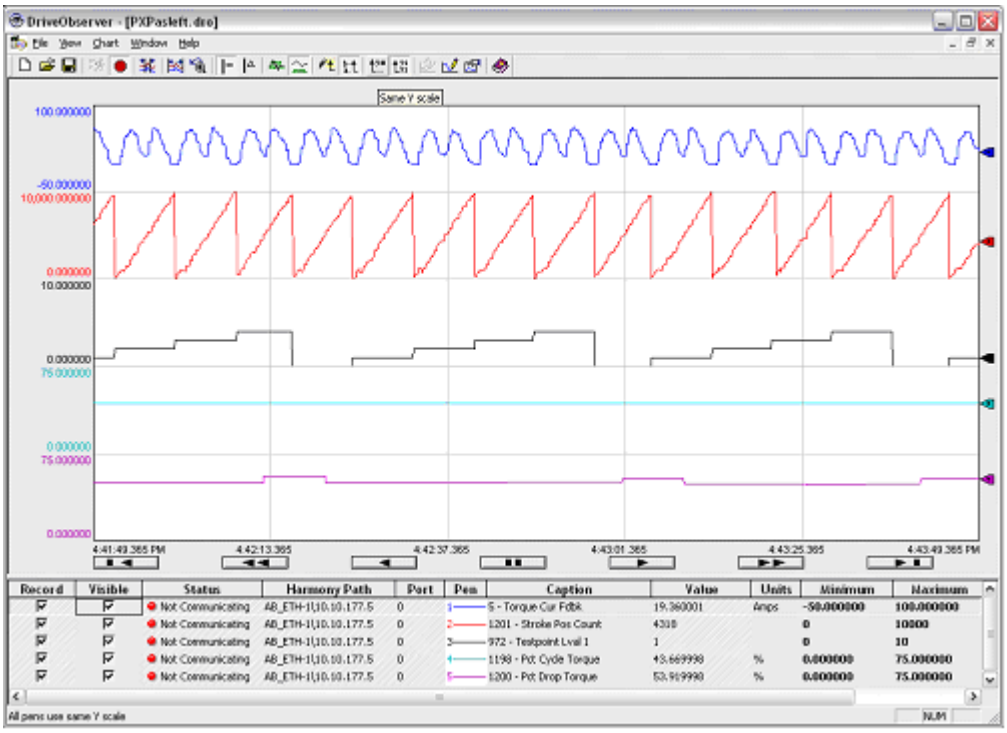
   Bu parametre 0 "Disabled" (Devre Dışı) değerine sıfırlanmazsa, P1187 [Pump Off Config] parametresini opsiyon 2 "Cycle" (Döngü) değerine ayarlayın. Bu modda, orijinal pompa kapatma tespitinde iniş stroku torkunun kullanıldığı gibi, tam döngü torku kullanılır. Bu modda strok üst konumunun ayarlanması gerekli değildir.

Pompa Strok Pozisyonunun Başlatılması

1. P1193 [Set Top ofStroke] parametresini 1 "Enable" (Devreye Al) opsiyonunu ayarlayın.

   Herhangi bir haberleşme gecikmesini önlemek için bir Operatör Arayüzü Modülü (HIM) kullanın.
2. Atbaşını gözünüzle üst pozisyonda gördüğünüzde enter'a basın. Bu, strok pozisyonunu kaydedilmiş pompa döngüsü torkuna ayarlayacaktır.
3. Sürücüyü durdurun.
4. DriveObserver programını aşağıdaki parametreler ile ayarlayın.
   - P5 [Torque Cur Fdbk]
   - P972 [Testpoint Lval]
   - P1198 [Pct Cycle Torque]
   - P1200 [Pct Drop Torque]
   - P1201 [Stroke Pos Count]

Şekil 2 – DriveObserver Ayarları



P970 [Testpoint Sel 1] parametresinin değeri, P972 [Testpoint Lval 1] parametresinden alınır.

5. P970 [Testpoint Sel 1] parametresini 2043'e ayarlayın. Bu, döngü sayımıdır.

Pompa Kapalı Özelliğinin Başlatılması

1. P1190 [Pump Off Control] parametresini 1 "Baseline Set" (Taban Çizgisi Ayar) opsiyonuna ayarlayın.
2. Kuyu dolu iken sürücüyü çalıştırın.

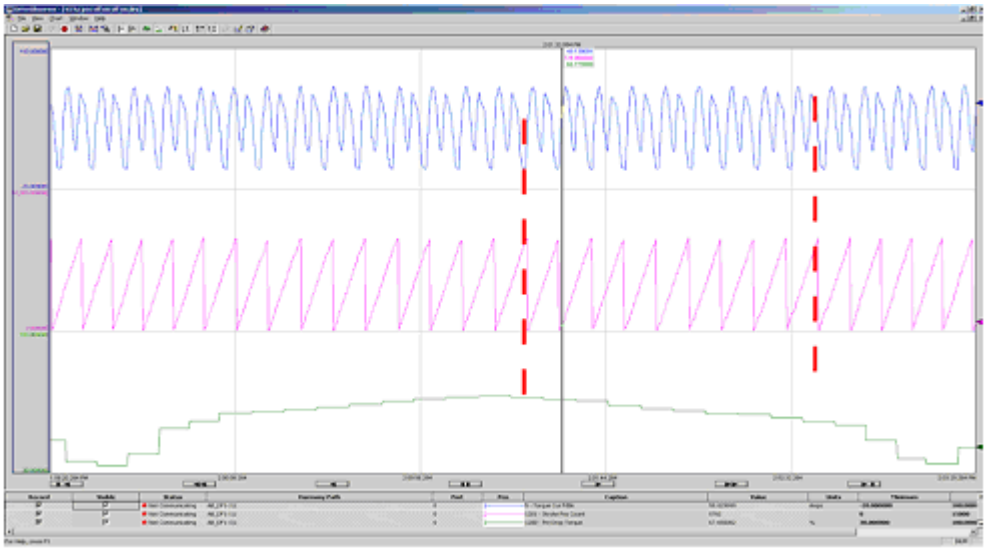
   Şekil 2'tekilere benzer dalga formları görmeniz gereklidir. Atbaşı Pompayı izleyin ve Pompa Kapatma İşlemini doğrulayın.

Hassas Ayar

P1195 [Pump Off Level], P1196 [Pump Off Speed] ve P1197 [Pump Off Time] parametrelerinin tümü, kuyunun verimliliğine katkıda bulunur ve ayarlanmaları gereklidir. Daha fazla bilgi için, Bölüm 3'deki parametre açıklamalarını okuyun.

Pozisyon ara sıra tork imzasına göre sapmaya başlar. Bu durum meydana gelirse, P1188 [Pump Off Setup] Bit 1 "Pos Offset" değerini 1'e ayarlayın. Bunun Şekil 3 nasıl görüneceğini görmek için 'e bakın.

Şekil 3 – Sapmanın Düzeltilmesi



Pozisyonun torka göre nasıl kaydığına ve iniş stroku torku olarak dalga formunun farklı bir kısmının ortalamasının alınmasına neden olduğuna dikkat edin. Bu, yanlış bir pompa kapatma durumu ile sonuçlanacaktır. Pozisyon ofset bit'inin ayarlanması, bu durumu düzeltecektir.

Uyku Modu

P1189 [Pump Off Action] parametresi 1 "Always Stop", 2 "Stop After 1" ya da 3 "Stop After 2" olarak ayarlanırsa, Uyku Uyanma fonksiyonunun yapılandırılması gereklidir. Aşağıdaki parametreleri ayarlayın.

Parametre	Ayar
Başlatma Özellikleri	
P350 [Sleep Wake Mode]	1 "Direct" (Devrede)
P351 [SleepWake RefSel]	1207 (Numeric Edit sekmesi yoluyla girilir.)
P355 [Wake Time]	İstenen tekrar başlatma süresi (maksimum 64800 saniye).

Pompa Kapatma Kontrol Ana Hatları

Otomatik/Pozisyon Taban Çizgisi Ayarı

Aşağıda, PowerFlex 753'te ilk Pompa Kapatma kontrolünün nasıl yapılandırıldığı ana hatlarıyla verilmektedir. Bu, varsayılan yapılandırmadır; P1187 [Pump Off Config] parametresi 0 "Automatic" ya da 1 "Position" değerine ve P1190 [Pump Off Control] parametresi 1 "Baseline Set" değerine ayarlanmış olarak iniş stroku torku kullanılmaktadır.

Taban Hız Komutunun Ayarlanması

Kuyu özelliklerine bağlı olarak, çoğu zaman istenen pompa performansının elde edilmesini sağlayacak olan bir komut verilen hız ayarı seçilir. Ardından, koşullar geçici olarak değiştiğinde kabul edilebilir bir pompa performansı sağlamak için pompa kapatma kontrolü ayarlanır.

1. Pompa Kapatma kontrolü, sürücünün "At Speed" değerinde olmasını gerektirir. Bu işletim koşulunu doğrulamak için P935 [Drive Status 1] Bit 8'i kontrol edin.
2. P935 [Drive Status 1] Bit 8 "At Speed" = 1 olduğunda, dahili atbaşı pompa 'at speed' bit'i ayarlanır ve mevcut hız komutu kaydedilir.
3. Daha sonraki on iniş stroku torku örneklenir ve toplanır.
4. İniş stroku torklarının ortalaması, mevcut hız için taban çizgisi olarak kaydedilir.
5. P1191 [Pump Off Status] Bit 6 "Pump Stable" = 1.

   Bit 6 = 0 olduğunda, sürücü yeni bir taban çizgisi torkunun ortalamasını almaktadır.
6. Atbaşı pompa, normal koşullar altında çalışmaktadır.
7. Normal koşullar altında çalışırken, bir pompa kapatma durumu olup olmadığını kontrol etmek için her beşinci strok, taban çizgisi değeri ile karşılaştırılır. Strok sayımı, TP 2043 test noktasında izlenebilir.

   #### İniş Stroku Torkunda Değişim

   Eğer iniş stroku torku örneği, taban çizgisinden P1195 [Pump Off Level] parametresinde ayarlanmış yüzde oranında daha az ya da daha fazlaysa, P1191 [Pump Off Status] Bit 5 "PumpOff Alarm" = 1 olur ve sürücü ikinci bir örnek için bekler.

   Eğer ikinci örnek de taban çizgisinden P1195 [Pump Off Level] parametresinde ayarlanmış yüzde oranında daha az ya da daha fazlaysa, bir Pompa Kapatma durumu tespit edilir.

   #### Düşük Hızda Çalışma

   Bir Pompa Kapatma durumu mevcut olduğunda ve P1189 [Pump Off Action] parametresi 0 "Change Speed" değerine ayarlanmış olduğunda, komut verilen hız, P1196 [Pump Off Speed] parametresinde ayarlanmış hız oranında düşürülür.

   Düşük Hız = Komut Verilen Hız – (Komut Verilen Hız x P1196)

8. Düşük hıza erişildiğinde, P935 [Drive Status 1] Bit 8 "At Speed" = 1, sonraki on iniş stroku torku örneklenir ve toplanır.
9. İniş stroku torklarının ortalaması, yeni hız için taban çizgisi olarak kaydedilir. P1191 [Pump Off Status] Bit 6 "Pump Stable" sıfırlanır.
10. Atbaşı pompa, P1197 [Pump Off Time] parametresinde ayarlanmış süre boyunca düşük hızda çalışır, ardından atbaşı pompa yeniden taban hız komutunda pompalama yapmaya başlar. (bu sıralamada Adım 6.)

    P1189 [Pump Off Action] parametresi 3 "Stop After 2" değerine ayarlandıysa, Adım 11'e geçin.

    Taban hız komutu operatör tarafından her değiştirildiğinde, proses bu sıralamadaki Adım 1'den baştan başlar. Bu, bir pompa kapatma durumu tespit edildiğinde P1189 [Pump Off Action] tarafından tetiklenen hız değişiklikleri için geçerli değildir.
11. İlk düşük Pompa Kapatma Hızında çalışırken, her beşinci strok bir pompa kapatma durumu için yeni taban çizgisi ile karşılaştırılır.

    İniş stroku torku örnekleri P1197 [Pump Off Time] parametresinde ayarlanmış süre boyunca sabit kalırsa, komut verilen hız orijinal taban hıza döner ve iniş stroku torku örnekleri orijinal taban çizgisi ile karşılaştırılır. (bu sıralamada Adım 6.)

    İniş stroku torku örneklerinden iki tanesi, yeni taban çizgisinden P1195 [Pump Off Level] parametresinde ayarlanmış yüzde oranında daha az ya da daha fazlaysa, Pompa Kapatma durumu devam etmektedir ve komut verilen hız, P1196 [Pump Off Speed] parametresinde ayarlanmış yüzde oranında ikinci kez düşürülür.
12. İkinci kez düşürülen hıza erişildiğinde, P935 [Drive Status 1] Bit 8 "At Speed" = 1, sonraki on iniş stroku torku örneklenir ve toplanır.
13. İniş stroku torklarının ortalaması, ikinci yeni hız için taban çizgisi olarak kaydedilir. P1191 [Pump Off Status] Bit 6 "Pump Stable" sıfırlanır.
14. Atbaşı pompa, P1197 [Pump Off Time] parametresinde ayarlanmış süre boyunca ikinci düşük hızda çalışır, ardından atbaşı pompa yeniden taban hız komutunda pompalama yapmaya başlar. (bu sıralamada Adım 6.)
15. İkinci düşük Pompa Kapatma Hızında çalışırken, her beşinci strok devam eden bir pompa kapatma durumu için ikinci yeni taban çizgisi ile karşılaştırılır.

    İniş stroku torku örnekleri P1197 [Pump Off Time] parametresinde ayarlanmış süre boyunca sabit kalırsa, komut verilen hız orijinal taban hıza döner ve iniş stroku torku örnekleri orijinal taban çizgisi ile karşılaştırılır. (bu sıralamada Adım 6.)

    İniş stroku torku örneklerinden iki tanesi, ikinci yeni taban çizgisinden P1195 [Pump Off Level] parametresinde ayarlanmış yüzde oranında daha az ya da daha fazlaysa, Pompa Kapatma durumu devam etmektedir ve Pompa, P353 [Sleep Time] parametresinde ayarlanmış süre boyunca durur.
16. P353 [Sleep Time] parametresindeki süre sonra erdiğinde, atbaşı pompa tekrar başlar ve normal koşullar altında çalışır. (bu sıralamada Adım 6.)

P1189 [Pump Off Action] parametresi 2 "Stop After 1" değerine ayarlanmış olduğunda, sürücü hız bir kez azaltıldıktan sonra P353 [Sleep Time] parametresinde ayarlanmış süre boyunca durur. (bu sıralamada Adım 11.)

P1189 [Pump Off Action] parametresi 1 "Always Stop" değerine ayarlanmış olduğunda, sürücü ilk kez bir Pompa Kapatma durumu tespit edildiğinde P353 [Sleep Time] parametresinde ayarlanmış süre boyunca durur. P353 [Sleep Time] parametresindeki süre sonra erdiğinde, atbaşı pompa tekrar başlar ve normal koşullar altında çalışır. (bu sıralamada Adım 6.)

P1192 [Pump Cycle Store] parametresi tekrar 0 "disable" değerine gelmediğinde, sürücü, bir taban çizgisi olarak kullanmak üzere bir atbaşı pompa torku örnek dalga formu tespit edememiştir. Kuyuyu çalıştırmak için sabit bir ayar noktası gerekecektir. Bir sonraki kısma bakın.

Döngü Torku Verisi Sabit Ayar Noktası

Aşağıda, PowerFlex 753'te ilk Pompa Kapatma kontrolünün nasıl yapılandırıldığı ana hatlarıyla verilmektedir. Bu yapılandırma, P1187 [Pump Off Config] parametresi 2 "Cycle" değerine ve P1190 [Pump Off Control] parametresi 2 "Fixed Setpt" değerine ayarlanmış olarak döngü torku verilerini kullanmaktadır.

1. Pompa Kapatma kontrolü, sürücünün "At Speed" değerinde olmasını gerektirir. Bu işletim koşulunu doğrulamak için P935 [Drive Status 1] Bit 8'i kontrol edin.
2. P935 [Drive Status 1] Bit 8 "At Speed" = 1 olduğunda, dahili atbaşı pompa 'at speed' bit'i ayarlanır ve mevcut hız komutu kaydedilir. Hız komutu değişene ya da sürücü durana dek artık 'At Speed' bit'ine bakılmaz.

   Pompanın uyum sağlamasına olanak vermek için sonraki üç strok kullanılır.
3. P1191 [Pump Off Status] Bit 6 "Pump Stable" = 1.
4. Atbaşı pompa, normal koşullar altında çalışmaktadır.
5. Normal koşullar altında çalışırken, bir pompa kapatma durumu olup olmadığını kontrol etmek için her beşinci strok, taban çizgisi değeri ile karşılaştırılır.

   İniş Stroku Torkunda Değişim

   Eğer iniş stroku torku örneği, taban çizgisinden P1195 [Pump Off Level] parametresinde ayarlanmış yüzde oranında daha az ya da daha fazlaysa, P1191 [Pump Off Status] Bit 5 "PumpOff Alarm" = 1 olur ve sürücü ikinci bir örnek için bekler.

   Eğer ikinci örnek de taban çizgisinden P1195 [Pump Off Level] parametresinde ayarlanmış yüzde oranında daha az ya da daha fazlaysa, bir Pompa Kapatma durumu tespit edilir.

Pompa Kapatma İşleminin Yürütülmesi

Bir Pompa Kapatma durumu mevcut olduğunda, sürücü P1189 [Pump Off Action] parametresinin ayarını izleyecektir. Proses bu sıralamadaki Adım 1'den baştan başlayarak pompanın uyum sağlamasına olanak vermek için beş stroka izin verir.

Taban hız komutu operatör tarafından her değiştirildiğinde, proses bu sıralamadaki Adım 1'den baştan başlar.

P1187 [Pump Off Config] parametresi 2 "Cycle" değerine ayarlandığında, pompa kapatma tespiti için tam strok torku kullanılır. Bir pozisyon oluşturmak için dişli oranını ve hız geri beslemesini kullanan ayrı bir pozisyon sayacı devreye alınır. Bunun işe yaraması için, dişli oranının doğru olarak ayarlanması gereklidir.

- Pozisyon, çıkış frekansına bağlı olarak her 2 ms'de bir artar. Tork, bir tampon ve bir sayaç artışına eklenir.
- Pozisyon sayacı 10.000'e ulaştığında, sayaç 0'a sıfırlanır. Döngü için ortalama torku oluşturmak amacıyla, tork tamponu sayaç değerine bölünür.
- Bu tork, tam döngü torkudur ve sonra, taban çizgisi ayar tespitinde iniş stroku torkunun kullanıldığı gibi kullanılır.

Tablo 1 – PowerFlex 753 Pompa Kapatma Test Noktaları

Test Noktası	Açıklama
TP 2031	Pompa Kapatmadaki Motor Torku
TP 2032	Pompa Kapatmadaki Strok Üst Konumu
TP 2033	Pompa Kapatmadaki POSITION1
TP 2034	Pompa Kapatmadaki POSITION2
TP 2035	Pompa Kapatmadaki POSITION3
TP 2036	Pompa Kapatmadaki POSITION4
TP 2037	Pompa Kapatmadaki POSITION5
TP 2038	Pompa Kapatmadaki Aktif Pozisyon
TP 2039	Pompa Kapatmadaki Pozisyon Durumu
TP 2040	Pompa Kapatmada pozisyon tespit için filtre torku
TP 2041	Pompa Kapatmadaki Atbaşı Pompa kontrol durumu
TP 2042	Pompa Kapatmadaki kontrol durumu için kullanılan Ort. Tork
TP 2043	Pompa Kapatmadaki döngü sayımı
TP 2044	Pompa Kapatmadaki alarm sayımı
TP 2045	Pompa Kapatmadaki Tepe Tork
TP 2046	Pompa Kapatmadaki Ofset Pozisyonu
TP 2047	Simülatör Tork Ref
TP 2048	Minimum Tork Pozisyonu
TP 2049	Aktif Pompa Kapatma Seviyesi
TP 2050	İniş Stroku Torku Entegratörü
TP 2051	Döngü modu için Tam Strok Pozisyonu
TP 2052	Pozisyon göstergesinde ayarlama

Tablo 2 – Parametre Listesi

No.	Görüntülenen Ad
1187	Pump Off Config
1188	Pompa Kapatma Ayarı
1189	Pompa Kapatma İşlemi
1190	Pompa Kapatma Kontrol
1191	Pompa Kapatma Durumu
1192	Pompa Döngüsü Kayıt
1193	Set Top ofStroke
1194	Torque Setpoint
1195	Pompa Kapatma Seviye
1196	Pompa Kapatma Hızı
1197	Pompa Kapatma Süresi
1198	Pct Cycle Torque
1199	Pct Lift Torque
1200	Pct Drop Torque
1201	Stroke Pos Count
1202	Stroke Per Min
1203	Pompa Kapatma Sayımı
1204	PumpOff SleepCnt
1205	Günlük Vuruş Sayısı

DeviceLogix Kullanımı

Giriş

DeviceLogix (DLX), PowerFlex 750-Serisi sürücülerde Port 14 içerisine yerleştirilmiş olan entegre bir komponenttir. Çıkışları kontrol etmek ve sürücü içerisinde durum bilgilerini lokal olarak yönetmek için kullanılır. Stand-alone veya denetim kontrolünü tamamlayıcı olarak görev yapabilir.

ÖNEMLİ Operatör Arayüzü (HIM) CopyCat fonksiyonu aşağıdaki aygıt yazılımı versiyonları ile çalışmaz.

- PowerFlex 753 aygıt yazılımı versiyonu 1.005
- PowerFlex 755 aygıt yazılımı versiyonu 1.009 veya 1.010.

PowerFlex 750-Serisi sürücüler için DeviceLogix programlama, sürücü yazılımının aşağıdaki versiyonları içerisinde bulunan DeviceLogix Editor komponenti ile gerçekleştirilir (ikonu):

Sürücü Yazılım Aracı	PowerFlex 755 v1.xx	PowerFlex 753 v1.xx, v5.xx PowerFlex 755 v2.xx…v5.xx	PowerFlex 753 v6.xx…v7.xx PowerFlex 755 v6.xx…v7.xx
DriveExplorer	v6.0**1** (ve üzeri)	v6.0**2** (ve üzeri)	v6.0**4** (ve üzeri)
DriveTools SP/DriveExecutive	v5.0**1** (ve üzeri)	v5.0**2** (ve üzeri)	v5.0**5** (ve üzeri)
DeviceLogix 5000 Sürücü Ek Profilleri	v2.0**1** (ve üzeri)	v2.0**2** (ve üzeri)	v4.0**2** (ve üzeri)
Connected Components Workbench	v1.0**2** (ve üzeri)	v1.0**2** (ve üzeri)	v1.0**2** (ve üzeri)

PowerFlex 750-Serisi sürücülerde DeviceLogix komponentini programlamak için sadece yukarıda listelenen yazılım araçları kullanılabilir. DeviceNet için RSNetWorx gibi diğer DeviceLogix Editor'leri kullanılamaz.

ÖNEMLİ PowerFlex 755 aygıt yazılımı versiyonları 1.009 veya 1.010 ile oluşturulan DeviceLogix projeleri aygıt yazılımı versiyonu 2.002 veya üzeri ile çalışmayabilir. Bu projelerin, sürücüye yüklenmeden önce bir editör (örneğin DriveExplorer veya DriveExecutive) içerisinde açılması ve ayarlanması gerekebilir.

Sürücü donanım yazılımı versiyonları arasındaki aşağıdaki özellik farklarını not ediniz:

	PowerFlex 755 v1.xx	PowerFlex 753 v1.xx PowerFlex 755 v2.xx
DeviceLogix Kütüphanesi	Versiyon 3	Versiyon 4
Maksimum fonksiyon bloğu sayısı	90	225
Kullanılan blok sayısına göre program güncelleme zamanı	5 ms (sabit): 1…45 blok 10 ms (sabit): 46…90 blok	5 ms (sabit): 1…45 blok 10 ms (sabit): 46…90 blok 15 ms (sabit): 91…135 blok 20 ms (sabit): 136…180 blok 25 ms (sabit): 181…225 blok

DeviceLogix kütüphanesi versiyonu 3 aşağıdaki yeni özellikleri sunmuştur:

- Analog talimatlar (hesaplama, matematik, karşılaştırma, vb.)
- Çoklu I/O devreye alma hattı cisim desteği
- Kes ve Yapıştır özelliği
- Ekran formatı saklama
- Online Yardım/Bit araç ipucu

DeviceLogix kütüphanesi versiyonu 4 aşağıdaki yeni özellikleri eklemiştir:

- Makro Blok talimatı – kullanıcı tarafından belirli görev(ler)i gerçekleştirmek için programlanan diğer fonksiyon bloklarını içeren özel bir fonksiyon bloğu elemanı
- PID talimatı

DeviceLogix kütüphanesi versiyonu 5 aşağıdaki yeni özellikleri eklemiştir:

- Fonksiyon blok ve ladder logic (merdiven mantığı) için kullanıcı tanımlı etiketler
- MOV ve RESET merdiven talimatları
- Seçilen talimatlar için çoklu Boolean çıkışları ve girişleri
- Fonksiyon Blok diyagram giriş/çıkış seçim iyileştirmeleri
- Geliştirilmiş proses sırası atama algoritması

Not: DeviceLogix kütüphanesi versiyonu 4'ün yeni özelliklerinden faydalanmak ve daha fazla sayıda fonksiyon bloğuna sahip olmak için PowerFlex 755 v1.xxx sürücülerin v2.xxx'e flash güncellemesi yapılabilir.

PowerFlex 750-Serisi DeviceLogix, program boyutuna ve I/O güncellemesi için gerekli olan süreye göre 5...25 ms tarama süresine imkan tanıyan uygulamalar için temel mantık özellikleri sunabilir. Hem ağ hem de stand-alone ortamlarda kullanılabilir. Ayrıca sürücüden bağımsız çalışabilir. Örneğin, sürücüde bir arıza olması halinde veya AC giriş gücü bağlantısının kesilmesi durumunda çalışmaya devam edebilir (PowerFlex 750-Serisi 24 VDC yardımcı güç besleme opsiyonu gereklidir, katalog numarası 20-750-APS).

Bir güç çevrimi sırasında DeviceLogix içerisinde veri saklama yoktur. Zamanlayıcı ve Sayaç akümülatörleri, hesaplama sonuçları, kilitli bit'ler, vb. silinecektir.

Parametreler

Bkz. sayfa 231 Entegre DeviceLogix parametre açıklamaları.

Fonksiyon Bloğu Kısımları

Aşağıdaki fonksiyon bloğu kısımları mevcuttur:

Bit ve Analog I/O[1]	
Proses	ALM TDG PID
Filtre	LPF
Seçim/Limit	SEL HLL
İstatistik	MAVE
Zamanlayıcı/Sayaç	TONR TOFR PULR CTU CTUD
Karşılaştır	MEQ EQU NEQ LES GRT LEQ GEQ
Hesapla/Mat	ADD SUB MUL DIV MOD SQR NEG ABS XPY
Taşı/Mantık	BAND BOR BXOR BNOT BNAND BNOR BXNOR SETD RSTD
Makro Blok	

[1] Bit ve Analog I/O, Fonksiyon Bloğu toplamına karşı sayılmazlar. Tüm diğer kısımlar her örnek bir Fonksiyon Bloğu olacak şekilde sayılacaktır.

DeviceLogix Editor, sürücü içerisinde lokal kontrol sağlamak için Fonksiyon Blokları'nın yapılandırılmasında grafik bir arayüz sağlar. DeviceLogix Editor yönlendirme ve programlama temelleri bu kılavuz içerisinde bulunmamaktadır. Ek bilgiler için DeviceLogix Kullanıcı Kılavuzu, yayın RA-UM003A'ya bakınız. Aşağıdaki RA Bilgi Kütüphanesi web sitesinde bulunabilir: http://www.rockwellautomation.com/literature.

Makro Bloklar

Kullanıcı tarafından üç adede kadar Makro Blok oluşturulabilir ve her biri 10 kez kullanılabilir. Bir Makro Blok oluşturulana kadar seçimler boş kalacaktır. Her Makro Blok ile ilişkilendirilen ikon metni de kullanıcı tarafından oluşturulur.

Bit ve Analog I/O Noktaları



Port 14 içerisindeki DeviceLogix kontrol cihazı, sürücü içerisindeki (hem sürücü hem de çevre birimi parametreleri) diğer portlarla etkileşim için (48) bit giriş, (48) bit çıkış, (24) analog giriş ve (17) analog çıkış kullanır (hem sürücü hem de çevre birimi parametreleri).

Bit Girişleri 

DeviceLogix programına mevcut bit girişleri içerisinde aşağıdakiler bulunur:

Bit Girişleri	Açıklama
(16) Donanım Boolean Girişi • DIP1 ile DIP 16 arası	Bunlar DeviceLogix Port 14 parametreleri P33 [DLX DIP 01] ile P48 [DLX DIP 16] ile ilişkilidir
(32) Ağ Boolean Girişi • Hazır, Aktif, Alarm, Arızalı, vb.	Bunlar sürücü için DeviceLogix Mantık Durum sözcüğü ile ilişkilidir. Mantık Durumu sözcük bitleri ile ilgili detaylar için sayfa 229'a bakınız.

Bit girişleri, sürücü içerisinde I/O opsiyon modülüne bağlanmış olan gerçek giriş cihazlarına (basma tuşları, harekete duyarlı göz, vb.) bağlanmak, sürücü durumunu izlemek veya bit ile numaralandırılmış bir parametreden bir bit okumak için kullanılır.

Bit Çıkışları 

DeviceLogix programından mevcut bit çıkışları içerisinde aşağıdakiler bulunur:

Bit Çıkışları	Açıklama
(16) Donanım Boolean Çıkışı • DOP1 ile DOP 16 arası	Bunlar DeviceLogix Port 14 parametre P51 [DLX DigOut Sts2] içerisindeki bit'lerle ilişkilidir
(32) Ağ Boolean Çıkışı • Durdur, Başlat, Jog1, Hataları Silme, vb.	Bunlar sürücü için DeviceLogix Mantık Komut sözcüğü ile ilişkilidir. Mantık Komutu sözcük bitleri ile ilgili detaylar için sayfa 229'a bakınız. Bu bit'ler DeviceLogix Port 14 parametre P50 [DLX DigOut Sts] içerisinden de izlenebilir.

Bit Çıkışları sürücü içerisinde I/O opsiyon modülüne bağlanmış olan gerçek giriş cihazlarına (pilot lambalar, röleler, vb.) bağlanmak, Logic Command bitleri ile sürücüyü doğrudan kontrol etmek veya bit ile numaralandırılmış bir parametreye bir bit yazmak için kullanılır.

Analog Girişler 

DeviceLogix programına mevcut analog girişler içerisinde aşağıdakiler bulunur:

Analog Girişler	Açıklama
(12) Donanım Analog Girişi • DLX Real InSP1 ile DLX Real InSP8 arası (Reel) • DLX DINT InSP1 ile DLX DINT InSP4 arası (DINT)	DLX programı giriş kullanımı için bilgisayar hafızası kayıtları.
(17) Ağ Analog Girişi • Ortak Geri Besleme (Reel) • DLX In 01 ile DLX In 14 arası (Reel) • DLX In 15 ile DLX In 16 arası (DINT)	Ortak Geri Besleme, sürücü için Geri Besleme sözcüğü ile ilişkilidir. DLX In'ler, DeviceLogix Port 14 parametreleri P17 [DLX In 01] ile Pr32 [DLX In 16] arası ile ilişkilidir
(7) Çeşitli Analog Giriş • Gerçek Zamanlı Saat verisi	Sürücüdeki Gerçek Zamanlı Saat'den Yıl, Ay, Gün, Haftanın Günü, Saat, Dakika ve Saniye

Analog Girişler, sürücü içerisinde I/O opsiyon modülüne bağlanmış olan gerçek giriş cihazlarına (sensör, potansiyometre, vb.) bağlanmak, sürücü Geri Beslemesini izlemek, gerçek zamanlı Saati veya bir sürücü/çevre birimi parametresini okumak için kullanılır.

Not: Donanım Analog Girişleri PowerFlex 753 ve v2.xxx (ve üzeri) PowerFlex 755 sürücüler için mevcuttur.

Analog Çıkışlar 

DeviceLogix programından mevcut analog çıkışlar içerisinde aşağıdakiler bulunur:

Analog Çıkışlar	Açıklama
(12) Donanım Analog Çıkışı • DLX Real OutSP1 ile DLX Real OutSP8 arası (Reel) • DLX DINT OutSP1 ile DLX DINT OutSP4 arası (DINT)	DLX programı çıkış kullanımı için bilgisayar hafızası kayıtları.
(17) Ağ Analog Çıkışları • Referans Komutu (Reel) • DLX Out 01 ile DLX Out 14 arası (Reel) • DLX Out 15 ile DLX Out 16 arası (DINT)	Referans Komutu, sürücü için Referans sözcüğü ile ilişkilidir. DLX Out'lar DeviceLogix Port 14 parametreleri P1 [DLX Out 01] ile Pr16 [DLX Out 16] arası ile ilişkilidir

Analog Çıkışlar, sürücü içerisinde I/O opsiyon modülüne bağlanmış olan gerçek çıkış cihazlarına (ölçüm paneli, valf, vb.) bağlanmak, sürücü için Referans'ı kontrol etmek veya bir sürücü/çevre birimi parametresi yazmak için kullanılır.

Not: Donanım Analog Çıkışları PowerFlex 753 ve v2.xxx (ve üzeri) PowerFlex 755 sürücüler için mevcuttur.

İpuçları

Veri tipleri

Farklı veri tiplerinin DeviceLogix Analog In/Out parametreleri tarafından desteklendiğini unutmayınız. Örneğin, P17 [DLX In 01] bir Reel parametredir, ancak P32 [DLX In 16] ise bir DINT'dir. Parametreye aynı tipte bir DLX In/Out atadığınızdan emin olun.

Fonksiyon Bloğu kısımları da farklı veri tiplerini destekler. Fonksiyon Bloğu özelliklerini görüntülemek için her kısmın sağ üst köşesinde bulunan Özellikler

Tuşu  üzerine tıklayın. Fonksiyon Veri Tipi alanı desteklenen veri tiplerini görüntüler. Eğer Reel DLX In'ler DINT için yapılandırılmış olan bir Fonksiyon Bloğu kısmı ile kullanılırsa (genel varsayılan), kesirli kısım gösterilmeyecektir.

PowerFlex 755 v1.xxx Donanım Yazılımı Veri Bağlantıları ve dahili DeviceLogix bilgisayar hafızası kayıtları (P54…P81)

DLX In'ler ve DLX Out'lar Veri Bağlantılarıdır ve Port 13 Entegre Ethernet/IP içerisinde bir Veri bağlantısı gibi birbirlerine veya başka bir Veri Bağlantısına doğrudan eşleştirilemezler. Verileri, Veri Bağlantıları arasında aktarmak için DeviceLogix dahili bilgisayar hafızası kayıtlarını kullanın.

Örnek 1 – Ağdan veri okunması

Ağdan bir değerin DLX Real SP 1'e girişi yapılır.

N:P.P#	Name	Value
[11: 13.1]	DL From Net 01	Port 14: DLX Real SP1

DLX Real SP1, DLX In 01 tarafından okunur ve artık DeviceLogix programı içerisinde bir Analog Giriş olarak kullanılabilir.

N:P.P#	Name	Value
[11: 14.17]	DLX In 01	Port 14: DLX Real SP1

DLX Real SP1, iki Veri Bağlantısının birlikte çalışmasına imkan tanıyan bir ara kayıttır.

Örnek 2 – Ağa veri yazılması

DeviceLogix programı, DLX Real SP2 üzerine yazılan DLX Out 01 içerisinde bir Analog Çıkışı kontrol eder.

N:P.P#	Name	Value
[11: 14.1]	DLX Out 01	Port 14: DLX Real SP2

DLX Real SP2 değeri ağa çıkış olarak verilir.

N:P.P#	Name	Value
[11: 13.17]	DL To Net 01	Port 14: DLX Real SP2

DLX Real SP2, iki Veri Bağlantısının birlikte çalışmasına imkan tanıyan bir ara kayıttır.

PowerFlex 753 (tümü) ve PowerFlex 755 v2.xxx (ve üzeri) Veri Bağlantıları ve dahili DeviceLogix bilgisayar hafızası kayıtları (P82…P105)

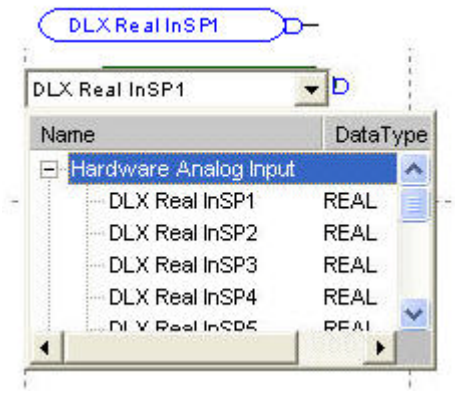
DLX In'ler ve DLX Out'lar Veri Bağlantılarıdır ve Port 13 Entegre Ethernet/IP içerisinde bir Veri bağlantısı gibi birbirlerine veya başka bir Veri Bağlantısına doğrudan eşleştirilemezler. PowerFlex 755 v1.xxx donanım yazılımı ile birlikte kullanılan aynı yöntem kullanılabilmesine rağmen, bir DeviceLogix Veri Bağlantısının kullanılmasına gerek duymayan daha etkin bir yöntem bulunmaktadır.

Örnek 1 – Ağdan veri okunması

Ağdan bir değerin DLX Real InSP1'e girişi yapılır.

Sürücü	Veri Bağlantısı	Değer
753	Port 0 P895 [Data In A1]	Port 14: DLX Real InSP1
755	Port 13 P1 [DL, Net 01'den]	

DLX Real InSP1 artık bir Donanım Analog Girişi olarak ve doğrudan bir Fonksiyon Bloğu ile birlikte kullanılabilir (bir DeviceLogix Veri Bağlantısı gerekmez).

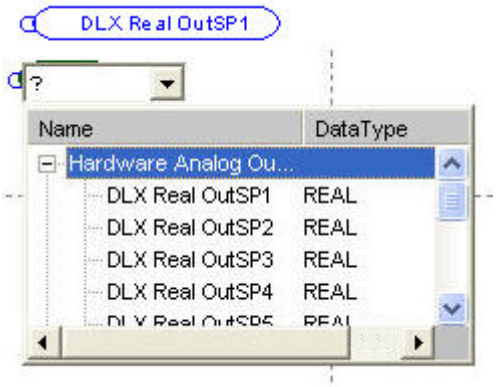


Örnek 2 – Ağa veri yazılması

DeviceLogix programı, DLX Real OutSP1 üzerine yazılan bir Analog Çıkış değerini kontrol eder.

Sürücü	Veri Bağlantısı	Değer
753	Port 0 P905 [Data Out A1]	Port 14: DLX Real OutSP1
755	Port 13 P17 [DL, Net 01'e]	

DLX Real OutSP1 artık bir Donanım Analog Çıkışı olarak ve doğrudan bir Fonksiyon Bloğu ile birlikte kullanılabilir (bir DeviceLogix Veri Bağlantısı gerekmez).



Program Örnekleri

Örnek 1: Seçici Switch Çalışması

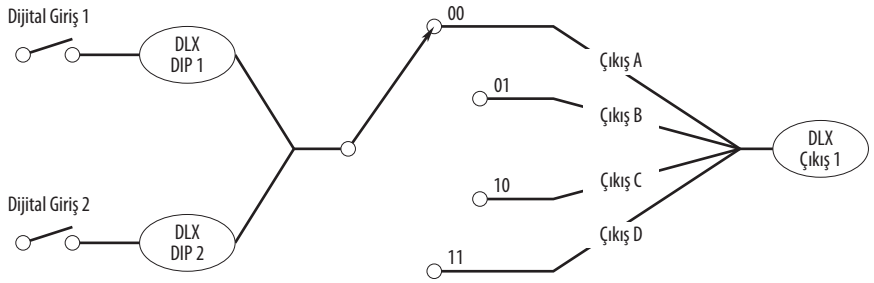
Bu örnek, seçici switch çalışmasının, PowerFlex 750-Serisi sürücülerde entegre DeviceLogix ile PowerFlex 700S içerisinde bulunan özelliğe benzer şekilde nasıl gerçekleştirilebileceğini göstermektedir. Bir seçici switch, birden fazla çıkış oluşturacak şekilde giriş kombinasyonları kullanılarak simüle edilmiştir. Sürücü içerisindeki dijital girişler, P571 [Preset Speed 1]'e birden fazla yapılandırılabilir ön ayar hızı çıkışı (75 Hz, 85 Hz, 95 Hz ve 105 Hz) vermek için kullanılır. 750-Serisi sürücüsünün Port 4'e kurulmuş bir I/O modülüne sahip olduğu varsayılır.

Aşağıdaki doğruluk tablosu 4 pozisyonlu bir seçici switch için girişleri ve çıkışları gösterir.

Girişler		Çıkışlar	
Giriş 1	Giriş 2	İkilik Giriş	Seçici Switch Çıkışı
0	0	0	Çıkış A
0	1	1	Çıkış B
1	0	2	Çıkış C
1	1	3	Çıkış D

Aşağıdaki Mantık Haritası, yukarıdaki çıkışların nasıl elde edildiğine dair üst seviyede bir açıklama içerir.

Şekil 4 – İki Girişli Dört Pozisyonlu Seçici Switch Mantık Haritası



Sürücü içerisindeki Ayrık Girişler, Girişler 1 ve Girişler 2 için kullanılır. Çıkış A, B, C ve D DeviceLogix Bilgisayar Hafızası Kayıtlarına bağlıdır. Bu, bu çıkışların değerlerinin değiştirilmesi için daha fazla esneklik sağlar.

Elde edilen çıkış bir parametreye bağlanabilir ve çoklu ön ayar hızı yapılandırması, noktadan noktaya pozisyonlama, vb. gibi sürücü uygulamalarını desteklemede kullanılabilir. Bu örnekte, Ön ayar Hız 1'i kontrol ediyor.

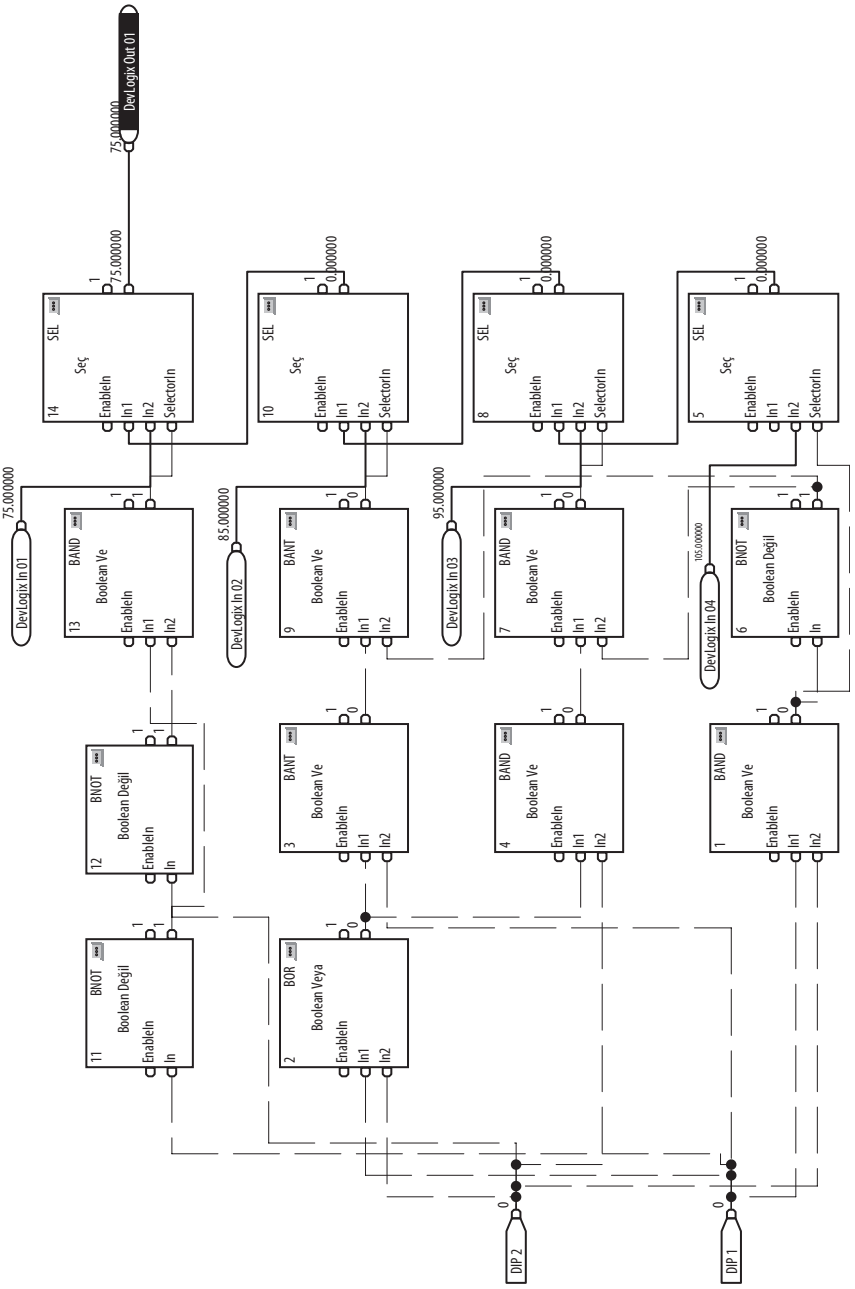
Parametre Yapılandırması

Bu örnek için aşağıdaki parametreler yapılandırılmıştır:

Port Parametre No.	Parametre	Değer	Açıklama
14.1	DLX Out 01	Port 0:Ön Ayar Hızı 1	
14.33	DLX DIP 1	Port 4: Dig In Status.Giriş 1	Seçici Switch'den Dijital giriş 1
14.34	DLX DIP 2	Port 4: Dig In Status.Giriş 2	Seçici Switch'den Dijital giriş 2
14.17	DLX In 01	Port 14: DLX Real SP1	Çıkış A
14.18	DLX In 02	Port 14: DLX Real SP2	Çıkış B
14.19	DLX In 03	Port 14: DLX Real SP3	Çıkış C
14.20	DLX In 04	Port 14: DLX Real SP4	Çıkış D
14.54	DLX Real SP1	75.00	Çıkış A Ön Ayar Hızı
14.55	DLX Real SP2	85.00	Çıkış B Ön Ayar Hızı
14.56	DLX Real SP3	95.00	Çıkış C Ön Ayar Hızı
14.57	DLX Real SP4	105.00	Çıkış D Ön Ayar Hızı
0.571	Preset Speed 1	değişken	Seçici Switch tarafından oluşturulan çıkış

Fonksiyonel Blok Programlanması

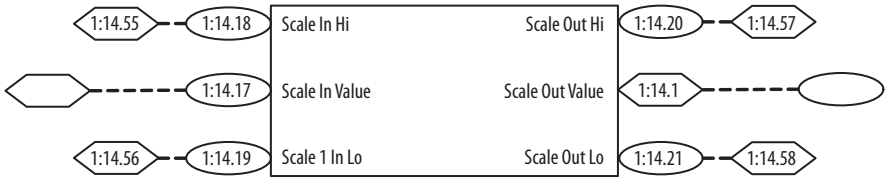
Seçici Switch Çalışma örneğinde aşağıda gösterilen 14 blok bulunur.



Örnek 2: Ölçeklendirme Bloğu Çalışması

Bu örnek, bir ölçeklendirme bloğu çalışmasının, PowerFlex 750-Serisi sürücülerde entegre DeviceLogix ile PowerFlex 700 VC içerisinde bulunan özelliğe benzer şekilde nasıl gerçekleştirilebileceğini göstermektedir. Ölçeklendirme Bloğu, bir parametre değerini ve ölçeklenmesi istenen parametreye bağlı olan bloğun girişini ölçeklendirir. Ölçeklendirme bloğu aynı zamanda hem giriş hem de çıkış üst limit ve alt limit parametrelerine sahiptir.

Şekil 5 – Ölçeklendirme Bloğu Üst Seviye Görünümü



Scale In Hi bloğu ölçeklendirmek amacıyla giriş için üst değeri belirler.

Scale Out Hi ölçeklendirme bloğunun çıkışı için karşılık gelen üst değeri belirler.

Scale In Low bloğu ölçeklendirmek amacıyla giriş için alt değeri belirler.

Scale Out Lo ölçeklendirme bloğunun çıkışı için karşılık gelen alt değeri belirler.

Bloğun **Scale Out Value** artık bağlantıları kabul eden herhangi bir parametre ile bağlantı kurmak için kullanıcı tarafından kullanılabilir.

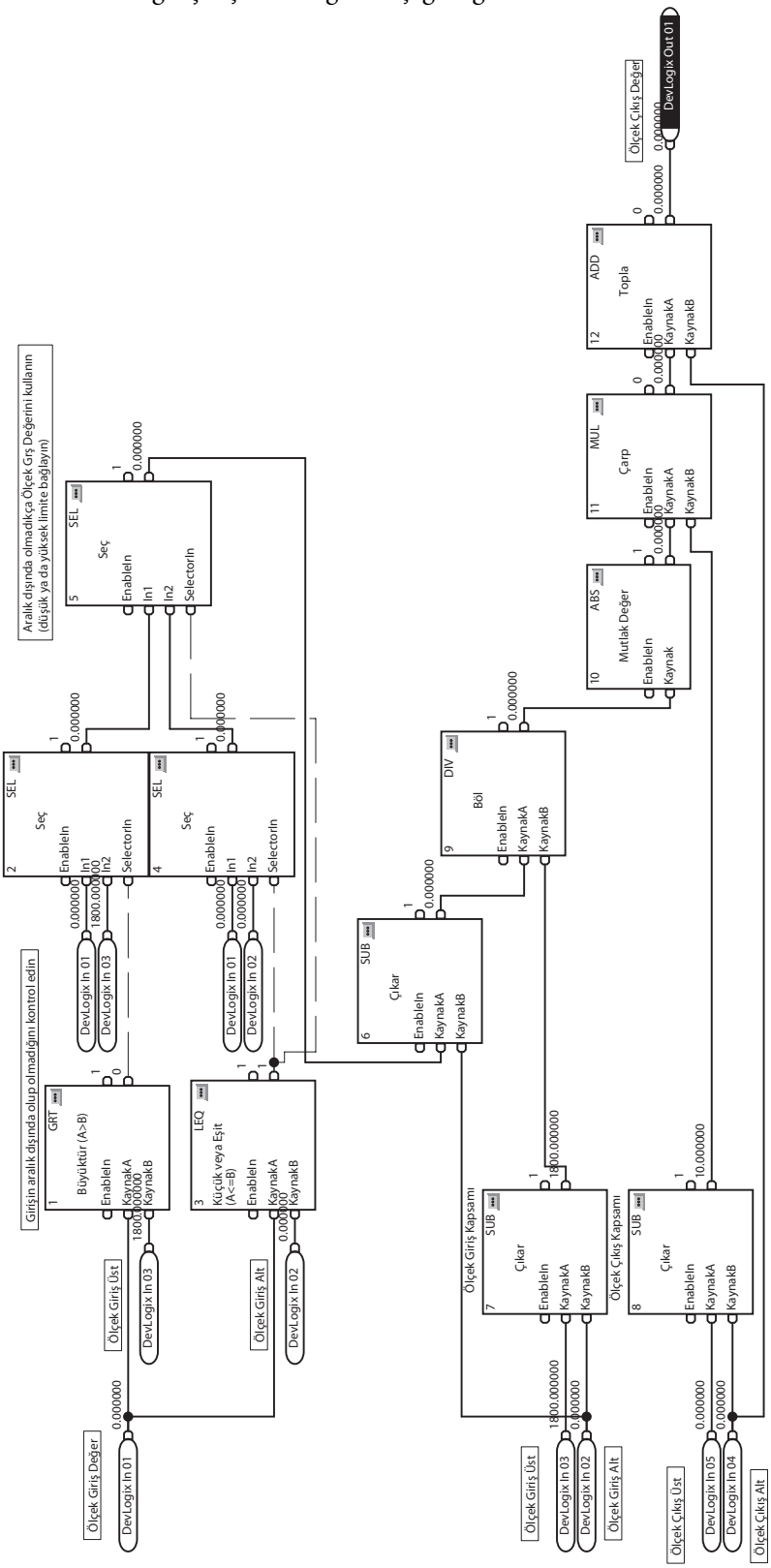
Parametre Yapılandırması

Bu örnek için aşağıdaki DeviceLogix parametreleri yapılandırılmıştır:

Port Parametre No.	Parametre	Değer	Açıklama
14.1	DLX Out 01	* Bunu Ölçek Çıkış değerinin gideceği yere ayarlayın *	
14.17	DLX In 01	* Bunu Ölçek Giriş değeri kaynağınıza ayarlayın *	
14.18	DLX In 02	Port 14: DLX Real SP2	Ölçek Giriş Alt
14.19	DLX In 03	Port 14: DLX Real SP3	Ölçek Giriş Üst
14.20	DLX In 04	Port 14: DLX Real SP4	Ölçek Çıkış Alt
14.21	DLX In 05	Port 14: DLX Real SP5	Ölçek Çıkış Üst
14.55	DLX Real SP2	0.0	Ölçek Giriş Alt değeri
14.56	DLX Real SP3	1800.00	Ölçek Giriş Üst değeri
14.57	DLX Real SP4	0.000	Ölçek Çıkış Alt değeri
14.58	DLX Real SP5	10.00	Ölçek Çıkış Üst değeri

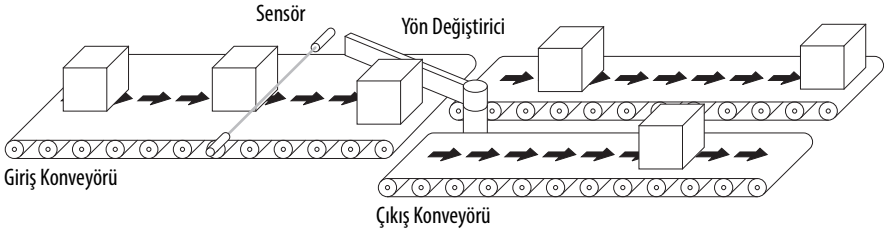
Fonksiyonel Blok Programlanması

Ölçeklendirme Bloğu Çalışma örneğinde aşağıda gösterilen 12 blok bulunur.



Örnek 3: Yön Değiştirici Çalışması

Bu örnek bir konveyör sisteminde bir yön değiştiriciyi çalıştırmak için temel kontrol mantığını göstermektedir. Yön değiştirici gelen bir giriş konveyöründen parçaları çıkışta bulunan iki konveyörden birine yönlendirir. Dönüşümlü olarak çıkıştaki her konveyöre 'x' parça gönderir.



Uygulamada aşağıdaki ayrık I/O bulunur:

Tip	İsim	Açıklama
Girişler	Parça Var Sensörü	Bir parçanın bulunduğunu belirler
Çıkışlar	Yön Değiştirici Aktüatörü	Parçaların akışını yönlendirmek için yön değiştirici aktüatörünü kontrol eder

Örnek mantık gereksinimleri:

- Eğer Parça Var Sensörü açıksa bu parça sayacını artırır
- Eğer parça sayma ön ayarına ulaşılırsa, sayacı sıfırlar ve dönüşümlü olarak Yön Değiştirici Aktüatörünü ayarlar veya sıfırlar

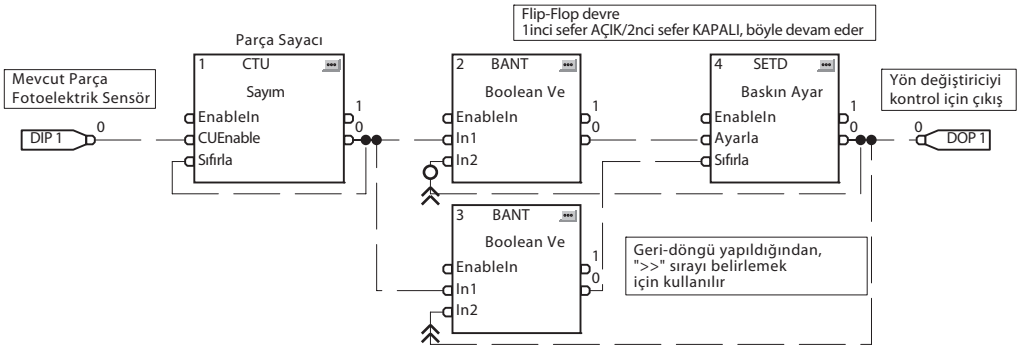
Parametre Yapılandırması

Bu örnek için aşağıdaki parametreler yapılandırılmıştır:

Port Parametre No.	Parametre	Değer	Açıklama
4.20	T00 Select	Port 14: DLX DigOut Sts2.DLX DOPSts0	Port 4 üzerinde I/O modülüne çıkış
14.33	DLX DIP 1	Port 4: Dig In Status.Giriş 1	Parça Var Sensörü giriş (Port 4'de bulunan I/O modülü)
14.51	DLX DigOut Sts2		Yön Değiştirici Aktüatör çıkışı

Fonksiyonel Blok Programlanması

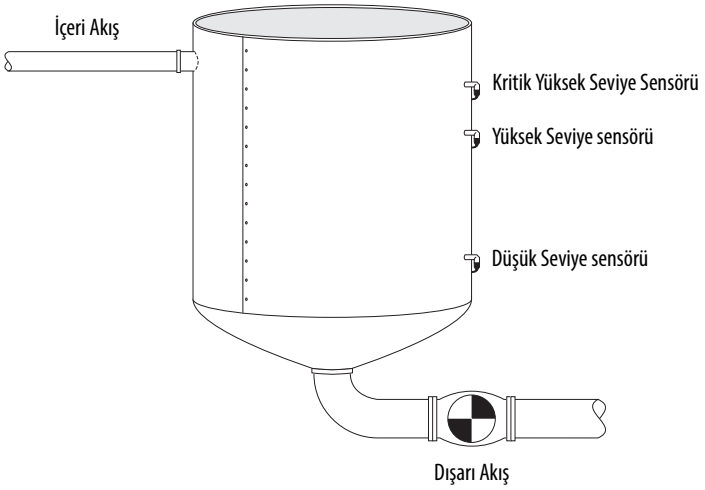
Bu örnekte aşağıda gösterilen 4 blok bulunmaktadır.



Örnek 4: Kuyu Çalışması

Bu örnek temel kontrol mantığının basit uygulamalar için nasıl kullanılabileceğini göstermektedir. PowerFlex 755 modülünde Port 4 üzerinde bir I/O modülü olduğu varsayılır.

Şekil 6 – Kuyu



Uygulamada aşağıdaki ayrık I/O bulunur:

Tip	İsim	Açıklama
Girişler	Hata Sıfırla basma tuşu	Herhangi bir hatayı veya alarmı sıfırlamak için kullanılır
	Kritik Yüksek Seviye Sensörü	Kritik seviyede yüksek bir seviyeyi gösterir. Normalde Yüksek Seviye sensörü yedeklemelidir ve aynı zamanda Yüksek Seviye sensöründe hata bulunup bulunmadığını belirlemek için kullanılır. AÇIK olduğunda, yüksek bir içeri akış olması durumunda sürücü daha yüksek bir çıkış frekansında çalışacaktır.
	Yüksek Seviye sensörü	Kuyunun yüksek bir seviyede olduğunu ve pompalamanın başlaması gerektiğini gösterir (normal çalışma). Kritik Yüksek Seviye'ye ulaşılmazsa sürücü 'normal' bir hızda çalışmaya devam eder.
	Düşük Seviye sensörü	KAPALI olduğunda, kuyunun boş olduğunu göstermek için kullanılır (Yüksek ve Kritik Yüksek Seviye sensörleri de KAPALI olduğunda). Sürücü çalışmayı durdurur (pompalama bitirilir).
Çıkışlar	Sensör Hatası pilot lambası	Yüksek Seviye veya Düşük Seviye sensörlerinin birinde bir problem olduğunu gösterir
	Çok Uzun Süre Alarmı pilot lambası	Eğer sürücü kuyuyu boşaltmak için gereken normal süreden çok daha uzun süre çalışırsa, yüksek bir içeri akış gerçekleşmiş olabilir veya Alt Seviye sensörü AÇIK durumda takılı kalmıştır. Bir alarm göstergesi verilir ve sürücü çalışmaya devam eder.
	Kritik Yüksek Hatası yanıp sönen lamba/alarm kornası	Kritik seviyede yüksek bir seviyeyi gösterir ve hemen müdahale etmek gereklidir.

Örnek mantık gereksinimleri:

- Eğer Kritik Yüksek Seviye veya Yüksek Seviye Sensörü açıksa, sürücüyü başlat.
  - Eğer Kritik Yüksek Seviye AÇIK'sa, pompalama çevriminin geri kalanı boyunca daha yüksek bir hızda (90 Hz) çalış. Aksi durumda normal hızda çalış (60 Hz)
  - Üç seviye sensörü de kapanana kadar çalış
  - Pompa en az 'x' dakika çalışmalıdır. Eğer Düşük Seviye sensörü çalışmazsa, bu Yüksek Seviye sensörünün pompayı çok hızlı Çalışıp/Durmasını engeller.
- Bir Sensörü Hatası durumu bildir
  - Yüksek Seviye veya Kritik Yüksek Seviye sensörleri AÇIK olduğunda Düşük Seviye sensörü hiçbir zaman KAPALI olmamalıdır
  - Kritik Yüksek Seviye sensörü AÇIK olduğunda Yüksek Seviye sensörü hiçbir zaman KAPALI olmamalıdır
  - Kritik Yüksek Seviye sensörü, Yüksek Seviye veya Düşük Seviye sensörleri KAPALI olduğunda hiçbir zaman AÇIK olmamalıdır
- Kritik Yüksek Seviye durumu bildir
  - Kritik Yüksek Seviye çıkışı hiçbir zaman AÇIK olmamalıdır
- Pompalama süresi normalden uzunsa bildir ('y' dakika)
  - Sürücünün ne kadar süre çalıştığını belirleyerek bir pompalama çevriminin ne kadar sürdüğünü izle.
  - Eğer 'y' dakikadan daha uzunsa, Çok Uzun Süre Alarm çıkışına enerji ver
- Sıfırla basma tuşu ile alarmları/hataları sıfırla

Parametre Yapılandırması

Bu örnek için aşağıdaki parametreler yapılandırılmıştır.

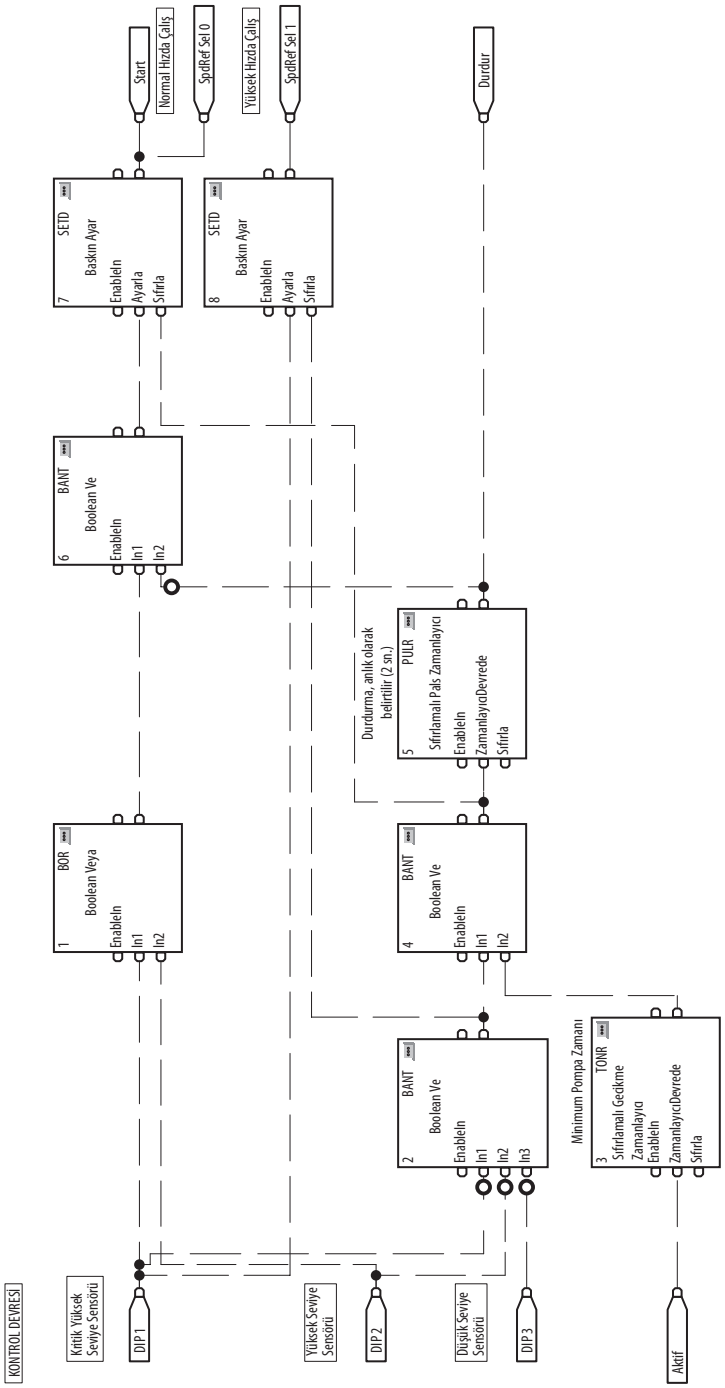
Bu örnek için aşağıdaki DeviceLogix parametreleri yapılandırılmıştır:

Port Parametre No.	Parametre	Değer	Açıklama
0.520	Max Fwd Speed	90.00	
0.545	Speed Ref A Sel	Port 0: Preset Speed 1	
0.571	Preset Speed 1	60.00	Normal pompalama hızı (60 Hz)
0.573	Preset Speed 3	90.00	Yüksek pompalama hızı (90 Hz)
4.10	RO0 Select	Port 14: DLX DigOut Sts2.DLX DOPSts0	Sensör Hata çıkışı
4.20	TO0 Select	Port 14: DLX DigOut Sts2.DLX DOPSts1	Kritik Yüksek Seviye Hata çıkışı
4.30	TO1 Select	Port 14: DLX DigOut Sts2.DLX DOPSts2	Uzun Süre Alarm çıkışı
14.33	DLX DIP 1	Port 4: Dig In Status.Input 1	Kritik Yüksek Seviye Sensörü girişi
14.34	DLX DIP 2	Port 4: Dig In Status.Input 2	Yüksek Seviye Sensörü girişi
14.35	DLX DIP 3	Port 4: Dig In Status.Input 3	Düşük Seviye Sensör girişi
14.36	DLX DIP 4	Port 4: Dig In Status.Input 4	Alarm/Hata Sıfırla basma tuşu girişi

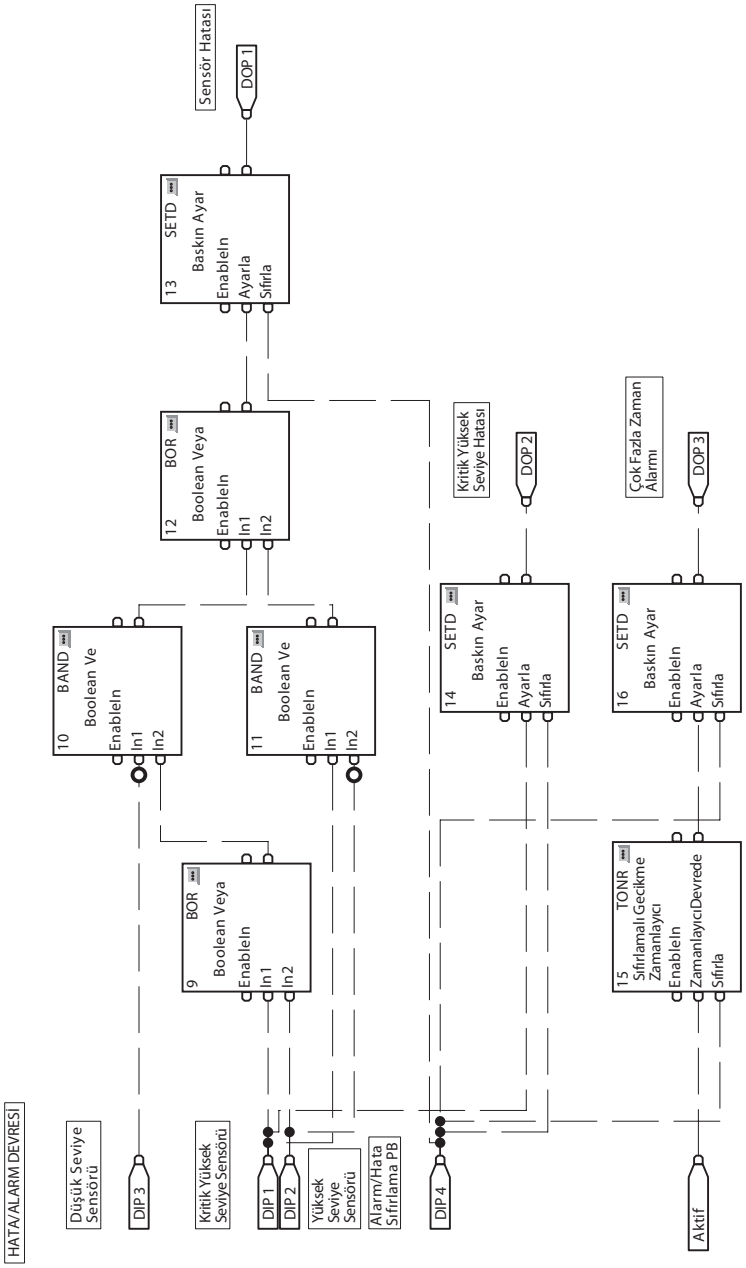
Fonksiyonel Blok Programlanması

Bu örnekte aşağıda gösterilen 16 blok bulunmaktadır.

Şekil 7 – Kontrol Devresi



Şekil 8 – Hata/Alarm Devresi



Örnek 5: Gerçek Zamanlı Saatin Kullanılması

Bu örnek PowerFlex 750-Serisi sürücü Gerçek Zamanlı Saat'in bir DeviceLogix programı içerisinde nasıl kullanılacağını gösterir.

Örnek mantık gereksinimleri:

- Sürücüyü Pazartesi'den Cuma'ya 7:45AM ile 5:15PM arasında çalıştır

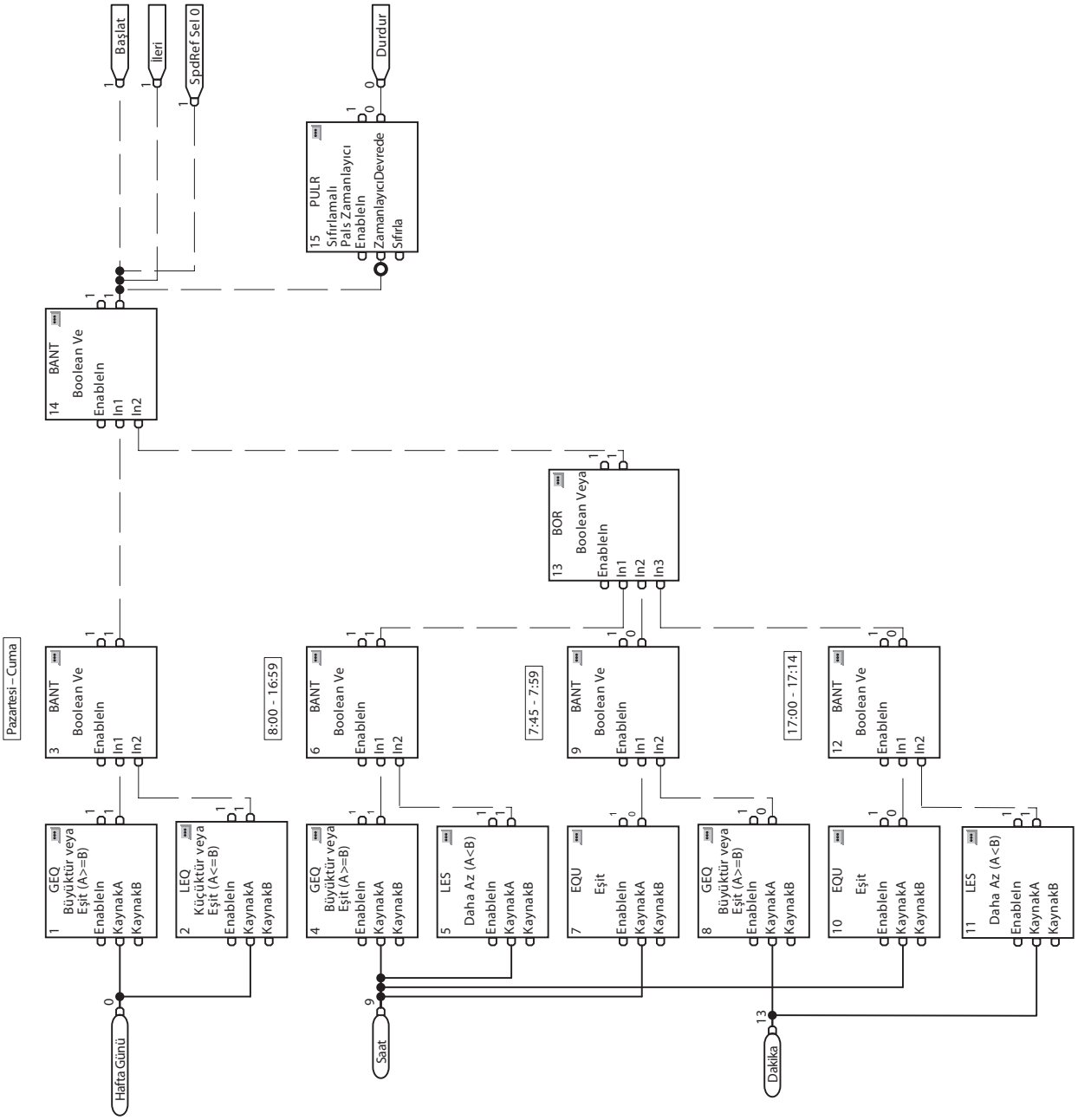
Parametre Yapılandırması

Bu örnek için aşağıdaki parametreler yapılandırılmıştır:

Port Parametre No.	Parametre	Değer	Açıklama
0.545	Speed Ref A Sel	Port 0: Preset Speed 1	
0.571	Preset Speed 1	60.00	Sürücünün çalışma hızı

Fonksiyonel Blok Programlanması

Bu örnekte aşağıda gösterilen 15 blok bulunmaktadır.



Sabit Mıknatıslı Motorlar

Uyumlu Allen-Bradley Servo Motorları

Aşağıdaki tablo PowerFlex 750-Serisi sürücüler ile uyumlu Allen-Bradley servo motorlarının teknik özelliklerinin bir listesini içermektedir. Bu liste esas olarak 460 V değerindeki MP ve 1326 Serisi Allen-Bradley servo motorları içerir. Bu bilgiler PowerFlex 750-Serisi sürücüleri uygun servo motor verileri ile yapılandırmaya yardımcı olmak için verilmiştir. Allen-Bradley servo motorların (RDB Serisi Direkt Sürücülü Motorlar) ve buradan listelenmeyen üçüncü parti PM motorların uyumluluğu ve yapılandırması ile ilgili bilgiler için Allen-Bradley Sürücü Teknik Destek ile irtibata geçiniz.

Sabit mıknatıslı bir motoru kontrol etmek için bir PowerFlex 755 sürücü kullanırken, motor geri besleme cihazı, devir başına pals (PPR) sayısı ikinin üssü olacak şekilde bir çözünürlüğe sahip olmalıdır.

Örneğin: 512, 1024, 2048, 4096, 8192...524288, 1048576...

Tablo 3 – Motor Etiket Değerleri ve Gücü Teknik Özellikleri

Model Numarası	Motor NP Volt (fazlar arası V rms)	Motor NP Amper (A rms)	Motor NP Hertz (Hz)	Motor NP Devir (çalışma devri (dev/dak))	Motor NP Güç (kW)	Motor Kutupları	En Yüksek Akım (A rms)	Sistem Sürek. Durdurma Torku (N•m)	Motor Maks Devir (dev/dak)
MPL-B4530K	460	7.8	200.7	3010	2.60	8	19.1	8.25	4000
MPL-B4560F	460	8.3	144.7	2170	3.20	8	25.5	14.10	3000
MPL-B520K	460	8.1	208.0	3120	3.50	8	23.3	10.70	4000
MPL-B540K	460	14.5	177.3	2660	5.40	8	42.4	19.40	4000
MPL-B560F	460	14.5	130.7	1960	5.50	8	42.4	26.80	3000
MPL-B580F	460	18.4	132.7	1990	7.10	8	66.5	34.00	3000
MPL-B580J	460	22.6	148.0	2220	7.90	8	66.5	34.00	3800
MPL-B640F	460	22.7	106.0	1590	6.11	8	46.0	36.70	3000
MPL-B660F	460	27.2	81.3	1220	6.15	8	67.9	48.00	3000
MPL-B680D	460	24.0	94.0	1410	9.30	8	66.5	62.80	2000
MPL-B680F	460	33.9	79.3	1190	7.50	8	67.9	60.00	3000
MPL-B860D	460	33.6	96.0	1440	12.50	8	67.5	83.10	2000
MPL-B880C	460	33.6	72.7	1090	12.60	8	69.0	110.00	1500
MPL-B880D	460	40.3	86.7	1300	15.00	8	113.2	110.00	2000
MPL-B960B	460	29.7	62.0	930	12.70	8	63.6	130.00	1200
MPL-B960C	460	38.9	76.0	1140	14.80	8	88.4	124.30	1500
MPL-B960D	460	50.2	76.7	1150	15.00	8	102.5	124.30	2000
MPL-B980B	460	31.8	59.3	890	15.02	8	70.7	162.70	1000
MPL-B980C	460	48.2	67.3	1010	16.80	8	99.0	158.20	1500
MPL-B980D	460	63.6	74.7	1120	18.60	8	141.4	158.20	2000
MPM-B1151F	480	1.5	266.7	4000	0.75	8	7	2.18	5000
MPM-B1151T	480	3.1	333.3	5000	0.9	8	14.5	2.18	7000
MPM-B1152C	480	2.3	166.7	2500	1.2	8	8.8	2.18	3000
MPM-B1152F	480	2.9	266.7	4000	1.4	8	15.5	4.74	5200
MPM-B1152T	480	5.2	266.7	4000	1.4	8	26.8	4.74	7000
MPM-B1153E	480	2.7	200	3000	1.4	8	15.3	6.55	3500
MPM-B1153F	480	3.2	266.7	4000	1.45	8	22.6	6.55	5500
MPM-B1153T	480	5.5	266.7	4000	1.45	8	39.2	6.55	7000
MPM-B1302F	480	3.4	266.7	4000	1.65	8	15.6	5.99	4500
MPM-B1302M	480	4.9	266.7	4000	1.65	8	22.6	5.99	6000
MPM-B1302T	480	6.6	266.7	4000	1.65	8	30.7	5.99	7000
MPM-B1304C	480	3.4	183.3	2750	2	8	15.8	10.2	2750
MPM-B1304E	480	4.1	166.7	2500	2.2	8	24.2	10.2	4000
MPM-B1304M	480	7.3	233.3	3500	2.2	8	42.9	10.2	6000
MPM-B1651C	480	4.7	200	3000	2.5	8	20.6	10.7	3500
MPM-B1651F	480	8.2	200	3000	2.5	8	36	10.7	5000
MPM-B1651M	480	10.9	200	3000	2.5	8	40.2	10.7	5000
MPM-B1652C	480	7	166.7	2500	3.8	8	23.8	16	2500
MPM-B1652E	480	8	233.3	3500	4.3	8	42.8	19.4	3500
MPM-B1652F	480	11	233.3	3500	4.3	8	59.5	19.4	4500
MPM-B1653C	480	10.5	133.3	2000	4.6	8	41.9	26.8	2500
MPM-B1653E	480	10.2	200	3000	5.1	8	51.6	26.8	3500
MPM-B1653F	480	13.2	200	3000	5.1	8	66.7	26.8	4000
MPM-B2152C	480	12.3	133.3	2000	5.6	8	39.2	36.7	2500
MPM-B2152F	480	18.7	166.7	2500	5.9	8	69.3	33	4500

Model Numarası	Motor NP Volt (fazlar arası V rms)	Motor NP Amper (A rms)	Motor NP Hertz (Hz)	Motor NP Devir (çalışma devri (dev/dak))	Motor NP Güç (kW)	Motor Kutupları	En Yüksek Akım (A rms)	Sistem Sürek. Durdurma Torku (N•m)	Motor Maks Devir (dev/dak)
MPM-B2152M	480	21	166.7	2500	5.9	8	54	30	5000
MPM-B2153B	480	12.7	116.7	1750	6.8	8	42.4	48	2000
MPM-B2153E	480	19.3	133.3	2000	7.2	8	69.7	48	3000
MPM-B2153F	480	22.1	133.3	2000	7.2	8	69.6	45	3800
MPM-B2154B	480	13.9	116.7	1750	6.9	8	69.3	62.8	2000
MPM-B2154E	480	18.3	133.3	2000	7.5	8	69.5	56	3000
MPM-B2154F	480	19.8	133.3	2000	7.5	8	59.3	56	3300
1326AB-B515G	460	9.5	88.7	2660	2.90	4	28.5	10.40	5000
1326AB-B520F	460	8.8	70.3	2110	2.90	4	26.4	13.10	3500
1326AB-B530E	460	9.5	74.3	2230	4.20	4	28.5	18.00	3000
1326AB-B720E	460	17.5	70.0	2100	6.80	4	52.5	30.90	3500
1326AB-B720F	460	27.5	117.0	3510	11.70	4	66.5	31.80	5000
1326AB-B730E	460	22.8	78.3	2350	9.60	4	66.5	39.00	3350
1326AB-B740C	460	20.9	52.3	1570	8.70	4	62.7	53.00	2200
1326AB-B740E	460	32.0	79.7	2390	12.70	4	66.5	50.80	3400
1326AS-B630F	460	7.8	142.7	2140	2.40	8	18.5	10.70	4500
1326AS-B660E	460	11.8	100.7	1510	3.40	8	29.8	21.50	3000
1326AS-B690E	460	19.0	87.3	1310	5.00	8	41.3	36.40	3000
1326AS-B840E	460	21.2	79.3	1190	4.70	8	39.5	37.60	3000
1326AS-B860C	460	17.6	77.3	1160	6.00	8	44.4	49.30	2000
3050R-7	390	66.0	50.0	500	30.00	12	132.0	–	500
11050R-7	390	218.0	50.0	500	110.00	12	436.0	–	500
MPG-B050-031	460	16.3	92.0	920	1.20	12	32.5	12.40	2510
MPG-B110-031	460	12.9	112.0	1120	2.00	12	31.1	17.00	2420
MPG-B110-091	460	10.6	184.0	1840	1.60	12	20.5	8.30	3500

Notlar:

Ethernet/IP Üzerinden Entegre Hareket

ÖNEMLİ EtherNet/IP uygulamasında bir Integrated Motion'da kullanıldıklarında tüm sürücü fonksiyonlarına ulaşılamayabilir.

Giriş

Integrated Motion on EtherNet/IP, v2 ve üzeri aygıt yazılımına sahip PowerFlex 755 sürücüler için bir özelliktir. EtherNet/IP üzerinde Logix kontrol cihazları (v19 ve üzeri) ile birlikte kullanıldığında Kinetix 6500 sürücüler gibi ortak bir kullanıcı deneyimi sunar.

- RSLogix 5000 içerisindeki aynı hareket kontrolü profili ortak yapılandırma işlemi sunar. PowerFlex 755 Hareket Özellikleri/Eksen Özellikleri ve Kinetix 6500 ile aynı hareket kontrolü özelliklerini kullanır.
- Aynı RSLogix 5000 hareket kontrolü talimatları ortak bir programlama deneyimi sunar. Ek bir hareket kontrolü talimatı, MDS – Hareket Kontrolü Sürücü Başlat, "Hızlı Başlatma" özelliği ile hızlanarak başlatmaya imkan tanımak için eklenmiştir (dönen bir motor içerisinde başlatma yeteneği).

Şimdi kullanıcılar PowerFlex 755 sürücüleri Logix kontrol cihazları ile entegre ederken iki seçeneğe sahiptir:

1. "Standard Drive" (Standart Sürücü), Sürücü Ek (Add-On) Profillerini (AOPs) kullanır – RSLogix 5000 v16 ve üzeri.
2. "Integrated Motion Drive" (Integrated Motion Sürücü), EtherNet/IP teknolojisi üzerinde Integrated Motion kullanır – RSLogix 5000 v19 ve üzeri.

PowerFlex 755 sürücüler ile ne zaman Integrated Motion on EtherNet/IP kullanılmalı:

- Hem servo hem de sürücülere sahip olan uygulamalar – servoları ve sürücüleri aynı yöntemle yapılandırmak/programlamak kolaydır.
- Sürücü uygulamaları daha güçlü (örn. hareket kontrolü) talimatlardan faydalanabilir – servo performansı gerekmez, ancak geliştirme süresinden tasarruf sağlamak için RSLogix 5000 hareket kontrolü talimatını kullanmak avantajlıdır.

PowerFlex 755 sürücüleri EtherNet/IP modunda Integrated Motion ile kullanırken dikkat edilmesi gereken noktalar:

- Bir PowerFlex 755 sürücü bir Kinetix servo performansına sahip değildir ve onun yerine geçmesi amaçlanmamıştır.

PowerFlex 755 Güncelleme	Zaman
Süreç Güncelleme Periyodu (ağ)	3 ms min. (6 ms min. geri beslemesiz bir sabit mıknatıslı motor ile kullanıldığında)
Tork döngüsü	256 us
Hız döngüsü	1024 us
Pozisyon döngüsü	1024 us

- EtherNet/IP modunda Integrated Motion ile bir PowerFlex 755 kullanıldığında, Logix kontrol cihazı ve RSLogix 5000 sürücünün tek kaynaklarıdır (Kinetix ile aynı). Bir Operatör Arayüzü (HIM) veya DriveExplorer ve DriveTools SP gibi diğer sürücü yazılım araçları, sürücüyü kontrol etmek veya yapılandırma ayarlarını değiştirmek için kullanılamaz. Bu araçlar sadece izleme için kullanılır.
- Aşağıdaki çevre birimlerinin kurulumu yapılabilir, geçerli portlar ve desteklenen kombinasyonlar için Geri Besleme Yapılandırma Opsiyonları sayfa 485'e bakınız:
  - Operatör Arayüzü (HIM) (20-HIM-A6/-C6S) – sadece izleme
  - Üniversal Geri Beslemeli Enkoder Opsiyonu (20-750-UFB-1)
  - Artımlı Enkoder Opsiyonu (20-750-ENC-1)
  - İkili Artımlı Enkoder Opsiyonu (20-750-DENC-1)
  - Safe Torque Off Modülü (20-750-S)
  - Güvenli Hız Monitörü Modülü (20-750-S1)
  - 24v Yard Kontrol Güç Kaynağı (20-750-APS)

  Diğer çevre birimlerine, örneğin 20-750 I/O modülleri, izin verilmez.
- EtherNet/IP uygulamasında bir Integrated Motion'da kullanıldıklarında tüm sürücü fonksiyonları kullanılabilir durumda olmayabilir. Hangi sürücü parametrelerinin hareket kontrolü özellikleri ile ilişkilendirildiğini görüntülemek için bu ekteki Parametre/Durum Özelliği Eşleştirme tablolarına bakınız. Eğer bir parametre listelenmemişse, ona ulaşılamayabilir ve fonksiyonu kullanılamaz durumda olabilir. Kullanılabilir durumda olmayan fonksiyon örnekleri:
  - DeviceLogix
  - Atbaşı Pompa ve Pompa Kapatma
  - Tork Onayı
  - P Bağlantı ve Travers



DİKKAT: Bir Kinetix sürücü bir sabit mıknatıslı motor/enkoder yapılandırma verilerini otomatik olarak okuyacaktır ve bu kullanıcı tarafından PowerFlex 755 ile manuel olarak girilmeli/ayarlanmalıdır. Hatalı veri girilmesi bir Hareket Kontrolü Servo Açık (MSO) talimatı yerine getirildiğinde istenmeyen hareketlere neden olabilir.

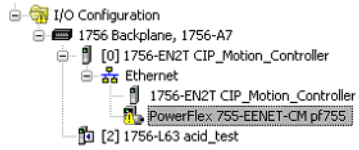
Geri Besleme Yapılandırma Opsiyonları

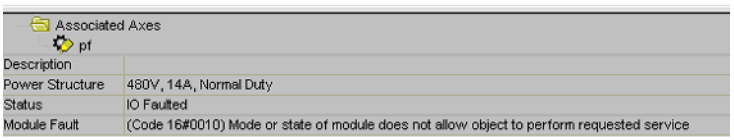
Aşağıdaki geri besleme modülü kombinasyonları desteklenmektedir.

Opsiyon	Desteklenen Modül	Katalog Numarası	Geçerli Port(lar)
İki Geri Besleme Opsiyonu	Tek Artımlı Enkoder	20-750-ENC-1	4…8
	İkili Artımlı Enkoder	20-750-DENC-1	4…8
	Üniversal Geri Besleme	20-750-UFB-1	4…6
İki Geri Besleme Opsiyonu ve Bir Safe Torque Off Opsiyonu	Tek Artımlı Enkoder	20-750-ENC-1	4 ve 5
	İkili Artımlı Enkoder	20-750-DENC-1	4 ve 5
	Üniversal Geri Besleme	20-750-UFB-1	4 ve 5
	Safe Torque Off	20-750-S	6
İki Geri Besleme Opsiyonu ve Bir Güvenli Hız İzleme Opsiyonu (1)	Tek Artımlı Enkoder	20-750-ENC-1	4 ve 5
	İkili Artımlı Enkoder	20-750-DENC-1	4 ve 5
	Üniversal Geri Besleme	20-750-UFB-1	4 ve 5
	Güvenli Hız Monitörü	20-750-S1	6

(1) Güvenli Hız İzleme opsiyon modülü 20-750-DENC-1 İkili Artımlı Enkoder modülü veya 20-750-UFB-1 Üniversal Geri Besleme Modülü ile birlikte kullanılmalıdır.

Geçersiz bir donanım yapılandırması Modül Arızasına neden olabilir: (Kod 16#0010) Modu veya modül durumu nesnenin istenen servisi gerçekleştirmesine izin vermez.





Pozisyon Geri Besleme Cihazlarının PowerFlex 755 üzerinde EtherNet/IP İçeriğinde Integrated Motion ile Kullanılması Hakkında Önemli Noktalar

PowerFlex 755 PowerFlex 755 kontrol bölmesine yerleştirilmiş olan bir veya daha fazla geri besleme opsiyon modülünü kullanarak pozisyon geri besleme cihazlarına (enkoderler) bağlanır.

Mevcut durumda desteklenen üç geri besleme modülü bulunmaktadır: 20-750-ENC-1, 20-750-DENC-1 ve 20-750-UFB-1.

ÖNEMLİ Tek ve ikili artımlı geri besleme opsiyonları, 20-750-ENC-1 ve 20-750-DENC-1, kayıt girişlerini kullanamaz. Eğer kayıt girişleri gerekliyse Üniversal Geri Besleme opsiyonunu 20-750-UFB-1 kullanın.

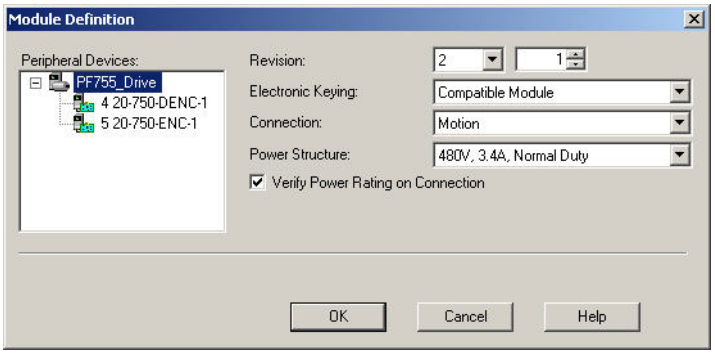
20-750-DENC-1 ve 20-750-UFB-1 iki "donanım geri besleme kanalı" na sahiptir, bu da her bir modüle iki adede kadar enkoder bağlanabileceği anlamına gelir. 20-750-ENC-1 sadece bir tekli donanım geri besleme kanalına sahiptir.

EtherNet/IP Ekseninde bir Integrated Motion kendisi ile ilişkilendirilmiş EtherNet/IP geri besleme cihazları üzerinde iki adede kadar Integrated Motion'a sahip olabilir. İki cihaz da kullanıldığında, "Motor Geri Besleme Cihazı" ve "Yük Geri Besleme Cihazı" olarak adlandırılırlar. Bu iki cihaz aynı zamanda "Integrated Motion on EtherNet/IP Geri Besleme 1" ve "Integrated Motion on EtherNet/IP Geri Besleme 2" olarak da adlandırılır.

Her bir Integrated Motion on EtherNet/IP Geri Besleme Cihazı kendisi ile ilişkilendirilen bir Integrated Motion on EtherNet/IP Geri Besleme Tipine sahiptir. Bu Geri Besleme Cihazı olarak kullanılacak olan enkoder tipini gösterir.

RSLogix 5000 ve Integrated Motion on EtherNet/IP kullanarak bir sürücüyü yapılandırırken, her bir Integrated Motion on EtherNet/IP geri besleme cihazını sürücü üzerindeki geri besleme donanım kanalı ile ilişkilendirmek için sürücünün "Module Properties" (Modül Özellikleri) iletişim kutusundaki "Associated Axes" (İlişkilendirilmiş Eksenler) sayfası kullanılır.

"Associated Axes" (İlişkilendirilmiş Eksenler) sayfasını kullanmadan önce RSLogix 5000 kullanıcısı ilk olarak PowerFlex 755 kontrol bölmesinde hangi geri besleme modüllerinin bulunduğunu tanımlamak için "Module Properties" (Modül Özellikleri) iletişim kutusunun "General" (Genel) sekmesindeki "Module Definition" (Modül Tanımlama) iletişim kutusunu kullanmalıdır.



Mevcut geri besleme kartları tanımlandığında, kullanıcı her Integrated Motion on EtherNet/IP geri besleme cihazı için bir PowerFlex 755 donanım geri besleme kanalı girebilir. Kullanıcıya mevcut donanım geri besleme kanalları ile ilgili bir açılır liste gösterilir; listede her kanal geri besleme modülünün kontrol bölmesi port numarası ve o port içerisindeki kanal ile tanımlanır. Eğer bir geri besleme modülü iki donanım geri besleme kanalına sahipse, iki kanal "Channel A" (Kanal A) ve "Channel B" (Kanal B) olarak adlandırılır. Eğer sadece bir kanal varsa, "Channel A" (Kanal A) olarak adlandırılır.

Bu sistem içerisinde bir enkoderin doğru kablolanması üç şeye bağlıdır:

- Geri besleme kartı tipi
- Enkoder tipi
- Hangi donanım geri besleme kanalı hangi enkodere bağlanmalıdır (A veya B)

Genel olarak, eğer belirli bir enkoderi belirli bir geri besleme modülüne kablolamak için tek bir yöntem varsa, bu kablolama Integrated Motion on EtherNet/IP yapılandırmasının bu kablolamayı o geri besleme modülü üzerinde donanım Kanal A veya donanım Kanal B ile eşleştirmesinden bağımsız olarak çalışacaktır.

Eğer belirli bir enkoderi belirli bir geri besleme modülüne bağlamak için iki yöntem mevcutsa, "Associated Axes" (İlişkilendirilmiş Eksenler) sayfasından bir geri besleme modülü için "Channel A" (Kanal A) seçilmesi bir terminal setini seçecektir ve "Channel B" (Kanal B) seçilmesi farklı bir terminal setini seçecektir.

Tablo 4, geri besleme modülü bir 20-750-ENC-1 olduğunda uygun Integrated Motion on EtherNet/IP Geri Besleme tiplerini ve doğru enkoder bağlantı terminallerini göstermektedir.

Tablo 4 – Tek Artımlı Enkoder Geri Besleme Tipi ve Bağlantıları

Integrated Motion on EtherNet/IP Geri Besleme Tipi	20-750-ENC-1: Kanal A Terminalleri
Tanımlanmamış (0)	YOK
Dijital AqB (1)	A (DEĞİL), A, B (DEĞİL), B, Z (DEĞİL), Z

Tablo 5, geri besleme modülü bir 20-750-DENC-1 olduğunda uygun Integrated Motion on EtherNet/IP Geri Besleme tiplerini ve doğru enkoder bağlantı terminallerini göstermektedir.

Tablo 5 – İkili Artımlı Enkoder Geri Besleme Tipi ve Bağlantıları

Integrated Motion on EtherNet/IP Geri Besleme Tipi	20-750-DENC-1: Kanal A Terminalleri	20-750-DENC-1: Kanal B Terminalleri
Tanımlanmamış (0)	YOK	YOK
Dijital AqB (1)	Enkoder 0: A (DEĞİL), A, B (DEĞİL), B, Z (DEĞİL), Z	Enkoder 1: A (DEĞİL), A, B (DEĞİL), B, Z (DEĞİL), Z

Aşağıdaki tablo geri besleme modülü bir 20-750-UFB-1 olduğunda uygun Integrated Motion on EtherNet/IP Geri Besleme tiplerini ve doğru enkoder bağlantı terminallerini gösterir. Ayrıca, her bir durumda nasıl iki 20-750-UFB-1 üzerinde nasıl iki "Device Select" (Cihaz Seçim) parametresinin yapılandırıldığını gösterir.

Integrated Motion on EtherNet/IP sisteminde bir 20-750-UFB-1 kullanıldığında, "FB0" parametreleri her zaman Kanal A'nın yapılandırması ve durumu için kullanılır ve "FB1" parametreleri her zaman Kanal B'nin yapılandırması ve durumu için kullanılır.

Tablo 6, bazı Integrated Motion on EtherNet/IP Geri Besleme Tipleri için mümkün olan iki bağlantı düzeninin bulunduğunu gösterir ve bir düzen eğer RSLogix 5000 kullanıcısı tarafından Kanal A seçilmişse ve diğer düzen RSLogix 5000 kullanıcısı tarafından Kanal B seçilmişse kullanılacaktır. Aksi durumda, diğer Integrated Motion on EtherNet/IP Geri Besleme Tipleri için sadece bir bağlantı düzeni mümkündür.

"Digital AqB" (Dijital AqB) Geri Besleme Tipi özel bir durumdur. Eğer belirli bir 20-750-UFB-1 üzerinde kanallardan sadece biri "Digital AqB" (Dijital AqB) olarak yapılandırılmışsa A, B ve Z terminalleri bu tipin Kanal A veya Kanal B'ye atanmış olmasından bağımsız olarak kullanılacaktır. Diğer taraftan, eğer her iki kanal da "Digital AqB" (Dijital AqB) olarak yapılandırılmışsa Kanal A, A, B, Z terminallerini ve Kanal B ise "Sine" (Sinüs) ve "Cosine" (Kosinüs) olarak etiketlenmiş terminalleri kullanacaktır, ancak bu durumda normal AqB enkoder sinyallerini taşıması beklenir. Bu iki durum tablo içerisinde bulunmaktadır.

Aynı terminalleri kullanmak üzere her iki 20-750-UFB-1 kanalının yapılandırılması bir yapılandırma hatası kabul edilir ve sistemin düzgün bir şekilde çalışmasına izin vermez.

Tablo 6 – Üniversal Geri Besleme Tipi ve Bağlantıları

Integrated Motion on EtherNet/IP Geri Besleme Tipi	Kanal A (FB0) Cihaz Seç	Kanal B (FB1) Cihaz Seç (farklıysa)	Kanal A Terminalleri	Kanal B Terminalleri
Tanımlanmamış (0)	Yok (0)		YOK	
Dijital AqB (1) Not: Bu sıra eğer her iki UFB kanalı eş zamanlı olarak Geri Besleme Tipi = "Digital AqB" (Dijital AqB) olarak **Yapılandırılmamışsa** geçerlidir	Inc A B Z (12) (Art A B Z)		-A, A, -B, B, -Z, Z	
Dijital AqB (1) Not: Bu sıra eğer her iki UFB kanalı Geri Besleme Tipi = "Digital AqB" (Dijital AqB) olarak **Yapılandırılmışsa** geçerlidir	Inc A B Z (12) (Art A B Z)	Inc SC (13) (Art SC)	-A, A, -B, B, -Z, Z	Sinüs (-), Sinüs (+), Kosinüs (-), Kosinüs (+) **Not: Bir Z (işaretçi) girişi bulunmamaktadır.**
Sinüs/Kosinüs (4)	SinCos Only (11) (Sadece SinCos)		Sinüs (-), Sinüs (+), Kosinüs (-), Kosinüs (+)	
Hiperface (6)	Hiperface SC (2)		Sinüs (-), Sinüs (+), Kosinüs (-), Kosinüs (+), -Xd, +Xd	
EnDat 2.1 (7)	EnDat SC (1)		Sinüs (-), Sinüs (+), Kosinüs (-), Kosinüs (+), -Xc, +Xc, -Xd, +Xd	
EnDat 2.2 (8)	EnDat FD ChX (5)	EnDat FD ChY (6)	-Xc, +Xc, -Xd, +Xd	-Yc, +Yc, -Yd, +Yd
SSI (10) (Döner)	SSI SC (4)		Sinüs (-), Sinüs (+), Kosinüs (-), Kosinüs (+), -Xc, +Xc, -Xd, +Xd	
SSI (10) (Doğrusal)	LinSSI ChX (18)	LinSSI ChY (19)	-Xc, +Xc, -Xd, +Xd	-Yc, +Yc, -Yd, +Yd
Stahl SSI (129)	LinStahl ChX (16)	LinStahl ChY (17)	-Xc, +Xc, -Xd, +Xd	-Yc, +Yc, -Yd, +Yd

UFB görünürde iki geri besleme kanalına desteklemesine rağmen, çalışmayacak olan birçok cihaz tipi bulunmaktadır ve eğer yapılandırılırlarsa bu UFB üzerinde bir hata durumu ile sonuçlanacaktır.

Tüm P6 [Fdbk0 Device Sel] ve P36 [Fdbk1 Device Sel] kombinasyonlarına izin verilmez. Aşağıdaki tablo izin verilen ve verilmeyen kombinasyonları göstermektedir.

P36 [Fdbk1 Device Sel] \ P6 [Fdbk0 Device Sel]	Yok	EnDat SC	Hiperface SC	BiSS SC	SSI SC	EnDat FD ChX	EnDat FD ChY	BiSS FD ChX	BiSS FD ChY	SSI FD ChX	SSI FD ChY	SinCos only	Incmtl A B Z	Incmtl SC	LinTempo ChX	LinTempo ChY	LinStahl ChX	LinStahl ChY	Lin SSI ChX	Lin SSI ChY	Hall Sensörü
Yok	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	
EnDat SC	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	●	❍	●	●	❍	●	❍	●	❍	
Hiperface SC	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	●	❍	●	●	❍	●	❍	●	❍	
BiSS SC	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	●	❍	●	●	❍	●	❍	●	❍	
SSI SC	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	●	❍	●	●	❍	●	❍	●	❍	
EnDat FD ChX	❍	●	●	●	●	●		●	❍	●	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	❍	
EnDat FD ChY	❍	❍	❍	❍	❍		●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	
BiSS FD ChX	❍	●	●	●	●	●	❍	●		●	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	❍	
BiSS FD ChY	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●		●	❍	●	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	
SSI FD ChX	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●		❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	❍	
SSI FD ChY	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	●		●	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	
SinCos only	❍	●	●	●	●	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	❍	❍	❍	
Incmtl A B Z	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●
Incmtl SC	❍	●	●	●	●	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	❍	❍	❍	
LinTempo ChX	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	❍	●	●	●	●	●	●	
LinTempo ChY	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	●	●	●	●	●	●	
LinStahl ChX	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	❍	●	●	●	●	●	●	
LinStahl ChY	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	●	●	●	●	●	●	
Lin SSI ChX	❍	●	●	●	●	●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	❍	●	●	●	●	●	●	
Lin SSI ChY	❍	❍	❍	❍	❍	❍	●	❍	●	❍	●	❍	❍	❍	●	●	●	●	●	●	
Hall Sensörü													●								●

● İzin Verilmeyen Kombinasyonlar

❍ İzin Verilen Kombinasyonlar

Uygulanmadı

İzin verilmeyen seçimler Yapılandırma Tutarsızlığına (Tip 2 Alarm) neden olur: P1 [Module Status] Bit 20 "FB0FB1 Cflct" (FB0FB1 Tutarsız) ayarlanmıştır.

Parametre/Durum Özelliği Eşleştirme

Aşağıdaki tablolar Integrated Motion on EtherNet/IP özellikleri ile PowerFlex 755 parametreleri arasındaki ilişkileri gösterir. Eğer bir parametre listelenmemişse, ona ulaşılamayabilir ve fonksiyonu kullanılamaz durumda olabilir.

Tablo 7 – PowerFlex 755 Sürücü Parametresi Numaraya Göre Sıralama

Sürücü Parametresi	Integrated Motion on EtherNet/IP Durumu
P1 [Output Frequency]	Çıkış Frekansı
P5 [Torque Cur Fdbk]	Iq Akım Geri Besleme
P6 [Flux Cur Fdbk]	Id Akım Geri Besleme
P7 [Output Current]	Çıkış Akımı
P8 [Output Voltage]	Çıkış Voltajı
P9 [Output Power]	Çıkış Gücü
P11 [DC Bus Volts]	DC Bara Voltajı
P12 [DC Bus Memory]	DC Bara Voltajı – Nominal
P20 [Rated Volts]	İnvertör Nominal Çıkış Voltajı
P21 [Rated Amps]	İnvertör Nominal Çıkış Akımı
P22 [Rated kW]	İnvertör Nominal Çıkış Gücü
P25 [Motor NP Volts]	Motor Nominal Voltajı
P26 [Motor NP Amps]	Motor Nominal Sürekli Akım
P27 [Motor NP Hertz]	Endüksiyon Motor Nominal Frekansı
P28 [Motor NP RPM]	Motor Nominal Hızı
P30 [Motor NP Power]	Motor Nominal Çıkış Gücü
P31 [Motor Poles]	Motor Kutupları
P35 [Motor Ctrl Mode]	Kontrol Yöntemi
P35 [Motor Ctrl Mode]	Motor Tipi
P36 [Maximum Voltage]	Maksimum Voltaj
P37 [Maximum Freq]	Maksimum Frekans
P40 [Mtr Options Cnfg]	Motor Polaritesi
P43 [Flux Up Enable]	Akı Yükseltme Kontrolü
P44 [Flux Up Time]	Akı Çalışma Süresi
P60 [Start Acc Boost]	Başlatma Artış
P61 [Run Boost]	Çalışma Artış
P62 [Break Voltage]	Kesme Voltajı
P63 [Break Frequency]	Kesme Frekansı
P65 [VHz Curve]	Frekans Kontrol Yöntemi
P73 [IR Voltage Drop]	Endüksiyon Motor Stator Direnci
P74 [Ixo Voltage Drop]	Endüksiyon Motor Stator Kaçak Reaktans
P74 [Ixo Voltage Drop]	Endüksiyon Motor Rotor Kaçak Reaktans
P75 [Flux Current Ref]	Endüksiyon Motoru Akış Akımı
P76 [Total Inertia]	Kj
P81 [PM PriEnc Offset]	Akım Düzenleme Ofseti
P86 [PM CEMF Voltage]	PM Motor Döner Voltaj Sabiti
P87 [PM IR Voltage]	PM Motor Direnci
P88 [PM IXq Voltage] P89 [PM IXd Voltage]	PM Motor Endüktansı
P95 [VCL Cur Reg BW]	Kqp
P126 [Pri Vel FdbkFltr]	Geri Besleme ve Hız Filtre Bağlantı Modülleri
P131 [Active Vel Fdbk]	Hız Geri Besleme
P155 [DI Enable]	Dijital Giriş Yapılandırması

Sürücü Parametresi	Integrated Motion on EtherNet/IP Durumu
P220 [Digital In Sts]	Dijital Girişler
P305 [Voltage Class]	Bara Voltajı Seçimi
P306 [Duty Rating]	Çalışma Şartları Seçim
P309 [SpdTrqPsn Mode A]	Kontrol Modu
P309 [SpdTrqPsn Mode A]	SLAT Yapılandırma
P314 [SLAT Err Stpt]	SLAT Ayar Noktası
P315 [SLAT Dwell Time]	SLAT Zaman Gecikmesi
P356 [FlyingStart Mode]	Hızlı Başlatma Devreye Al
P370 [Stop Mode A]	Durdurma Modu
P372 [Bus Reg Mode A]	Bara Regülatörü İşlem
P375 [Bus Reg Level]	Bara Regülatörü Referans
P382 [DB Resistor Type]	Paralel Devre Regülatör Direnç Tipi
P383 [DB Ext Ohms]	Harici Paralel Devre Direnci
P384 [DB Ext Watts]	Harici Paralel Devre Gücü
P385 [DB ExtPulseWatts]	Harici Paralel Devre Pals Gücü
P388 [Flux Braking En]	Akı Frenleme Devreye Al
P394 [DC Brake Level]	DC Enjeksiyon Fren Akımı
P395 [DC Brake Time]	DC Enjeksiyon Fren Süresi
P412 [Mtr OL Alarm Lvl]	Motor Termal Aşırı Yük Kullanıcı Limiti
P413 [Mtr OL Factor]	Motor Aşırı Yük Limiti
P418 [Mtr OL Counts]	Motor Kapasitesi
P420 [Drive OL Mode]	İnvertör Aşırı Yük İşlemi
P422 [Current Limit 1]	Motor Nominal Akım Tepe Değeri
P422 [Current Limit 1]	Akım Vektör Limiti
P426 [Regen Power Lmt]	Rejeneratif Güç Limiti
P436 [Shear Pin1 Level]	Aşırı Tork Limiti
P437 [Shear Pin 1 Time]	Aşırı Tork Limiti Süre
P442 [Load Loss Level]	Düşük Tork Limiti
P443 [Load Loss Time]	Düşük Tork Limiti Süresi
P445 [Out PhaseLossLvl]	Motor Faz Kaybı Limiti
P450 [Pwr Loss Mode A]	Güç Kaybı İşlemi
P451 [Pwr Loss A Level]	Güç Kaybı Eşik Değeri
P452 [Pwr Loss A Time]	Güç Kaybı Süresi
P461 [UnderVltg Level]	Bara Düşük Voltaj Kullanıcı Limiti
P520 [Max Fwd Speed]	Hız Limiti – Pozitif
P521 [Max Rev Speed]	Hız Limiti – Negatif
P524 [Overspeed Limit]	Motor Aşırı Hız Kullanıcı Limiti
P526 [Skip Speed 1]	Hız Atlama 1
P527 [Skip Speed 2]	Hız Atlama 2
P528 [Skip Speed 3]	Hız Atlama 3
P529 [Skip Speed Band]	Atlama Hızı Bantı
P535 [Accel Time 1]	Hızlanma Süresi
P537 [Decel Time 1]	Yavaşlama Süresi
P540 [S Curve Accel] P541 [S Curve Decel]	Artış Ani Çekiş Kontrolü
P546 [Spd Ref A Stpt]	Hız İleri Besleme Komutu
P549 [Spd Ref A Mult]	Kvff
P597 [Final Speed Ref]	Hız Referansı
P601 [Trim Ref A Stpt]	Hız Kesme

Sürücü Parametresi	Integrated Motion on EtherNet/IP Durumu
P620 [Droop RPM at FLA]	Kdr
P621 [Slip RPM at FLA]	Endüksiyon Motor Nominal Kayma Hızı
P635 [Spd Options Ctrl]	Hız Entegrasyon Kontrolü
P639 [SReg FB Fltr BW]	Geri Besleme ve Hız Filtre Bant Genişliği
P641 [Speed Error]	Hız Hatası
P643 [SpdReg AntiBckup]	Knff
P644 [Spd Err Fltr BW]	Hız Düşük Geçişli Filtre Bant Genişliği
P645 [Speed Reg Kp]	Kvp
P647 [Speed Reg Ki]	Kvi
P652 [SReg Trq Preset]	Hız Entegrasyon Ön Yük
P654 [Spd Reg Int Out]	Hız Entegrasyon Çıkış
P658 [SReg OutFltrGain]	Tork İlerleme Gerileme Filtre Kazancı
P659 [SReg OutFltr BW]	Tork İlerleme Gerileme Filtre Bant Genişliği
P660 [SReg Output]	Hız Döngüsü Çıkış
P670 [Pos Torque Limit]	Tork Limiti – Pozitif
P671 [Neg Torque Limit]	Tork Limiti – Negatif
P685 [Selected Trq Ref]	Tork Referansı
P686 [Torque Step]	Tork Kesme
P687 [Notch Fltr Freq]	Tork Çentik Filtresi Frekansı
P689 [Filtered Trq Ref]	Tork Referansı – Filtrelenmiş
P690 [Limited Trq Ref]	Tork Referansı – Sınırlı
P690 [Limited Torq Ref]	Iq Akım Komutu
P696 [Inertia Acc Gain] P697 [Inertia Dec Gain]	Kaff
P704 [InAdp LdObs Mode]	Yük İzleme Yapılandırması
P705 [Inertia Adapt BW]	Geri Besleme ve Hızlanma Filtre Bant Genişliği
P706 [InertiaAdaptGain]	Kof
P707 [Load Estimate]	Yük İzleme Tork Hesaplaması
P708 [InertiaTorqueAdd]	Yük İzleme Hızlanma Hesaplaması
P708 [InertiaTrqAdd]	Toplam Atalet Hesabı
P710 [InertAdptFiltBW]	Tork Düşük Geçişli Filtre Bant Genişliği
P711 [Load Observer BW]	Kop
P721 [Position Control]	Pozisyon Tekrarlama Kontrolü
P723 [Psn Command]	Pozisyon Referansı
P756 [Interp Psn Input]	Kontrol Cihazı Pozisyon Komutu – Float
P757 [Interp Vel Input]	Kontrol Cihazı Hız Komutu
P758 [Interp Trq Input]	Kontrol Cihazı Tork Komutu
P759 [Interp Psn Out]	Hassas Komut Pozisyon
P759 [Interp Psn Out]	Pozisyon Komutu
P760 [Interp Vel Out]	Hassas Komut Hız
P760 [Interp Vel Out]	Hız Komutu
P761 [Interp Trq Out]	Tork Komutu
P821 [Psn Offset 1]	Pozisyon Kesme
P830 [PsnNtchFltrFreq]	Pozisyon Notch Filtre Frekansı
P833 [Psn Out FltrGain]	Pozisyon İlerleme Gerileme Filtre Kazancı
P834 [Psn Out Fltr BW]	Pozisyon İlerleme Gerileme Filtre Bant Genişliği
P835 [Psn Error]	Pozisyon Hatası
P837 [Psn Load Actual]	Pozisyon İntegral Geri Besleme
P838 [Psn Reg Ki]	Kpi

Sürücü Parametresi	Integrated Motion on EtherNet/IP Durumu
P839 [Psn Reg Kp]	Kpp
P842 [PsnReg IntgrlOut]	Pozisyon Entegrasyon Çıkışı
P843 [PsnReg Spd Out]	Pozisyon Döngüsü Çıkış
P847 [Psn Fdbk]	Pozisyon Geri Beslemesi
P940 [Drive OL Count]	İnvertör Kapasitesi (Bakınız Motor Aşırı Yük sayfa 497)
P942 [IGBT Temp C]	İnvertör Sıcaklığı
P944 [Drive Temp C]	İnvertör Heatsink (soğutucu) Sıcaklığı
P1107 [Brk Release Time]	Mekanik Fren Bırakma Gecikmesi
P1108 [Brk Set Time]	Mekanik Fren Kavrama Gecikmesi

Tablo 8 – Integrated Motion on EtherNet/IP Özelliği Alfabetik Sıra

Integrated Motion on EtherNet/IP Durumu	Sürücü Parametresi
Akı Çalışma Süresi	P44 [Flux Up Time]
Akı Frenleme Devreye Al	P388 [Flux Braking En]
Akı Yükseltme Kontrolü	P43 [Flux Up Enable]
Akım Düzenleme Ofseti	P81 [PM PriEnc Offset]
Akım Vektör Limiti	P422 [Current Limit 1]
Artış Ani Çekiş Kontrolü	P540 [S Curve Accel] P541 [S Curve Decel]
Aşırı Tork Limiti	P436 [Shear Pin1 Level]
Aşırı Tork Limiti Süre	P437 [Shear Pin 1 Time]
Atlama Hızı Bantı	P529 [Skip Speed Band]
Bara Düşük Voltaj Kullanıcı Limiti	P461 [UnderVltg Level]
Bara Regülatörü İşlem	P372 [Bus Reg Mode A]
Bara Regülatörü Referans	P375 [Bus Reg Level]
Bara Voltajı Seçimi	P305 [Voltage Class]
Başlatma Artış	P60 [Start Acc Boost]
Çalışma Artış	P61 [Run Boost]
Çalışma Şartları Seçim	P306 [Duty Rating]
Çıkış Akımı	P7 [Output Current]
Çıkış Frekansı	P1 [Output Frequency]
Çıkış Gücü	P9 [Output Power]
Çıkış Voltajı	P8 [Output Voltage]
DC Bara Voltajı	P11 [DC Bus Volts]
DC Bara Voltajı – Nominal	P12 [DC Bus Memory]
DC Enjeksiyon Fren Akımı	P394 [DC Brake Level]
DC Enjeksiyon Fren Süresi	P395 [DC Brake Time]
Dijital Giriş Yapılandırması	P155 [DI Enable]
Dijital Girişler	P220 [Digital In Sts]
Durdurma Modu	P370 [Stop Mode A]
Düşük Tork Limiti	P442 [Load Loss Level]
Düşük Tork Limiti Süresi	P443 [Load Loss Time]
Endüksiyon Motor Nominal Frekansı	P27 [Motor NP Hertz]
Endüksiyon Motor Nominal Kayma Hızı	P621 [Slip RPM at FLA]
Endüksiyon Motor Rotor Kaçak Reaktans	P74 [Ixo Voltage Drop]
Endüksiyon Motor Stator Direnci	P73 [IR Voltage Drop]
Endüksiyon Motor Stator Kaçak Reaktans	P74 [Ixo Voltage Drop]
Endüksiyon Motoru Akış Akımı	P75 [Flux Current Ref]

Integrated Motion on EtherNet/IP Durumu	Sürücü Parametresi
Frekans Kontrol Yöntemi	P65 [VHz Curve]
Geri Besleme ve Hız Filtre Bağlantı Modülleri	P126 [Pri Vel FdbkFltr]
Geri Besleme ve Hız Filtre Bant Genişliği	P639 [SReg FB Fltr BW]
Geri Besleme ve Hızlanma Filtre Bant Genişliği	P705 [Inertia Adapt BW]
Güç Kaybı Eşik Değeri	P451 [Pwr Loss A Level]
Güç Kaybı İşlemi	P450 [Pwr Loss Mode A]
Güç Kaybı Süresi	P452 [Pwr Loss A Time]
Harici Paralel Devre Direnci	P383 [DB Ext Ohms]
Harici Paralel Devre Gücü	P384 [DB Ext Watts]
Harici Paralel Devre Pals Gücü	P385 [DB ExtPulseWatts]
Hassas Komut Hız	P760 [Interp Vel Out]
Hassas Komut Pozisyon	P759 [Interp Psn Out]
Hız Atlama 1	P526 [Skip Speed 1]
Hız Atlama 2	P527 [Skip Speed 2]
Hız Atlama 3	P528 [Skip Speed 3]
Hız Döngüsü Çıkış	P660 [SReg Output]
Hız Düşük Geçişli Filtre Bant Genişliği	P644 [Spd Err Fltr BW]
Hız Entegrasyon Çıkış	P654 [Spd Reg Int Out]
Hız Entegrasyon Kontrolü	P635 [Spd Options Ctrl]
Hız Entegrasyon Ön Yük	P652 [SReg Trq Preset]
Hız Geri Besleme	P131 [Active Vel Fdbk]
Hız Hatası	P641 [Speed Error]
Hız İleri Besleme Komutu	P546 [Spd Ref A Stpt]
Hız Kesme	P601 [Trim Ref A Stpt]
Hız Komutu	P760 [Interp Vel Out]
Hız Limiti – Negatif	P521 [Max Rev Speed]
Hız Limiti – Pozitif	P520 [Max Fwd Speed]
Hız Referansı	P597 [Final Speed Ref]
Hızlı Başlatma Devreye Al	P356 [FlyingStart Mode]
Id Akım Geri Besleme	P6 [Flux Cur Fdbk]
İnvertör Aşırı Yük İşlemi	P420 [Drive OL Mode]
İnvertör Heatsink (soğutucu) Sıcaklığı	P944 [Drive Temp C]
İnvertör Kapasitesi (Bakınız Motor Aşırı Yük sayfa 497)	P940 [Drive OL Count]
İnvertör Nominal Çıkış Akımı	P21 [Rated Amps]
İnvertör Nominal Çıkış Gücü	P22 [Rated kW]
İnvertör Nominal Çıkış Voltajı	P20 [Rated Volts]
İnvertör Sıcaklığı	P942 [IGBT Temp C]
Iq Akım Geri Besleme	P5 [Torque Cur Fdbk]
Iq Akım Komutu	P690 [Limited Torq Ref]
Kaff	P696 [Inertia Acc Gain] P697 [Inertia Dec Gain]
Kdr	P620 [Droop RPM at FLA]
Kesme Frekansı	P63 [Break Frequency]
Kesme Voltajı	P62 [Break Voltage]
Kj	P76 [Total Inertia]
Knff	P643 [SpdReg AntiBckup]
Kof	P706 [InertiaAdaptGain]
Kontrol Cihazı Hız Komutu	P757 [Interp Vel Input]

Integrated Motion on EtherNet/IP Durumu	Sürücü Parametresi
Kontrol Cihazı Pozisyon Komutu – Float	P756 [Interp Psn Input]
Kontrol Cihazı Tork Komutu	P758 [Interp Trq Input]
Kontrol Modu	P309 [SpdTrqPsn Mode A]
Kontrol Yöntemi	P35 [Motor Ctrl Mode]
Kop	P711 [Load Observer BW]
Kpi	P838 [Psn Reg Ki]
Kpp	P839 [Psn Reg Kp]
Kqp	P95 [VCL Cur Reg BW]
Kvff	P549 [Spd Ref A Mult]
Kvi	P647 [Speed Reg Ki]
Kvp	P645 [Speed Reg Kp]
Maksimum Frekans	P37 [Maximum Freq]
Maksimum Voltaj	P36 [Maximum Voltage]
Mekanik Fren Bırakma Gecikmesi	P1107 [Brk Release Time]
Mekanik Fren Kavrama Gecikmesi	P1108 [Brk Set Time]
Motor Aşırı Hız Kullanıcı Limiti	P524 [Overspeed Limit]
Motor Aşırı Yük Limiti	P413 [Mtr OL Factor]
Motor Kapasitesi	P418 [Mtr OL Counts]
Motor Kutupları	P31 [Motor Poles]
Motor Nominal Akım Tepe Değeri	P422 [Current Limit 1]
Motor Nominal Çıkış Gücü	P30 [Motor NP Power]
Motor Nominal Hızı	P28 [Motor NP RPM]
Motor Nominal Sürekli Akım	P26 [Motor NP Amps]
Motor Nominal Voltajı	P25 [Motor NP Volts]
Motor Polaritesi	P40 [Mtr Options Cnfg]
Motor Termal Aşırı Yük Kullanıcı Limiti	P412 [Mtr OL Alarm Lvl]
Motor Tipi	P35 [Motor Ctrl Mode]
Paralel Devre Regülatör Direnç Tipi	P382 [DB Resistor Type]
PM Motor Direnci	P87 [PM IR Voltage]
PM Motor Döner Voltaj Sabiti	P86 [PM CEMF Voltage]
PM Motor Endüktansı	P88 [PM IXq Voltage] P89 [PM IXd Voltage]
Pozisyon Döngüsü Çıkış	P843 [PsnReg Spd Out]
Pozisyon Entegrasyon Çıkışı	P842 [PsnReg IntgrlOut]
Pozisyon Geri Beslemesi	P847 [Psn Fdbk]
Pozisyon Hatası	P835 [Psn Error]
Pozisyon İlerleme Gerileme Filtre Bant Genişliği	P834 [Psn Out Fltr BW]
Pozisyon İlerleme Gerileme Filtre Kazancı	P833 [Psn Out FltrGain]
Pozisyon İntegral Geri Besleme	P837 [Psn Load Actual]
Pozisyon Kesme	P821 [Psn Offset 1]
Pozisyon Komutu	P759 [Interp Psn Out]
Pozisyon Notch Filtre Frekansı	P830 [PsnNtchFltrFreq]
Pozisyon Referansı	P723 [Psn Command]
Pozisyon Tekrarlama Kontrolü	P721 [Position Control]
PWM Frequency	P38 [PWM Frequency]
Rampa Hızlanma	P535 [Accel Time 1]
Rampa Yavaşlama	P537 [Decel Time 1]
Rejeneratif Güç Limiti	P426 [Regen Power Lmt]
SLAT Ayar Noktası	P314 [SLAT Err Stpt]

Integrated Motion on EtherNet/IP Durumu	Sürücü Parametresi
SLAT Yapılandırma	P309 [SpdTrqPsn Mode A]
SLAT Zaman Gecikmesi	P315 [SLAT Dwell Time]
Toplam Atalet Hesabı	P708 [InertiaTrqAdd]
Tork Çentik Filtresi Frekansı	P687 [Notch Fltr Freq]
Tork Düşük Geçişli Filtre Bant Genişliği	P710 [InertAdptFiltBW]
Tork İlerleme Gerileme Filtre Bant Genişliği	P659 [SReg OutFltr BW]
Tork İlerleme Gerileme Filtre Kazancı	P658 [SReg OutFltrGain]
Tork Kesme	P686 [Torque Step]
Tork Komutu	P761 [Interp Trq Out]
Tork Limiti – Negatif	P671 [Neg Torque Limit]
Tork Limiti – Pozitif	P670 [Pos Torque Limit]
Tork Referansı	P685 [Selected Trq Ref]
Tork Referansı – Filtrelenmiş	P689 [Filtered Trq Ref]
Tork Referansı – Sınırlı	P690 [Limited Trq Ref]

Motor Aşırı Yük

Bir aşırı yükleme durumunun Kinetix tarafından yönetilmesi ile PowerFlex755 sürücü tarafından yönetilmesi farklıdır. Kinetix Motor Kapasitesi, oysa PowerFlex 755 Motor Aşırı Yüktür.

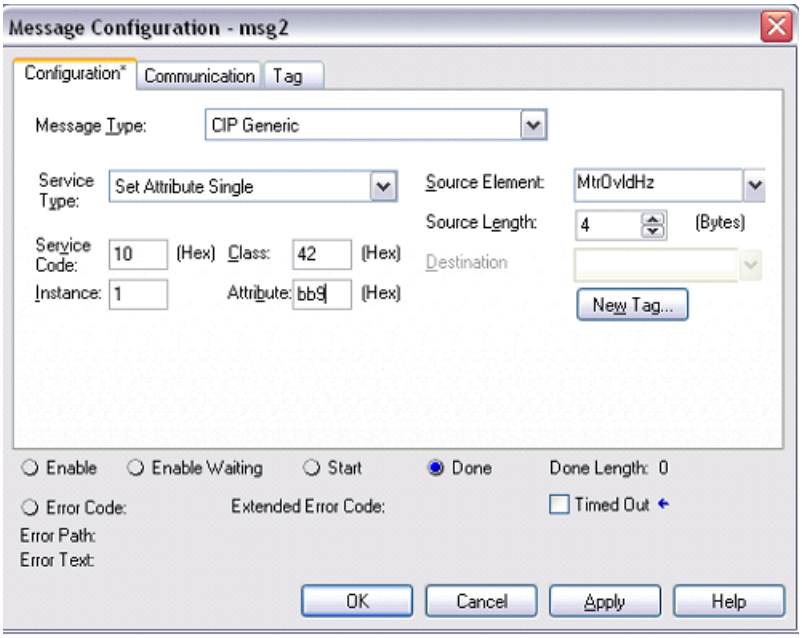
Hareket Kontrolü özelliği, İnvertör Kapasitesi, motorun termal modeli baz alınarak çalışma sırasında kullanılan sürekli nominal motor termal kapasitesinin gerçek zamanlı hesaplamasıdır. %100 değeri, motorun sürekli akım değeri tarafından belirlenen nominal kapasitesinin %100'ünde kullanıldığı anlamına gelmektedir.

PowerFlex 755 parametresi, P940 [Drive OL Count], güç ünitesindeki aşırı yükü (I^2T) yüzde olarak gösterir. Bu değer Nominal Akımın %100'üne ulaşılana kadar 0 değerinde kalır, sonrasında Aşırı Yük ölçümü başlar. Değer %100'e ulaştığında güç ünitesi aşırı yük hatası oluşur.

Gelişmiş Özellikler

Gelişmiş özelliklere RSLogix 5000 içerisinde bir MSG talimatı ile ulaşılır. Bu değerler tüm gelişmiş özellik yazımları için aynı olacaktır. Sadece Özellik numarası ve Kaynak Kısmı değişecektir.

ÖNEMLİ CIP Motion bağlantısının kurulduğu her seferde mesaj komutlarını yürütün. Bu, kontrol cihazı CIP Motion bağlantısını kurduğunda tüm sürücü parametrelerini kontrol cihazı varsayılanlarına getirdiği için gereklidir.



- Message Type (Mesaj Tipi) – CIP Generic'i seçin.
- Service Type (Servis Tipi) ya da Service Code (Servis Kodu) – Belirlenen nesne üzerinde gerçekleştirilecek olan servis için kaynağı seçin ya da hex değerini girin. Set Attribute Single için 10 (hex) ya da Get Attribute Single için 0E (hex).
- Class (Sınıf) – Servisin gönderileceği nesnenin tipi ya da sınıfı için hex değerini girin. Motion Device Axis Object (Hareket Kontrol Cihazı Eksen Cismi) için 42 (hex).
- Instance (Durum) – Servisin gönderileceği nesnenin durumunu girin. Sürücü durumu için her zaman 1.
- Attribute (Özellik) – Servisin gönderileceği nesnenin özelliğinin hex değerini girin.
- Source Element Pull-down Menu (Kaynak Elemanı Açılır Menü) – Ayar isteği ile birlikte gönderilecek ek servis parametrelerini ve/veya verileri içeren yerel bir kaynak etiketi seçin. Bu alan, bir alma isteği için silikleştirilir.
- Source Length (Kaynak Uzunluğu) – Ayar isteğine dahil edilecek olan kaynak etiketlerinden veri bayt sayısını girin veya seçin. Bu alan, bir alma isteği için silikleştirilir.
- Destination Pull-down Menu (Varış Yeri Açılır Menüsü) – Bir alma isteğinin sonucunu almak için yerel bir varış yeri etiketi seçin. Bu alan, bir ayar isteği için silikleştirilir.

Sürücü Parametresi/Gelişmiş Özellik Eşleştirmesi

Tablo 9 – PowerFlex 755 Sürücü Parametresi Numaraya Göre Sıralama

Sürücü Parametresi	Gelişmiş Özellik
80 [PM Cfg]	2600 PM Test Cfg
83 [PM OfstTst Cur]	3004 PM OfstTst Cur
96 [VCL Cur Reg Kp]	2685 VCL Cur Reg Kp
93 [PM Dir Test Cur]	3003 PM Dir Test Cur
97 [VCL Cur Reg Ki]	2686 VCL Cur Reg Ki
98 [VEncdls FReg Kp]	2687 VEncdls FReg Kp
99 [VEncdls FReg Ki]	2688 VEncdls FReg Ki
100 [Slip Reg Enable]	2689 Slip Reg Enable
101 [Slip Reg Ki]	2602 Slip Reg Ki
102 [Slip Reg Kp]	2603 Slip Reg Kp
103 [Flux Reg Enable]	2690 Flux Reg Enable
104 [Flux Reg Ki]	2691 Flux Reg Ki
105 [Flux Reg Kp]	2692 Flux Reg Kp
106 [Trq Adapt Speed]	2693 Trq Adapt Speed
107 [Trq Adapt En]	2694 Trq Adapt En
108 [Phase Delay Comp]	2695 Phase Delay Comp
109 [Trq Comp Mode]	2696 Trq Comp Mode
110 [Trq Comp Mtring]	2697 Trq Comp Mtring
111 [Trq Comp Regen]	2698 Trq Comp Regen
112 [Slip Adapt Iqs]	2699 Slip Adapt Iqs
113 [SFAdapt SlewLmt]	2700 SFAdapt SlewLmt
114 [SFAdapt SlewRate]	2701 SFAdapt SlewRate
115 [SFAdapt CnvrgLvl]	2702 SFAdapt CnvrgLvl
116 [SFAdapt CnvrgLmt]	2703 SFAdapt CnvrgLmt
321 [Prchrg Control]	2619 Prchrg Control
322 [Prchrg Delay]	2620 Prchrg Delay
357 [FS Gain]	2604 FS Gain
358 [FS Ki]	2605 FS Ki
376 [Bus Limit Kp]	2606 Bus Limit Kp
377 [Bus Limit Kd]	2607 Bus Limit Kd
380 [Bus Reg Ki]	2608 Bus Reg Ki
381 [Bus Reg Kp]	2609 Bus Reg Kp
390 [Flux Braking Ki]	2610 Flux Braking Ki
391 [Flux Braking Kp]	2611 Flux Braking Kp
396 [DC Brake Ki]	2612 DC Brake Ki
397 [DC Brake Kp]	2613 DC Brake Kp
400 [Fast Braking Ki]	2614 Fast Braking Ki
401 [Fast Braking Kp]	2615 Fast Braking Kp
428 [Current Limit Kd]	2616 Current Limit Kd
429 [Current Limit Ki]	2617 Current Limit Ki
430 [Current Limit Kp]	2618 Current Limit Kp
469 [PredMaint Sts]	2625 PredMaint Sts
470 [PredMaintAmbTemp]	2626 PredMaintAmbTemp
471 [PredMaint Rst En]	2627 PredMaint Rst En
472 [PredMaint Reset]	2628 PredMaint Reset
488 [HSFan Derate]	2629 HSFan Derate

Sürücü Parametresi	Gelişmiş Özellik
489 [HSFan TotalLife]	2630 HSFan TotalLife
490 [HSFan ElpsdLife]	2631 HSFan ElpsdLife
491 [HSFan RemainLife]	2632 HSFan RemainLife
492 [HSFan EventLevel]	2633 HSFan EventLevel
493 [HSFan EventActn]	2634 HSFan EventActn
494 [HSFan ResetLog]	2635 HSFan ResetLog
495 [InFan Derate]	2636 InFan Derate
496 [InFan TotalLife]	2637 InFan TotalLife
497 [InFan ElpsdLife]	2638 InFan ElpsdLife
498 [InFan RemainLife]	2639 InFan RemainLife
499 [InFan EventLevel]	2640 InFan EventLevel
500 [InFan EventActn]	2641 InFan EventActn
501 [InFan ResetLog]	2642 InFan ResetLog
502 [MtrBrngTotalLife]	2643 MtrBrngTotalLife
503 [MtrBrngElpsdLife]	2644 MtrBrngElpsdLife
504 [MtrBrngRemainLif]	2645 MtrBrngRemainLif
505 [MtrBrngEventLvl]	2646 MtrBrngEventLvl
506 [MtrBrngEventActn]	2647 MtrBrngEventActn
507 [MtrBrng ResetLog]	2648 MtrBrng ResetLog
508 [MtrLubeElpsdHrs]	2649 MtrLubeElpsdHrs
509 [MtrLubeEventLvl]	2650 MtrLubeEventLvl
510 [MtrLubeEventActn]	2651 MtrLubeEventActn
511 [MchBrngTotalLife]	2652 MchBrngTotalLife
512 [MchBrngElpsdLife]	2653 MchBrngElpsdLife
513 [MchBrngRemainLif]	2654 MchBrngRemainLif
514 [MchBrngEventLvl]	2655 MchBrngEventLvl
515 [MchBrngEventActn]	2656 MchBrngEventActn
516 [MchBrngResetLog]	2657 MchBrngResetLog
517 [MchLubeElpsdHrs]	2658 MchLubeElpsdHrs
518 [MchLube EventLvl]	2659 MchLube EventLvl
519 [MchLubeEventActn]	2660 MchLubeEventActn
642 [Servo Kilit Kazancı]	2721 Servo Lock Gain
665 [Speed Comp Sel]	2621 Speed Comp Sel
832 [Psn Out FltrGain]	2622 Psn Out FltrGain
833 [Psn Out Fltr Sel]	2623 Psn Out Fltr Sel
834 [Psn Out Fltr BW]	2624 Psn Out Fltr BW
970 [Testpoint Sel 1]	2661 Testpoint Sel 1
971 [Testpoint Fval 1]	2662 Testpoint Fval 1
972 [Testpoint Lval 1]	2663 Testpoint Lval 1
974 [Testpoint Sel 2]	2664 Testpoint Sel 2
975 [Testpoint Fval 2]	2665 Testpoint Fval 2
976 [Testpoint Lval 2]	2666 Testpoint Lval 2
978 [Testpoint Sel 3]	2667 Testpoint Sel 3
979 [Testpoint Fval 3]	2668 Testpoint Fval 3
980 [Testpoint Lval 3]	2669 Testpoint Lval 3
982 [Testpoint Sel 4]	2670 Testpoint Sel 4
983 [Testpoint Fval 4]	2671 Testpoint Fval 4
984 [Testpoint Lval 4]	2672 Testpoint Lval 4
1035 [PkDtct Stpt Real]	2673 PkDtct Stpt Real

Sürücü Parametresi	Gelişmiş Özellik
1036 [PkDtct Stpt DInt]	2674 PkDtct Stpt Dint
1037 [PkDtct1 In Sel]	2675 PkDtct1 In Sel
1038 [PkDtct1PresetSel]	2676 PkDtct1PresetSel
1039 [Peak1 Cfg]	2677 Peak1 Cfg
1040 [Peak 1 Change]	2678 Peak 1 Change
1041 [PeakDetect1 Out]	2679 PeakDetect1 Out
1042 [PkDtct2 In Sel]	2680 PkDtct2 In Sel
1043 [PkDtct2PresetSel]	2681 PkDtct2PresetSel
1044 [Peak2 Cfg]	2682 Peak2 Cfg
1045 [Peak 2 Change]	2683 Peak 2 Change
1046 [PeakDetect2 Out]	2684 PeakDetect2 Out
1535 [VB Config]	2704 VB Config
1536 [VB Status]	2705 VB Status
1537 [VB Voltage]	2706 VB Voltage
1538 [VB Time]	2707 VB Time
1539 [VB Minimum]	2708 VB Minimum
1540 [VB Maximum]	2709 VB Maximum
1541 [VB Accel Rate]	2710 VB Accel Rate
1542 [VB Decel Rate]	2711 VB Decel Rate
1543 [VB Frequency]	2712 VB Frequency
1544 [VB Min Freq]	2713 VB Min Freq
1545 [VB Flux Thresh]	2714 VB Flux Thresh
1546 [VB Flux Lag Freq]	2715 VB Flux Lag Freq
1547 [VB Filt Flux Cur]	2716 VB Filt Flux Cur
1548 [VB Current Rate]	2717 VB Current Rate
1549 [VB Current Hyst]	2718 VB Current Hyst
1550 [VB Cur Thresh]	2719 VB Cur Thresh
1551 [VB Rate Lag Freq]	2720 VB Rate Lag Freq

İnvertör Parametresi/Gelişmiş Özellik Eşleştirmesi

Tablo 10 – PowerFlex 755 İnvertör Parametresi Numaraya Göre Sıralama

İnvertör Parametresi	Gelişmiş Özellik
1 [Sys Rated Amps]	2855 Sys Rated Amps
2 [Sys Rated Volts]	2856 Sys Rated Volts
3 [I1 Rated Amps]	2857 Ix1 Rated Amps
4 [I2 Rated Amps]	2858 Ix2 Rated Amps
5 [I3 Rated Amps]	2859 Ix3 Rated Amps
10 [Online Status]	2862 Online Status
12 [Fault Status]	2863 Fault Status
13 [Alarm Status]	2864 Alarm Status
18 [Ground Current]	2865 Ground Current
20 [Recfg Acknowledg]	2866 Recfg Acknowledg
21 [Effctv I Rating]	2867 Effctv I Rating
30 [Testpoint Sel 1]	2868 Testpoint Sel 1
31 [Testpoint Val 1]	2869 Testpoint Val 1
32 [Testpoint Sel 2]	2870 Testpoint Sel 2
33 [Testpoint Val 2]	2871 Testpoint Val 2

Konvertör Parametresi/Gelişmiş Özellik Eşleştirmesi

Tablo 11 – PowerFlex 755 Konvertör Parametresi Numaraya Göre Sıralama

Konvertör Parametresi	Gelişmiş Özellik
1 [Sys Rated Amps]	2905 Sys Rated Amps
2 [Sys Rated Volts]	2906 Sys Rated Volts
3 [C1 Rated Amps]	2907 CX1 Rated Amps
4 [C2 Rated Amps]	2908 CX2 Rated Amps
5 [C3 Rated Amps]	2909 CX3 Rated Amps
10 [Online Status]	2912 Online Status
12 [Fault Status]	2913 Fault Status
13 [Alarm Status]	2914 Alarm Status
25 [Gate Board Temp]	2916 Gate Board Temp
30 [Testpoint Sel 1]	2917 Testpoint Sel 1
31 [Testpoint Val 1]	2918 Testpoint Val 1
32 [Testpoint Sel 2]	2919 Testpoint Sel 2
33 [Testpoint Val 2]	2920 Testpoint Val 2

Ön Şarj Parametresi/Gelişmiş Özellik Eşleştirmesi

Tablo 12 – PowerFlex 755 Ortak Bara Ön Şarj Parametresi Numaraya Göre Sıralama

CB Ön Şarj Parametresi	Gelişmiş Özellik
1 [Sys Rated Amps]	2955 Sys Rated Amps
2 [Sys Rated Volts]	2956 Sys Rated Volts
3 [P1 Rated Amps]	2957 PX1 Rated Amps
4 [P2 Rated Amps]	2958 PX2 Rated Amps
5 [P3 Rated Amps]	2959 PX3 Rated Amps
10 [Online Status]	2962 Online Status

CB Ön Şarj Parametresi	Gelişmiş Özellik
12 [Fault Status]	2963 Fault Status
13 [Alarm Status]	2964 Alarm Status
18 [Main DC Bus Volt]	2965 Main DC Bus Volt
25 [Gate Board Temp]	2966 Gate Board Temp
30 [Testpoint Sel 1]	2967 Testpoint Sel 1
31 [Testpoint Val 1]	2968 Testpoint Val 1
32 [Testpoint Sel 2]	2969 Testpoint Sel 2
31 [Testpoint Val 2]	2970 Testpoint Val 2

Enkoder Parametresi/Gelişmiş Özellik Eşleştirmesi

Tablo 13 – Üniversal Geri Besleme Modülü Çıkış Parametresi Numaraya Göre Sıralama

Enkoder Parametresi	Gelişmiş Özellik
80 [Enc Out Sel]	2800 Enc Out Sel
81 [Enc Out Mode]	2801 Enc Out Mode
82 [Enc Out FD PPR]	2802 Enc Out FD PPR
83 [Enc Out Z Offset]	2803 Enc Out Z Offset
84 [Enc Out Z PPR]	2804 Enc Out Z PPR

Hatalar

Aşağıdaki tablo PowerFlex 755 hataları ile Logix kontrol cihazına ve RSLogix 5000 yazılımına geri dönen karşılık gelen hataları göstermektedir. Geri dönen hata numaraları ve metinler Kinetix 6500 ile ortaktır.

Not: Bir Operatör Arayüzünde (HIM) görüntülenen bir hata kodu/mesajı Logix kontrol cihazına geri dönen ile eşleşmeyecektir ve potansiyel olarak Operatör Arayüzünde veya RSLogix 5000 içerisinde görüntülenecektir.

Tablo 14 – PowerFlex 755 Sürücü Hatası Numaraya Göre Sıralama

PowerFlex 755 Sürücü		Ethernet/IP üzerinden Entegre Hareket		
Event No.	**Hata Metni**	**Kod**	**Alt kod**	**Hata Metni**
0	No Entry	0	0	Hata Yok
2	Auxiliary Input	63	0	Harici Giriş
3	Power Loss	37	0	Bara Güç Kaybı
4	UnderVoltage	34	0	Bara Düşük Voltaj Kullanıcı Limiti
5	OverVoltage	35	0	Bara Yüksek Voltaj Fabrika Limiti
7	Motor Overload	7	0	Motor Termal Aşırı Yük Fabrika Limiti
8	Heatsink OvrTemp	11	1	İnvertör Aşırı Sıcaklık Fabrika Limiti
9	Trnsistr OvrTemp	11	2	İnvertör Aşırı Sıcaklık Fabrika Limiti
12	HW OverCurrent	10	1	İnvertör Aşırı Akım
13	Ground Fault	16	0	Konvertör Toprak Akımı Fabrika Limiti
14	Ground Warning	17	0	Konvertör Toprak Akımı Kullanıcı Limiti
15	Load Loss	57	0	Düşük Tork Limiti
17	Input Phase Loss	23	0	Konvertör AC Tek Faz Kaybı
20	TorqPrv Spd Band	18	1	Tork Onayı Arıza
21	Output PhaseLoss	63	21	Ürüne Özel
24	Decel Inhibit	19	0	Yavaşl Devreden Çıkar
25	OverSpeed Limit	4	0	Motor Aşırı Hız Kullanıcı Limiti
26	Brake Slipped	18	2	Tork Onayı Arıza
33	AuRsts Exhausted	63	33	Ürüne Özel
36	SW OverCurrent	10	2	İnvertör Aşırı Akım
38	Phase U to Gnd	24	1	Konvertör AC Fazı Kısa
39	Phase V to Gnd	24	2	Konvertör AC Fazı Kısa
40	Phase W to Gnd	24	3	Konvertör AC Fazı Kısa
41	Phase UV Short	24	4	Konvertör AC Fazı Kısa
42	Phase VW Short	24	5	Konvertör AC Fazı Kısa
43	Phase WU Short	24	6	Konvertör AC Fazı Kısa
44	Phase UNegToGnd	24	7	Konvertör AC Fazı Kısa
45	Phase VNegToGnd	24	8	Konvertör AC Fazı Kısa
46	Phase WNegToGnd	24	9	Konvertör AC Fazı Kısa
48	System Defaulted	63	33	Ürüne Özel
49	Drive Powerup	1	0	Modül Sıfırlama
55	Ctrl Bd Overtemp	10	0	Kontrol Modülü Aşırı Sıcaklık Fabrika Limiti
61	Shear Pin 1	56	0	Aşırı Tork Limiti
64	Drive OverLoad	13	0	Konvertör Ön-Şarj Aşırı Yük Kullanıcı Limiti
71	Port 1 Adapter	63	71	Ürüne Özel
72	Port 2 Adapter	63	72	Ürüne Özel
73	Port 3 Adapter	63	73	Ürüne Özel

PowerFlex 755 Sürücü		Ethernet/IP üzerinden Entegre Hareket		
Event No.	**Hata Metni**	**Kod**	**Alt kod**	**Hata Metni**
74	Port 4 Adapter	63	74	Ürüne Özel
75	Port 5 Adapter	63	75	Ürüne Özel
76	Port 6 Adapter	63	76	Ürüne Özel
77	IR Volts Range	21	1	Motor Test Arızası
78	FluxAmpsRef Rang	21	2	Motor Test Arızası
79	Excessive Load	21	3	Motor Test Arızası
80	AutoTune Aborted	21	4	Motor Test Arızası
81	Port 1 DPI Loss	63	81	Ürüne Özel
82	Port 2 DPI Loss	63	82	Ürüne Özel
83	Port 3 DPI Loss	63	83	Ürüne Özel
84	Port 4 DPI Loss	63	84	Ürüne Özel
85	Port 5 DPI Loss	63	85	Ürüne Özel
86	Port 6 DPI Loss	63	86	Ürüne Özel
87	IXo VoltageRange	21	5	Motor Test Arızası
91	Pri VelFdbk Loss	45	255	Geri Besleme Veri Kaybı Fabrika Limiti
93	Hw Enable Check	63	93	Ürüne Özel
94	Alt VelFdbk Loss	45	255	Geri Besleme Veri Kaybı Fabrika Limiti
95	Aux VelFdbk Loss	45	255	Geri Besleme Veri Kaybı Fabrika Limiti
96	PositionFdbkLoss	45	255	Geri Besleme Veri Kaybı Fabrika Limiti
100	Parameter Chksum	3	0	Kalıcı Bellek Kontrol Toplamı Hatası
104	Pwr Brd Checksum	15	1	Güç Kartı
106	Incompat MCB-PB	15	3	Güç Kartı
107	Replaced MCB-PB	22	1	Donanım Yapılandırması
111	PwrBd Invalid ID	15	2	Güç Kartı
112	PwrBd App MinVer	15	4	Güç Kartı
113	Tracking DataErr	22	2	Donanım Yapılandırması
117	PwrDn Data Chksm	17	16	Opsiyon Saklama Kontrol Toplamı
124	App ID Changed	23	1	Aygıt Yazılımı Değişiklik
125	Using Backup App	23	2	Aygıt Yazılımı Değişiklik
134	Start On PowerUp	63	134	Ürüne Özel
137	Ext Prchrg Err	23	2	Konvertör Ön-Şarj Arızası
138	Precharge Open	23	3	Konvertör Ön-Şarj Arızası
141	Autn Enc Angle	21	6	Motor Test Arızası
142	Autn Spd Rstrct	21	7	Motor Test Arızası
143	Autotune CurReg	21	8	Motor Test Arızası
144	Autotune Inertia	21	9	Motor Test Arızası
145	Autotune Travel	21	10	Motor Test Arızası
169	PWM Freq Reduced	16	0	PWM Frekansı Azaldı
170	CurLimit Reduced	17	0	Akım Limiti Azaldı
177	Profiling Active	63	177	Ürüne Özel
178	Homing Active	63	178	Ürüne Özel
179	Home Not Set	63	179	Ürüne Özel
203	Port 13 Adapter	63	203	Ürüne Özel
204	Port 14 Adapter	63	204	Ürüne Özel
205	DPI TransportErr	63	205	Ürüne Özel

PowerFlex 755 Sürücü		Ethernet/IP üzerinden Entegre Hareket		
Event No.	**Hata Metni**	**Kod**	**Alt kod**	**Hata Metni**
206	RTC Battery Fail	63	206	Ürüne Özel
210	HW En Jumper Out	2	1	Koruma Yapılandırma Hatası
211	Safety Brd Fault	9	0	GuardStopInputFault
212	Safety Jmpr Out	2	2	Koruma Yapılandırma Hatası
213	Safety Jumper In	2	3	Koruma Yapılandırma Hatası
224	Port 4 Comm Loss	63	224	Ürüne Özel
225	Port 5 Comm Loss	63	225	Ürüne Özel
226	Port 6 Comm Loss	63	226	Ürüne Özel
227	Port 7 Comm Loss	63	227	Ürüne Özel
228	Port 8 Comm Loss	63	228	Ürüne Özel
229	Port 9 Comm Loss	63	229	Ürüne Özel
244	Port 4 Cfg	16	4	Yasal Olmayan Opsiyon Kartı
245	Port 5 Cfg	16	5	Yasal Olmayan Opsiyon Kartı
246	Port 6 Cfg	16	6	Yasal Olmayan Opsiyon Kartı
247	Port 7 Cfg	16	7	Yasal Olmayan Opsiyon Kartı
248	Port 8 Cfg	16	8	Yasal Olmayan Opsiyon Kartı
249	Port 9 Cfg	16	9	Yasal Olmayan Opsiyon Kartı
264	Port 4 Checksum	17	4	Opsiyon Saklama Kontrol Toplamı
265	Port 5 Checksum	17	5	Opsiyon Saklama Kontrol Toplamı
266	Port 6 Checksum	17	6	Opsiyon Saklama Kontrol Toplamı
267	Port 7 Checksum	17	7	Opsiyon Saklama Kontrol Toplamı
268	Port 8 Checksum	17	8	Opsiyon Saklama Kontrol Toplamı
269	Port 9 Checksum	17	9	Opsiyon Saklama Kontrol Toplamı
280	Comm Loss Enet	1	0	Bağlantı arızası.
281	ENet Checksum	17	13	Opsiyon Saklama Kontrol Toplamı
282	DLX Checksum	17	14	Opsiyon Saklama Kontrol Toplamı
290	Prev Maint Reset	20	1	Önleyici Bakım
291	HSFan Life	20	2	Önleyici Bakım
292	InFan Life	20	3	Önleyici Bakım
293	MtrBrng Life	20	4	Önleyici Bakım
294	MtrBrng Lube	20	5	Önleyici Bakım
295	MachBrng Life	20	6	Önleyici Bakım
296	MachBrng Lube	20	7	Önleyici Bakım
307	Port7InvalidCard	63	307	Ürüne Özel
308	Port8InvalidCard	63	308	Ürüne Özel
315	Excess Psn Err	4	0	Aşırı Pozisyon Hatası
318	OutCurShare PhU	63	318	Ürüne Özel
319	OutCurShare PhV	63	319	Ürüne Özel
320	OutCurShare PhW	63	320	Ürüne Özel
321	HS Temp Imbal	63	321	Ürüne Özel
324	DC Bus Mismatch	63	324	Ürüne Özel
325	Invalid Inv Cfg	63	325	Ürüne Özel
326	Invalid Conv Cfg	63	326	Ürüne Özel
331	Inv1 Comm Loss	63	331	Ürüne Özel
341	Con1 Comm Loss	63	341	Ürüne Özel

Ek Kaynaklar

Aşağıdaki dokümanlar, PowerFlex 755 sürücüler ile Integrated Motion on EtherNet/IP kurmak için ek bilgiler içerir.

Integrated Motion on the Ethernet/IP Network Kullanıcı Kılavuzu
Yayın Numarası: MOTION-UM003

Integrated Motion on the Ethernet/IP Network Referans Kılavuzu
Yayın Numarası: MOTION-RM003

Logix5000 Kontrol Cihazları Tasarım Konuları Referans Kılavuzu
Yayın Numarası: 1756-RM094

Notlar:

A

Accel Time *n* (No. 535, 536) 107
Access Level (No. 301) 80
Active Cur Lmt (No. 424) 95
Active Vel Fdbk (No. 131) 65
Actual Home Psn (No. 737) 130
Actv SpTqPs Mode (No. 313) 83
Adaptör Parametreleri 19
Adj Vltg AccTime (No. 1140) 171
Adj Vltg Command (No. 1139) 171
Adj Vltg Config (No. 1131) 170
Adj Vltg DecTime (No. 1141) 171
Adj Vltg Preset*n* (No. 1142…1148) 171
Adj Vltg Ref Hi (No. 1134) 170
Adj Vltg Ref Lo (No. 1135) 170
Adj Vltg RefMult (No. 1149) 171
Adj Vltg Scurve (No. 1150) 171
Adj Vltg Select (No. 1133) 170
Adj Vltg Trim Hi (No. 1137) 170
Adj Vltg Trim Lo (No. 1138) 170
Adj Vltg TrimPct (No. 1151) 171
Adj Vltg TrimSel (No. 1136) 170
Adlandırmalar, Kılavuz 11
Alarm Bilgi Parametreleri 157, 158, 159
Alarm Status (No. 13)
- İnvertör 204
- Konvertör 209, 215

Alarm Status A (No. 959) 156
Alarm Status B (No. 960) 157
AlarmA at Fault (No. 962) 159
AlarmB at Fault (No. 963) 159
Alarmlar
- Güvenli Hız Monitörü 332
- I/O 332
- İkili Artımlı Enkoder 334
- Sürücü 298
- Sürücü Alarmı Çapraz Referans 310
- Tek Artımlı Enkoder 333
- Tipler 292
- Üniversal Geri Besleme Alarm Açıklamaları 335

Alt Man Ref AnHi (No. 329) 85
Alt Man Ref AnLo (No. 330) 85
Alt Man Ref Sel (No. 328) 84
Alt Speed Reg BW (No. 648) 117
Alt Speed Reg Ki (No.650) 118
Alt Speed Reg Kp (No. 649) 118
Alt Vel Fdbk Sel (No. 128) 64
Alt Vel FdbkFltr (No. 129) 65
Alt Vel Feedback (No. 130) 65
AltSpdErr FltrBW (No. 651) 118
Analog Çıkış Parametreleri 77, 78
Analog Giriş Modu Durumu 75
Analog Giriş Parametreleri 75, 77
Anlg In Loss Sts
- No. 257 – Ana Kontrol Kartı 76
- No. 47 – Opsiyon Modülü 239, 249

Anlg In Sqrt
- No. 256 – Ana Kontrol Kartı 76
- No. 46 – Opsiyon Modülü 238, 249

Anlg In Type
- No. 255 – Ana Kontrol Kartı 75
- No. 45 – Opsiyon Modülü 238, 249

Anlg In0 Filt BW
- No. 266 – Ana Kontrol Kartı 77
- No. 56 – Opsiyon Modülü 240, 250

Anlg In0 Filt Gn
- No. 265 – Ana Kontrol Kartı 77
- No. 55 – Opsiyon Modülü 239, 250

Anlg In0 Hi
- No. 261 – Ana Kontrol Kartı 76
- No. 51 – Opsiyon Modülü 239, 250

Anlg In0 Lo
- No. 262 – Ana Kontrol Kartı 76
- No. 52 – Opsiyon Modülü 239, 250

Anlg In0 LssActn
- No. 263 – Ana Kontrol Kartı 76
- No. 53 – Opsiyon Modülü 239, 250

Anlg In0 Raw Val
- No. 264 – Ana Kontrol Kartı 77
- No. 54 – Opsiyon Modülü 239, 250

Anlg In0 Value
- No. 260 – Ana Kontrol Kartı 76
- No. 50 – Opsiyon Modülü 239, 250

Anlg In1 Filt BW (No. 66) 240
Anlg In1 Filt Gn (No. 65) 240
Anlg In1 Hi (No. 61) 240
Anlg In1 Lo (No. 62) 240
Anlg In1 LssActn (No. 63) 240
Anlg In1 Raw Val (No. 64) 240
Anlg In1 Value (No. 60) 240
Anlg Out Abs
- No. 271 – Ana Kontrol Kartı 77
- No. 71 – Option Module 241, 251

Anlg Out Type
- No. 270 – Ana Kontrol Kartı 77
- No. 70 – Option Module 241, 251

Anlg Out0 Data
- No. 277 – Ana Kontrol Kartı 77
- No. 77 – Option Module 241, 251

Anlg Out0 DataHi
- No. 278 – Ana Kontrol Kartı 77
- No. 78 – Opsiyon Modülü 241, 251

Anlg Out0 DataLo
- No. 279 – Ana Kontrol Kartı 78
- No. 79 – Opsiyon Modülü 241, 251

Anlg Out0 Hi
- No. 280 – Ana Kontrol Kartı 78
- No. 80 – Opsiyon Modülü 241, 251

Anlg Out0 Lo
- No. 281 – Ana Kontrol Kartı 78
- No. 81 – Opsiyon Modülü 241, 251

Anlg Out0 Sel
- No. 275 – Ana Kontrol Kartı 77
- No. 75 – Option Module 241, 251

Anlg Out0 Stpt
- No. 276 – Ana Kontrol Kartı 77
- No. 76 – Option Module 241, 251

Anlg Out0 Val
- No. 282 – Ana Kontrol Kartı 78
- No. 82 – Opsiyon Modülü 242, 251

Anlg Out1 Data (No. 87) 242
Anlg Out1 DataHi (No. 88) 242
Anlg Out1 DataLo (No. 89) 242

Anlg Out1 Hi (No. 90) 242
Anlg Out1 Lo (No. 91) 242
Anlg Out1 Sel (No. 85) 242
Anlg Out1 Stpt (No. 86) 242
Anlg Out1 Val (No. 92) 242
Arıza Bulma 291
  Enkoder ile Vinç Ayarı 440
  Ortak Belirtiler 342
  Vinç Ayarı Enkodersiz 448
At Limit Status (No. 945) 153
Atalet Kompanzasyon Parametreleri 123
Atalet Uyarlama Parametreleri 124
Atbaşı Pompa Parametreleri 172
ATEX
  Hatalar ve Alarmlar 333
Auto Mask (No. 325) 84
Auto Retry Fault (No. 347) 86
Auto Rstrt Delay (No. 349) 86
Auto Rstrt Tries (No. 348) 86
Autotune (No. 70) 57
Autotune Torque (No. 71) 57
Aux Vel Fdbk Sel (No. 132) 65
Aux Vel FdbkFltr (No. 133) 65
Aux Vel Feedback (No. 134) 65
Ayarlanabilir Voltaj Kontrolü 170
  Geçersiz Referans 304
Ayarlanabilir Voltaj Parametreleri 170

B

Bağlantı Teli Çıkma Hatası 306
Bağlantı Teli J4 Analog Giriş Modu 75
Başlat
  Kontrol Listesi 15
Başlatma Özellikleri Parametreleri 85
Blok Diyagramlar 349
  Flux Vector Genel Bakış (753) 351
  Flux Vector Genel Bakış (755) 386
  Girişler ve Çıkışlar (753) 374
  Girişler ve Çıkışlar (755) 417
  Hız Kontrolü (753) 354
  Hız Kontrolü (755) 389
  Hız ve Pozisyon Geri Beslemesi (753) 353
  Hız ve Pozisyon Geri Beslemesi (755) 388
  İnvertör Aşırı Yük (753) 382
  İnvertör Aşırı Yük (755) 423
  Kontrol Mantığı (753) 378
  Kontrol Mantığı (755) 419, 420, 421, 422
  MOP Kontrolü (753) 373
  MOP Kontrolü (755) 416
  Pozisyon Kontrolü (753) 361
  Pozisyon Kontrolü (755) 396
  Proses Kontrolü (753) 371
  Proses Kontrolü (755) 414
  Sürtünme Kompanzasyonu 424, 425
  Teşhis Araçları 426
  Tork Kontrolü (753) 365, 366
  Tork Kontrolü (755) 406, 407
  Yüksek Hızlı Trend Sihirbazı 426
BOOTP (No. 36) 222
BOOTP Sunucu
  IP Adresleme 19
Brake Off Adj 1 *n* (No. 402, 403) 93
Brake Test Torq (No. 1114) 168
Break Frequency (No. 63) 56
Break Voltage (No. 62) 56
Brk Alarm Travel (No. 1109) 167
Brk Release Time (No. 1107) 167
Brk Set Time (No. 1108) 167
Brk Slip Count (No. 1110) 167
Bus Limit ACR Ki (No. 378) 90
Bus Limit ACR Kp (No. 379) 90
Bus Limit Kd (No. 377) 90
Bus Limit Kp (No. 376) 90
Bus Reg Ki (No. 380) 90
Bus Reg Kp (No. 381) 91
Bus Reg Level (No. 375) 90
Bus Reg Lvl Cfg (No. 374) 90
Bus Reg Modu *n* (No. 372, 373) 90
Bus Utilization (No. 42) 54

C

C1 L31 Line Volt (No. 127) 213
C1 Testpt Val 1 (No. 141, 143) 214
Çapraz Referans
  Hatalar ve Alarmlar 310
Cascaded Config (No. 20) 281
CbFan Derate (No. 481) 101
CbFan ElpsdLife (No. 483) 101
CbFan EventActn (No. 486) 102
CbFan EventLevel (No. 485) 102
CbFan RemainLife (No. 484) 101
CbFan TotalLife (No. 482) 101
Clear Flt Owner (No. 923) 145
C*n* AC Line Freq (No. 123, 223) 212
C*n* Alarm Status1 (No. 107, 207) 211
C*n* CbFanElpsdLif (No. 138, 238) 214
C*n* DC Bus Volt (No. 119, 219) 212
C*n* Fault Status1 (No. 105, 205) 211
C*n* Fault Status2 (No. 106, 206) 211
C*n* GateBoardTemp (No. 122, 222) 212
C*n* Gnd Current (No. 118, 218) 212
C*n* Heatsink Temp (No. 120, 220) 212
C*n* L1 Phase Curr (No. 115, 215) 212
C*n* L12 Line Volt (No. 125, 225) 213
C*n* L2 Phase Curr (No. 116, 216) 212
C*n* L23 Line Volt (No. 126, 226) 213
C*n* L3 Phase Curr (No. 117, 217) 212
C*n* PredMainReset (No. 137, 237) 214
C*n* Rated Amps (No. 3, 4) 209, 215
C*n* SCR Temp (No. 121, 221) 212
C*n* Testpt Sel *n* (No. 140, 142, 240, 242) 214
C*n* Testpt Val 1 (No. 141, 143, 241, 243) 214
Comm Flt Action (No. 54) 224
Commanded SpdRef (No. 2) 50
Commanded Trq (No. 4) 50
Condition Sts 1 (No. 937) 151
Config Flt Code (No. 70) 280
Counts Per Unit (No. 1215) 178
Current Limit Kd (No. 428) 95
Current Limit Ki (No. 429) 95

Current Limit Kp (No. 430) 96
Current Limit *n* (No. 422, 423) 95
Current Lmt Sel (No. 421) 95
Current Rate Lmt (No. 425) 95

D

Data In *nn* (No. 895…902) 143
Data Out *nn* (No. 905…912) 143
Day Stroke Count (No. 1205) 176
DB Ext Ohms (No. 383) 91
DB Ext Watts (No. 384) 91
DB ExtPulseWatts (No. 385) 91
DB Resistor Type (No. 382) 91
DC Brake Ki (No. 396) 93
DC Brake Kp (No. 397) 93
DC Brake Level (No. 394) 92
DC Brake Time (No. 395) 93
DC Brk Vd Fltr (No. 399) 93
DC Brk Vq Fltr (No. 398) 93
DC Bus Mem Reset (No. 464) 99
DC Bus Memory (No. 12) 50
DC Bus Volts (No. 11) 50
DC Fren (No. 393) 92
DC Offset Ctrl (No. 1154) 171
Dead Time Comp (No. 1153) 171
Dec Inhibit Actn (No. 409) 93
Decel Ref Speed (No. 50) 284
Decel Time *n* (No. 537, 538) 107
Delayed Spd Ref (No. 139) 66
Destek, Ürün 11, 346
DeviceLogix 461
DI Abort Profile (No. 1220) 180
DI Abort Step (No. 1219) 179
DI Accel 2 (No. 179) 69
DI Aux Fault (No. 157) 67
DI BusReg Mode B (No. 186) 69
DI Clear Fault (No. 156) 67
DI Coast Stop (No. 160) 67
DI Cur Lmt Stop (No. 159) 67
DI Decel 2 (No. 180) 69
DI Enable (No. 155) 67
DI Fiber SyncEna (No. 1129) 169
DI Fiber TravDis (No. 1130) 169
DI Find Home (No. 732) 130
DI FloatMicroPsn (No. 1102) 166
DI Fwd Dec Limit (No. 197) 70
DI Fwd End Limit (No. 196) 70
DI Fwd Reverse (No. 162) 67
DI HOA Start (No. 176) 68
DI Hold Step (No. 1218) 179
DI Indx Step (No. 772) 132
DI Indx StepPrst (No. 774) 132
DI Indx StepRev (No. 773) 132
DI Jog 1 (No. 166) 67
DI Jog 1 Forward (No. 167) 68
DI Jog 1 Reverse (No. 168) 68
DI Jog 2 (No. 169) 68
DI Jog 2 Forward (No. 170) 68
DI Jog 2 Reverse (No. 171) 68
DI ManRef AnlgHi (No. 564) 109
DI ManRef AnlgLo (No. 565) 109
DI ManRef Sel (No. 563) 109
DI Manual Ctrl (No. 172) 68
DI MOP Dec (No. 178) 68
DI MOP Inc (No. 177) 68
DI NHdwr OvrTrvl (No. 201) 71
DI OL Home Limit (No. 734) 130
DI PCAM Start (No. 1474) 191
DI PHdwr OvrTrvl (No. 200) 71
DI PID Enable (No. 191) 69
DI PID Hold (No. 192) 69
DI PID Invert (No. 194) 69
DI PID Reset (No. 193) 69
DI Prchrg Seal (No. 190) 69
DI Precharge (No. 189) 69
DI PumpOff Disbl (No. 1206) 176
DI Pwr Loss (No. 188) 69
DI PwrLoss ModeB (No. 187) 69
DI Redefine Psn (No. 733) 130
DI Rev Dec Limit (No. 199) 71
DI Rev End Limit (No. 198) 70
DI Run (No. 163) 67
DI Run Forward (No. 164) 22, 67
DI Run Reverse (No. 165) 67
DI Speed Sel *n* (No. 173…175) 68
DI SpTqPs Sel *n* (No. 181, 182) 69
DI Start (No. 161) 67
DI Stop (No. 158) 67
DI Stop Mode B (No. 185) 69
DI StrtStep Sel*nn* (No. 1222…1226) 180
DI Torque StptA (No. 195) 69
DI Vel Override (No. 1221) 180
Dig In Filt
No. 223 – Ana Kontrol Kartı 72
No. 3 – Opsiyon Modülü 234, 245
Dig In Filt Mask
No. 2 – Opsiyon Modülü 234, 245
No. 222 – Ana Kontrol Kartı 22, 72
Dig In Sts (No. 1) 234, 245
Dig Out Invert
No. 226 – Ana Kontrol Kartı 73
No. 6 – Opsiyon Modülü 235, 246
Dig Out Setpoint
No. 227 – Ana Kontrol Kartı 73
No. 7 – Opsiyon Modülü 235, 246
Dig Out Sts
No. 225 – Ana Kontrol Kartı 73
No. 5 – Opsiyon Modülü 234, 245
Digital In Cfg (No. 150) 67
Digital In Sts (No. 220) 72
Dijital Çıkış Parametreleri 73
Dijital Giriş Çakışmaları 16
Dijital Giriş Fonksiyonları Parametreleri 67, 68
Dinamik Frenleme Modülü
Ayar 90
Parametreler 91
Tip Seçimi 91

Dir Owner (No. 922) 144
Direction Mode (No. 308) 81
Direction Mon (No. 42) 283
Direction Tol (No. 43) 283
Direkt Pozisyon Parametreleri 131
DL From Net *nn* (No. 1…16) 222
DL To Net *nn* (No. 17…32) 222
DLs Fr Peer Act (No. 77) 226
DLs Fr Peer Cfg (No. 76) 226
DLs From Net Act (No. 34) 222
DLs To Net Act (No. 35) 222
DLs To Peer Act (No. 88) 227
DLs To Peer Cfg (No. 87) 227
DLX Bool SP*n* (No. 78…81) 233
DLX DigIn Sts (No. 49) 231
DLX DigOut Sts (No. 50) 231
DLX DigOut Sts2 (No. 51) 232
DLX DINT InSP*n* (No. 98…101) 233
DLX DINT OutSP*n* (No. 102…105) 233
DLX DINT SP*n* (No. 70…77) 233
DLX DIP *nn* (No. 33…48) 231
DLX In *nn* (No. 17…32) 231
DLX Operation (No. 53) 232
DLX Out *nn* (No. 1…16) 231
DLX Prog Cond (No. 52) 232
DLX Real InSP*n* (No. 82…89) 233
DLX Real OutSP*n* (No. 90…97) 233
DLX Real SP*nn* (No. 54…69) 233
DM Input (No. 58) 286
Door Out Mode (No. 74) 286
Door Out Type (No. 57) 286
Dosya Grubu Parametre Düzenlemesi 24
Dosya Parametrelerinin Korunması 94
DPI Logic Rslt (No. 882) 141
DPI Portları 16
DPI Ramp Rslt (No. 881) 141
DPI Ref Rslt (No. 880) 141
DPI Veri Bağlantı Parametreleri 143
Drive Logic Rslt (No. 879) 141
Drive OL Count (No. 940) 152
Drive OL Mode (No. 420) 95
Drive Ramp Rslt (No. 884) 141
Drive Ref Rslt (No. 883) 141
Drive Status 1 (No. 935) 148
Drive Status 2 (No. 936) 150
Drive Temp C (No. 944) 152
Drive Temp Pct (No. 943) 152
DriveLogix Kontrol Cihazı 10
Droop RPM at FLA (No. 620) 114
Durum Göstergeleri 18, 293
    Haberleşme Adaptörleri 18
Durum Parametreleri 146
Düşüş Kompanzasyonu Parametreleri 114
Duty Rating (No. 306) 81

E

Econ AccDec Ki (No. 48) 54
Econ AccDec Kp (No. 49) 54
Econ At Ref Ki (No. 47) 54
Effctv I Rating (No. 21) 204
Elapsed kWH (No. 14) 51
Elapsed MWH (No. 13) 50
Elapsed Run Time (No. 15) 51
Elektronik Dişli Parametreleri 136
Elpsd Mtr kWHrs (No. 18) 51
Elpsd Mtr MWHrs (No. 16) 51
Elpsd Rgn kWHrs (No. 19) 51
Elpsd Rgn MWHrs (No. 17) 51
Enable SW Input (No. 54) 285
Enc 0 Cfg (No. 1) 256
Enc 0 Error Sts (No. 6) 257
Enc 0 FB (No. 4) 256
Enc 0 FB Lss Cfg (No. 3) 256
Enc 0 PhsLss Cnt (No. 7) 257
Enc 0 PPR (No. 2) 256
Enc 0 QuadLssCnt (No. 8) 257
Enc 0 Sts (No. 5) 257
Enc 1 Cfg (No. 11) 258
Enc 1 Error Sts (No. 16) 259
Enc 1 FB (No. 14) 258
Enc 1 FB Lss Cfg (No. 13) 258
Enc 1 PhsLss Cnt (No. 17) 259
Enc 1 PPR (No. 12) 258
Enc 1 QuadLssCnt (No. 18) 259
Enc 1 Sts (No. 15) 259
Enc Out FD PPR (No. 82) 273
Enc Out Mode (No. 81) 273
Enc Out Sel (No. 80) 273
Enc Out Z Offset (No. 83) 273
Enc Out Z PPR (No. 84) 273
Encdrlss AngComp (No. 78) 58
Encdrlss VltComp (No. 79) 58
Encoder Cfg (No. 1) 254
Encoder Feedback (No. 4) 254
Encoder PPR (No. 2) 254
Encoder Status (No. 5) 255
Enterpolasyon Parametreleri 131
Error Status (No. 6) 255
EtherNet/IP 19
    Parametreler 222
Ext Ramped Ref (No. 700) 123

F

Fast Braking Ki (No. 400) 93
Fast Braking Kp (No. 401) 93
Fault Amps (No. 957) 156
Fault Bus Volts (No. 958) 156
Fault Frequency (No. 956) 156
Fault Status
    No. 12 – İnvertör 204
    No. 12 – Konvertör 209, 215
Fault Status (No. 67) 288

Fault Status A (No. 952) 154
Fault Status B (No. 953) 155
Faz Kilitli Döngü Parametreleri 134
FB0 Cfg (No. 8) 264
FB0 Device Sel (No. 6) 262
FB0 Identify (No. 7) 263
FB0 Inc Cfg (No. 16) 266
FB0 Inc Sts (No. 17) 266
FB0 IncAndSC PPR (No. 15) 265
FB0 Lin CPR (No. 25) 267
FB0 Lin Upd Rate (No. 26) 267
FB0 LinStahl Sts (No. 27) 267
FB0 Loss Cfg (No. 9) 264
FB0 Position (No. 5) 262
FB0 SSI Cfg (No. 20) 266
FB0 SSI Resol (No. 21) 267
FB0 SSI Turns (No. 22) 267
FB0 Sts (No. 10) 265
FB1 Cfg (No. 38) 270
FB1 Device Sel (No. 36) 268
FB1 Identify (No. 37) 269
FB1 Inc Cfg (No. 46) 271
FB1 Inc Sts (No. 47) 271
FB1 IncAndSC PPR (No. 45) 271
FB1 Lin CPR (No. 55) 272
FB1 Lin Upd Rate (No. 56) 272
FB1 LinStahl Sts (No. 57) 272
FB1 Loss Cfg (No. 39) 270
FB1 Position (No. 35) 268
FB1 SSI Cfg (No. 50) 272
FB1 SSI Resol (No. 51) 272
FB1 SSI Turns (No. 52) 272
FB1 Sts (No. 40) 270
Fbk 1 Polarity (No. 30) 282
Fbk 1 Resolution (No. 31) 282
Fbk 1 Speed (No. 33) 282
Fbk 1 Type (No. 28) 282
Fbk 1 Units (No. 29) 282
Fbk 1 Volt Mon (No. 32) 282
Fbk 2 Polarity (No. 35) 282
Fbk 2 Resolution (No. 36) 282
Fbk 2 Speed (No. 38) 283
Fbk 2 Units (No. 34) 282
Fbk 2 Volt Mon (No. 37) 283
Fbk Mode (No. 27) 282
Fbk Pos Tol (No. 41) 283
Fbk Speed Ratio (No. 39) 283
Fbk Speed Tol (No. 40) 283
Fdbk Loss Cfg (No. 3) 254
Fiber Control (No. 1120) 169
Fiber Fonksiyon Parametreleri 169
Fiber Status (No. 1121) 169
Filtered Spd Ref (No. 595) 112
Filtered SpdFdbk (No. 640) 116
Filtered Trq Ref (No. 689) 122
Final Speed Ref (No. 597) 112
Find Home Ramp (No. 736) 130
Find Home Speed (No. 735) 130
Float Tolerance (No. 1111) 168
Flt Cfg DL *nn* (No. 60…75) 226
Flt Cfg Logic (No. 58) 225
Flt Cfg Ref (No. 59) 225
Flux Braking 92
Flux Braking En (No. 388) 92
Flux Braking Ki (No. 390) 92
Flux Braking Kp (No. 391) 92
Flux Braking Lmt (No. 389) 92
Flux Cur Fdbk (No. 6) 50
Flux Current Ref (No. 75) 57
Flux Down Ki (No. 45) 54
Flux Down Kp (No. 46) 54
Flux Reg Enable (No. 103) 61
Flux Reg Ki (No. 104) 61
Flux Reg Kp (No. 105) 61
Flux Up Enable (No. 43) 54
Flux Up Time (No. 44) 54
Flux Vector Genel Bakış
Blok Diyagram (753) 351
Blok Diyagram (755) 386
FlyingStart Mode (No. 356) 88
Fr Peer Addr *n* (No. 81…84) 227
Fr Peer Enable (No. 85) 227
Fr Peer Status (No. 86) 227
Fr Peer Timeout (No. 80) 226
FrctnComp Hyst (No. 1562) 126
FrctnComp Mode (No. 1560) 126
FrctnComp Out (No. 1567) 126
FrctnComp Rated (No. 1566) 126
FrctnComp Slip (No. 1565) 126
FrctnComp Stick (No. 1564) 126
FrctnComp Time (No. 1563) 126
FrctnComp Trig (No. 1561) 126
Frenleme
Flux Braking 92
Parametreler 90
FS Excitation Ki (No. 361) 89
FS Excitation Kp (No. 362) 89
FS Gain (No. 357) 88
FS Ki (No. 358) 88
FS Msrmnt CurLvl (No. 364) 89
FS Reconnect Dly (No. 363) 89
FS Speed Reg Ki (No. 359) 88
FS Speed Reg Kp (No. 360) 88

G

Gate Board Temp (No. 25) 210, 216
Gateway Cfg *n* (No. 46…49) 223
Gearbox Limit (No. 1181) 173
Gearbox Rating (No. 1182) 173
Gearbox Ratio (No. 1183) 173
Gearbox Sheave (No. 1184) 173
Gelişmiş Parametre Görünümü 26
Genel Önlemler 12
Geri Besleme Kaynakları
Ana ve Alternatif kaynaklar için kazançların ayarlanması 115

Geri Besleme ve I/O Parametreleri 64
Girişler ve Çıkışlar
Blok Diyagram (753) 374
Blok Diyagram (755) 417
Gnd Cur Flt Lvl (No. 16) 210
Ground Current (No. 18) 205
Ground Warn Actn (No. 466) 100
Ground Warn Lvl (No. 467) 100
Guard Status (No. 68) 289
Güç Çevrimi
IP Adresi Switch'leri 19
Güç Kaybı Parametreleri 98, 99
Güvenli Hız Monitörü
Modül Durumu 260
Parametreler 279
Güvenlik Parametreleri 142

H

Haberleşme Kontrol Parametreleri 140, 141
Haberleşmeler
Durum Gösterge LED'leri 18
Parametreler 140
Hata Bilgi Parametreleri 154, 155
Hatalar
ATEX 333
Güvenli Hız Monitörü 332
I/O 332
İkili Artımlı Enkoder 334
N-1 See Manual 308
Rerate See Manual 308
Sürücü 298
Sürücü Hatası Çapraz Referans 310
Tek Artımlı Enkoder 333
Tipler 292
Üniversal Geri Besleme Hata Açıklamaları 335
Heatsink Temp (No. 23) 210
Hız Geri Besleme 65
Hız Kesme Parametreleri 112
Hız Kompanzasyon Parametreleri 120
Hız Kontrol Parametreleri 106
Hız Kontrolü
Blok Diyagram (753) 354
Blok Diyagram (755) 389
Hız Limiti Parametreleri 106, 107
Hız Referans Parametreleri 108
Hız Referansları 68
Hız Regülasyon
Ana ve Alternatif Geri Besleme Kaynakları için Kazançların Ayarlanması 115
Hız Regülatörü Parametreleri 115
Hız Tork Pozisyon 82
Hız ve Pozisyon Geri Beslemesi
Blok Diyagram (753) 353
Blok Diyagram (755) 388
Hızlı Başlatma 88
Homing Cfg (No. 20) 260
Homing Control (No. 731) 129
Homing Status (No. 730) 129
Host (Ana) Parametreler 44
HSFan Derate (No. 488) 102
HSFan ElpsdLife (No. 490) 102
HSFan EventActn (No. 493) 102
HSFan EventLevel (No. 492) 102
HSFan RemainLife (No. 491) 102
HSFan ResetLog (No. 494) 103
HSFan TotalLife (No. 489) 102

I

I/O Modülü Parametreleri 44, 45, 234
IA LdObs Delay (No. 709) 125
Id Comp Enbl (No. 1600) 199
Id Comp Mtrng *n* (No. 1601…1611) 199–201
Id Comp Regen *n* (No. 1613…1623) 201–202
Id Lo FreqCur Kp (No. 431) 96
IdCompMtrng *n* Iq (No. 1602…1612) 199–201
IdCompRegen *n* Iq (No. 1614…1624) 201–202
Idle Flt Action (No. 55) 224
IGBT Temp C (No. 942) 152
IGBT Temp Pct (No. 941) 152
İkili Artımlı Enkoder
Hatalar ve Alarmlar 334
Parametreler 256
I*n* Alarm Status (No. 107, 207) 206
I*n* DC Bus Volt (No. 119, 219) 207
I*n* Fault Status (No. 105, 205) 206
I*n* Gnd Current (No. 118, 218) 207
I*n* Heatsink Temp (No. 120, 220) 207
I*n* HSFan Speed (No. 124, 224) 207
I*n* HSFanElpsdLif (No. 128) 208
I*n* IGBT Temp (No. 121, 221) 207
I*n* InFan 1 Speed (No. 125, 225) 207
I*n* InFan 2 Speed (No. 126, 226) 207
I*n* InFanElpsdLif (No. 129, 229) 208
In Pos Psn Band (No. 726) 128
In Pos Psn Dwell (No. 727) 128
I*n* PredMainReset (No. 127, 227) 208
I*n* Rated Amps (No. 3, 4) 204
I*n* Testpt Sel *n* (No. 140, 142, 240, 242) 208
I*n* Testpt Val *n* (No. 141, 143, 241, 243) 208
I*n* U Phase Curr (No. 115, 215) 207
I*n* V Phase Curr (No. 116, 216) 207
I*n* W Phase Curr (No. 117, 217) 207
InAdp LdObs Mode (No. 704) 124
Inert Comp LPFBW (No. 698) 123
InertAdptFltrBW (No. 710) 125
Inertia Acc Gain (No. 696) 123
Inertia Adapt BW (No. 705) 124
Inertia Comp Out (No. 699) 123
Inertia CompMode (No. 695) 123
Inertia Dec Gain (No. 697) 123
Inertia Test Lmt (No. 77) 58
InertiaAdaptGain (No. 706) 124
InertiaTrqAdd (No. 708) 125
InFan Derate (No. 495) 103
InFan ElpsdLife (No. 497) 103
InFan EventActn (No. 500) 103
InFan EventLevel (No. 499) 103
InFan RemainLife (No. 498) 103
InFan ResetLog (No. 501) 103

InFan TotalLife (No. 496) 103
InPhase Loss Lvl (No. 463) 99
InPhase LossActn (No. 462) 99
Integrated Motion Uygulamaları
HIM Kısıtlamaları 297
Interp Control (No. 755) 131
Interp Psn Input (No. 756) 131
Interp Psn Out (No. 759) 131
Interp Trq Input (No. 758) 131
Interp Trq Out (No. 761) 131
Interp Vel Input (No. 757) 131
Interp Vel Out (No. 760) 131
İnvertör Aşırı Yük
Blok Diyagram (753) 382
Blok Diyagram (755) 423
IO Diag Status (No. 69) 290
IP Addr Cfg *n* (No. 38…41) 223
IP Adresi Switch'leri 19
IPM AltOffstComp (No. 1647) 60
IPM Bus Prot (No. 1629) 63
IPM Max Cur (No. 1640) 63
IPM Max Spd (No. 1641) 63
IPM PriOffstComp (No. 1646) 60
IPM TrqTrim HLim (No. 1644) 63
IPM TrqTrim Ki (No. 1643) 63
IPM TrqTrim Kp (No. 1642) 63
IPM TrqTrim LLim (No. 1645) 63
IPM_Ld_0_pct (No. 1635) 60
IPM_Ld_100_pct (No. 1636) 60
IPM_Lg_100_pct (No. 1633) 60
IPM_Lg_125_pct (No. 1634) 60
IPM_Lg_25_pct (No. 1630) 60
IPM_Lg_50_pct (No. 1631) 60
IPM_Lg_75_pct (No. 1632) 60
IPMVdFFwdLqIqWe (No. 1639) 63
IPMVqFFwdCemf (No. 1637) 63
IPMVqFFwdLdIdWe (No. 1638) 63
Iq Lo FreqCur Kp (No. 432) 96
IR Voltage Drop (No. 73) 57
Ixo Voltage Drop (No. 74) 57

J

Jerk Gain (No. 433) 96
Jog Acc Dec Time (No. 539) 107
Jog Owner (No. 921) 144
Jog Speed *n* (No. 556, 557) 108

K

Kayıt (Registration) Parametreleri 275
Kılavuz Adlandırmaları 11
Kontrol Cihazı, DriveLogix 10
Kontrol Mantığı
Blok Diyagram (753) 378
Blok Diyagram (755) 419, 420, 421, 422
Kontrol Yapılandırma Parametreleri 81

L

L1 Phase Curr (No. 20) 210
L2 Phase Curr (No. 21) 210
L3 Phase Curr (No. 22) 210
Language (No. 302) 80
Last Fault Code (No. 951) 154
Last StartSource (No. 931) 146
Last Stop Source (No. 932) 146
Last StrtInhibit (No. 934) 147
LdPsn Fdbk Div (No. 826) 137
LdPsn Fdbk Mult (No. 825) 137
LED'ler 18, 293
Lim Speed Input (No. 52) 285
Limited Spd Ref (No. 593) 112
Limited Trq Ref (No. 690) 122
LimSpd Mon Delay (No. 53) 285
Load Estimate (No. 707) 124
Load Loss Action (No. 441) 97
Load Loss Level (No. 442) 97
Load Loss Time (No. 443) 97
Load Observer BW (No. 711) 125
Load Psn FdbkSel (No. 136) 66
Lock Mon Enable (No. 59) 286
Lock Mon Input (No. 60) 286
Lock State (No. 5) 279
Logic Mask (No. 324) 84
Logic Mask Act (No. 886) 142
Logic Src Cfg (No. 78) 226

M

Main DC Bus Volt (No. 18) 216
Manual Cmd Mask (No. 326) 84
Manual Owner (No. 924) 145
Manual Ref Mask (No. 327) 84
Manuel Preload (No. 331) 85
Max Acc Stop Typ (No. 66) 287
Max Accel Enable (No. 64) 287
Max Fwd Speed (No. 520) 106
Max Rev Speed (No. 521) 106
Max Rod Speed (No. 1175) 173
Max Rod Torque (No. 1176) 173
Max Spd Stop Typ (No. 63) 287
Max Speed Enable (No. 61) 287
Max Stop Time (No. 47) 284
Max Traverse (No. 1125) 169
Maximum Freq (No. 37) 53
Maximum Voltage (No. 36) 52
MchBrngElpsdLife (No. 512) 105
MchBrngEventActn (No. 515) 105
MchBrngEventLvl (No. 514) 105
MchBrngRemainLif (No. 513) 105
MchBrngResetLog (No. 516) 105
MchBrngTotalLife (No. 511) 105
MchLube EventLvl (No. 518) 105
MchLubeElpsdHrs (No. 517) 105
MchLubeEventActn (No. 519) 105
MicroPsnScalePct (No. 1112) 168

Mil Yönlendirme Parametreleri 197, 198
Mil Yönlendirme Yapılandırması 197
Min Adj Voltage (No. 1152) 171
Min Fwd Speed (No. 522) 106
Min Rev Speed (No. 523) 106
Min Rod Speed (No. 1177) 173
Minor Flt Cfg (No. 950) 154
Modül Parametreler 44
Module Err Reset (No. 2) 262
Module Sts
No. 1 – Üniversal Geri Besleme Modülü 261
No. 21 – İkili Artımlı Enkoder 260
Monitör Parametreleri 50
MOP High Limit (No. 561) 109
MOP Init Select (No. 566) 109
MOP Init Stpt (No. 567) 109
MOP Kontrolü
Blok Diyagram (753) 373
Blok Diyagram (755) 416
MOP Low Limit (No. 562) 109
MOP Rate (No. 560) 109
MOP Reference (No. 558) 108
Motor Aşırı Yük Parametreleri 94
Motor Ctrl Mode (No. 35) 52
Motor İsim Plakası Verisi 480
Motor Kontrol Parametreleri 52
Motor NP Amper (No. 26) 52
Motor NP Hertz (No. 27) 52
Motor NP Power (No. 30) 52
Motor NP RPM (No. 28) 52
Motor NP Volt (No. 25) 52
Motor OL Actn (No. 410) 94
Motor Poles (No. 31) 52
Motor Power Lmt (No. 427) 95
Motor Sheave (No. 1178) 173
Motor TCP Parametreleri 75
Motor Veri Parametreleri 52
Msg Flt Action (No. 57) 225
Mtr NP Pwr Units (No. 29) 52
Mtr OL Alarm Lvl (No. 412) 94
Mtr OL at Pwr Up (No. 411) 94
Mtr OL Counts (No. 418) 94
Mtr OL Factor (No. 413) 94
Mtr OL Hertz (No. 414) 94
Mtr OL Reset Lvl (No. 415) 94
Mtr OL Trip Time (No. 419) 94
Mtr Options Cfg (No. 40) 53
Mtr Vel Fdbk (No. 3) 50
MtrBrng ResetLog (No. 507) 104
MtrBrngElpsdLife (No. 503) 104
MtrBrngEventActn (No. 506) 104
MtrBrngEventLvl (No. 505) 104
MtrBrngRemainLif (No. 504) 104
MtrBrngTotalLife (No. 502) 104
MtrLubeElpsdHrs (No. 508) 104
MtrLubeEventActn (No. 510) 104
MtrLubeEventLvl (No. 509) 104
MtrOL Reset Time (No. 416) 94

N

N-1 See Manual Hatası 308
Neg Torque Limit (No. 671) 121
Net Addr Src (No. 37) 222
Net Rate Act (No. 51) 224
Net Rate Cfg (No. 50) 223
New Password (No. 13) 279
Noktadan Noktaya (PTP) Parametreleri 132
Notch Fltr Atten (No. 688) 122
Notch Fltr Freq (No. 687) 122

O

OilWell Pump Cfg (No. 1179) 173
Ölçüm Parametreleri 50
Önlemler, Genel 12
Önleyici Bakım Parametreleri 101, 102, 103
Online Status
No. 10 – İnvertör 204
No. 10 – Konvertör 209, 215
Open Loop Fdbk (No. 137) 66
Operating Mode (No. 6) 279
Operatör Arayüzü 16
Integrated Motion Uygulamalarında 297
Opsiyon Modülleri
Parametre Düzenlemesi 44
Ortak Belirtiler, Arıza Bulma 342
Otomatik Ayar Parametreleri 57
Otomatik Manuel Kontrol Parametreleri 84
Out PhaseLossLvl (No. 445) 97
OutPhaseLossActn (No. 444) 97
Output Current (No. 7) 50
Output Frequency (No. 1) 50
Output Power (No. 9) 50
Output Powr Fctr (No. 10) 50
Output Voltage (No. 8) 50
OverSpd Response (No. 24) 281
Overspeed Limit (No. 524) 106

P

P Jump 169
P Jump (No. 1126) 169
Parametre
Görüntü Yok 297
Parametre Erişim Seviyesi
Açıklama 23
Parametre Varsayılanlarına Sıfırla 296
Parametreler
Açıklamalar ve Programlama 21, 49, 203, 221
DeviceLogix 462
Doğrusal Liste 50
EtherNet/IP 222
Fabrika Varsayılan Değerlerine Ayarlama 296
Gelişmiş Görünüm 26
Güvenli Hız Monitörü Modülü 279
I/O Modülleri 44, 45
I/O Modülü 234
İkili Artımlı Enkoder 256
Nasıl Düzenlenir 24
Opsiyon Modüllerinde 44

Sürücü Geri Besleme ve I/O Dosyası 64
Sürücü Haberleşme Dosyası 140
Sürücü Hız Kontrol Dosyası 106
Sürücü İzleme Dosyası 50
Sürücü Koruma Dosyası 94
Sürücü Motor Kontrol Dosyası 52
Sürücü Pozisyon Kontrol Dosyası 127
Sürücü Teşhis Dosyası 146
Sürücü Uygulamaları Dosyası 163
Sürücü Yapılandırma Dosyası 80
Tek Artımlı Enkoder 254
Temel Görünüm 24
Üniversal Geri Besleme Modülü 261
Uzman Görünümü 32
Parametreler Görüntüleniyor 297
Parametreler İzleniyor 297
Password (No. 1) 279
Password Command (No. 17) 279
PCAM Aux EndPnt (No. 1439) 190
PCAM Aux Pt X *n* (No. 1441…1469) 190
PCAM Aux Pt Y *n* (No. 1442…1470) 190
PCAM Aux Types (No. 1440) 190
PCAM Control (No. 1390) 187
PCAM Main EndPnt (No. 1405) 188
PCAM Main Pt X *n* (No. 1407…1437) 189
PCAM Main Pt Y *n* (No. 1408…1438) 189
PCAM Main Types (No. 1406) 189
PCAM Mode (No. 1391) 187
PCAM Psn Ofst (No. 1394) 187
PCAM Psn Out (No. 1473) 191
PCAM Psn Select (No. 1392) 187
PCAM Psn Stpt (No. 1393) 187
PCAM PsnOfst Eps (No. 1395) 188
PCAM Scale X (No. 1397) 188
PCAM ScaleY Sel (No. 1399) 188
PCAM ScaleYSetPt (No. 1400) 188
PCAM Slope Begin (No. 1403) 188
PCAM Slope End (No. 1404) 188
PCAM Span X (No. 1396) 188
PCAM Span Y (No. 1398) 188
PCAM Status (No. 1471) 191
PCAM Vel Out (No. 1472) 191
PCAM VelScaleSel (No. 1401) 188
PCAM VelScaleSP (No. 1402) 188
PCP Pump Sheave (No. 1180) 173
Pct Cycle Torque (No. 1198) 176
Pct Drop Torque (No. 1200) 176
Pct Lift Torque (No. 1199) 176
Peak 1 Change (No. 1040) 161
Peak 2 Change (No. 1045) 162
Peak1 Cfg (No. 1039) 161
Peak2 Cfg (No. 1044) 162
PeakDetect1 Out (No. 1041) 161
PeakDetect2 Out (No. 1046) 162
Peer Flt Action (No. 56) 225
Petrol Kuyusu 173
Phase Delay Comp (No. 108) 62
Phase Loss Count (No. 7) 255
PID Cfg (No. 1065) 163
PID Control (No. 1066) 163
PID Deadband (No. 1083) 164
PID Deriv Time (No. 1088) 165
PID Error Meter (No. 1092) 165
PID FBLoss SpSel (No. 1075) 164
PID FBLoss TqSel (No. 1076) 164
PID Fdbk (No. 1077) 164
PID Fdbk AnlgHi (No. 1073) 164
PID Fdbk AnlgLo (No. 1074) 164
PID Fdbk Meter (No. 1091) 165
PID Fdbk Mult (No. 1078) 164
PID Fdbk Sel (No. 1072) 164
PID Int Time (No. 1087) 165
PID Lower Limit (No. 1082) 164
PID LP Filter BW (No. 1084) 165
PID Output Meter (No. 1093) 165
PID Output Mult (No. 1080) 164
PID Output Sel (No. 1079) 164
PID Preload (No. 1085) 165
PID Prop Gain (No. 1086) 165
PID Ref AnlgHi (No. 1068) 163
PID Ref AnlgLo (No. 1069) 163
PID Ref Meter (No. 1090) 165
PID Ref Mult (No. 1071) 163
PID Ref Sel (No. 1067) 163
PID Setpoint (No. 1070) 163
PID Status (No. 1089) 165
PID Upper Limit (No. 1081) 164
PkDtct Stpt DInt (No. 1036) 160
PkDtct Stpt Real (No. 1035) 160
PkDtct1 In Sel (No. 1037) 160
PkDtct1PresetSel (No. 1038) 160
PkDtct2 In Sel (No. 1042) 161
PkDtct2PresetSel (No. 1043) 161
PLL BW (No. 801) 135
PLL Control (No. 795) 134
PLL Enc Out (No. 809) 136
PLL Enc Out Adv (No. 810) 136
PLL EPR Input (No. 804) 135
PLL EPR Output (No. 811) 136
PLL Ext Spd Sel (No. 796) 134
PLL Ext Spd Stpt (No. 797) 135
PLL Ext SpdScale (No. 798) 135
PLL LPFilter BW (No. 802) 135
PLL Psn Out Fltr (No. 806) 136
PLL Psn Ref Sel (No. 799) 135
PLL Psn Stpt (No. 800) 135
PLL Rvls Input (No. 805) 135
PLL Rvls Output (No. 812) 136
PLL Speed Out (No. 807) 136
PLL Speed OutAdv (No. 808) 136
PLL Virt Enc RPM (No. 803) 135
PM AltEnc Offset (No. 82) 58
PM CEMF Voltage (No. 86) 59
PM Cfg (No. 80) 58
PM Dir Test Cur (No. 93) 59
PM IR Voltage (No. 87) 59
PM IXd Voltage (No. 89) 59
PM IXq Voltage (No. 88) 59
PM IXqVoltage125 (No. 120) 59

PM OfstTst CRamp (No. 84) 59, 60
PM OfstTst Cur (No. 83) 58
PM OfstTst FRamp (No. 85) 51, 59, 63
PM PriEnc Offset (No. 81) 58
PM Vqs Reg Ki (No. 92) 59
PM Vqs Reg Kp (No. 91) 59
P*n* 240VSplyVolts (No. 112, 212) 219
P*n* Alarm Durumu1 (No. 107, 207) 218
P*n* Board Status (No. 104, 204) 217
P*n* CbFanElpsdLif (No. 138, 238) 219
P*n* DC Bus Volts (No. 110, 210) 219
P*n* Fault Status1 (No. 105, 205) 218
P*n* Fault Status2 (No. 106, 206) 218
P*n* GateBoardTemp (No. 122, 222) 219
P*n* Main DC Volts (No. 111, 211) 219
P*n* PredMainReset (No. 137, 237) 219
P*n* Testpt Sel *n* (No. 140, 142, 240, 242) 220
P*n* Testpt Val *n* (No. 141, 143, 241, 243) 220
Pompa Kapatma Parametreleri 174, 175
Port Bağlantıları 16
Port Doğrulama 342
Port Mask Act (No. 885) 142
Port *n* Reference (No. 871…878) 141
Port Number (No. 33) 222
Portlar, DPI 16
Pos Torque Limit (No. 670) 121
Position Control (No. 721) 127
Power Loss Actn (No. 449) 98
PowerUp Delay (No. 346) 85
Pozisyon Ana Konum Parametreleri 129
Pozisyon İzleme Parametreleri 130
Pozisyon Kontrolü
  Blok Diyagram (753) 361
  Blok Diyagram (755) 396
Pozisyon Kontrolü Parametreleri 127
Pozisyon Ofset Parametreleri 137
Pozisyon Regülatörü Parametreleri 138
Pozisyon Yönlendirmeli Tork Yükseltme 194
  Blok Diyagram 405
Prchrg Control (No. 321) 83
Prchrg Delay (No. 322) 83
Prchrg Err Cfg (No. 323) 83
PredMaint Reset (No. 472) 101
PredMaint Rst En (No. 471) 101
PredMaint Sts (No. 469) 101
PredMaint Sts (No. 99) 243, 252
PredMaintAmbTemp (No. 470) 101
PReg Neg Int Lmt (No. 841) 139
PReg Neg Spd Lmt (No. 845) 139
PReg Pos Int Lmt (No. 840) 139
PReg Pos Spd Lmt (No. 844) 139
Preset Speed *n* (No. 571…577) 109
Pri Vel Fdbk Sel (No. 125) 64
Pri Vel FdbkFltr (No. 126) 64
Pri Vel Feedback (No. 127) 64
Prof DI Invert (No. 1217) 179
Profil (Sayaç) Parametreleri 177
Profile Command (No. 1213) 178
Profile Status (No. 1210) 177
ProfVel Override (No. 1216) 178
Proses Kontrolü
  Blok Diyagram (753) 371
  Blok Diyagram (755) 414
Proses PID Parametreleri 163
Psn Actual (No. 836) 138
Psn Command (No. 723) 128
Psn Direct Ref (No. 767) 131
Psn Direct Stpt (No. 766) 131
Psn EGR Div (No. 817) 136
Psn EGR Mult (No. 816) 136
Psn Error (No. 835) 138
Psn Fdbk (No. 847) 140
Psn Fdbk Sel (No. 135) 65
Psn Gear Ratio (No. 848) 140
Psn Load Actual (No. 837) 139
Psn Offset 1 (No. 821) 137
Psn Offset 1 Sel (No. 820) 137
Psn Offset 2 (No. 823) 137
Psn Offset 2 Sel (No. 822) 137
Psn Offset Vel (No. 824) 137
Psn Out Fltr BW (No. 834) 138
Psn Out Fltr Sel (No. 832) 138
Psn Out FltrGain (No. 833) 138
Psn Ref EGR Out (No. 815) 136
Psn Ref Select (No. 765) 131
Psn Reg Droop (No. 846) 140
Psn Reg Ki (No. 838) 139
Psn Reg Kp (No. 839) 139
Psn Reg Status (No. 724) 128
Psn Selected Ref (No. 722) 128
PsnNtchFltrDepth (No. 831) 138
PsnNtchFltrFreq (No. 830) 138
PsnReg IntgrlOut (No. 842) 139
PsnReg Spd Out (No. 843) 139
PsnTrqBst Ctrl (No. 1515) 193
PsnTrqBst Ps X*n* (No. 1520…1524) 194
PsnTrqBst RefSel (No. 1517) 194
PSnTrqBst Sts (No. 1516) 194
PsnTrqBst Sts (No. 1516) 194
PsnTrqBst Trq Y*n* (No. 1525…1527) 194
PsnTrqBst TrqOut (No. 1528) 194
PsnTrqBst UNWCnt (No. 1519) 194
PsnTrqBstPsnOfst (No. 1518) 194
PsnWatch*n* DtctIn (No. 746, 749) 130, 131
PsnWatch*n* Select (No. 745, 748) 130
PsnWatch*n* Stpt (No. 747, 750) 130
PTC Cfg (No. 250) 75
PTC Cfg (No. 40) 238
PTC Raw Value (No. 42) 238
PTC Status (No. 251) 75
PTC Sts (No. 41) 238, 249
PTP Accel Time (No. 781) 133
PTP Command (No. 784) 133
PTP Control (No. 770) 132
PTP Decel Time (No. 782) 133
PTP EGR Div (No. 790) 134
PTP EGR Mult (No. 789) 134
PTP Feedback (No. 777) 133

PTP Fwd Vel Lmt (No. 785) 133
PTP Index Preset (No. 779) 133
PTP Mode (No. 771) 132
PTP PsnRefStatus (No. 720) 127
PTP Ref Scale (No. 778) 133
PTP Ref Sel (No. 775) 133
PTP Reference (No. 776) 133
PTP Rev Vel Lmt (No. 786) 134
PTP S Curve (No. 787) 134
PTP Setpoint (No. 780) 133
PTP Speed FwdRef (No. 783) 133
PTP Vel Override (No. 788) 134
Pump Cycle Store (No. 1192) 175
Pump Off Action (No. 1189) 174
Pump Off Config (No. 1187) 174
Pump Off Control (No. 1190) 174
Pump Off Count (No. 1203) 176
Pump Off Level (No. 1195) 175
Pump Off Setup (No. 1188) 174
Pump Off Speed (No. 1196) 176
Pump Off Status (No. 1191) 175
Pump Off Time (No. 1197) 176
Pump OffSleepLvl (No. 1207) 176
PumpOff SleepCnt (No. 1204) 176
PWM Frequency (No. 38) 53
Pwr Loss Mode *n* (No. 450, 453) 98
Pwr Loss *n* Level (No. 451, 454) 98
Pwr Loss *n* Time (No. 452, 455) 98
PwrLoss RT ACRKi (No. 459) 98
PwrLoss RT ACRKp (No. 458) 98
PwrLoss RT BusKd (No. 457) 98
PwrLoss RT BusKp (No. 456) 98

Q

Quad Loss Count (No. 8) 255

R

Ramped Spd Ref (No. 594) 112
Rated Amps (No. 21) 51
Rated kW (No. 22) 51
Rated Volt (No. 20) 51
Recfg Acknowledg (No. 20) 205
Ref Select Owner (No. 925) 145
Ref Src Cfg (No. 79) 226
Regen Power Lmt (No. 426) 95
Regülatör Parametreleri 61
Rerate See Manual Hatası 308
Reset Defaults (No. 7) 279
Reset Meters (No. 336) 85
Reset Type (No. 22) 281
Rgsn Arm (No. 90) 273
Rgsn HmIn Filter (No. 93) 274
Rgsn In 0 Filter (No. 91) 274
Rgsn In 1 Filter (No. 92) 274
Rgsn Latch*n* Cfg (No. 100…127) 275
Rgsn Latch*n* Psn (No. 101…128) 278
Rgsn Latch*n* Time (No. 102…129) 278
Rgsn Sts (No. 94) 275
RO PredMaint Sts (No. 285) 79
R00 ElapsedLife
No. 103 – Opsiyon Modülü 243, 252
No. 289 – Ana Kontrol Kartı 79
R00 Level
No. 12 – Opsiyon Modülü 235, 246
No. 232 – Ana Kontrol Kartı 73
R00 Level CmpSts
No. 13 – Opsiyon Modülü 235, 246
No. 233 – Ana Kontrol Kartı 74
R00 Level Sel
No. 11 – Opsiyon Modülü 235, 246
No. 231 – Ana Kontrol Kartı 73
R00 LifeEvntActn
No. 106 – Opsiyon Modülü 243, 253
No. 292 – Ana Kontrol Kartı 79
R00 LifeEvntLvl
No. 105 – Opsiyon Modülü 243, 252
No. 291 – Ana Kontrol Kartı 79
R00 Load Amps
No. 101 – Opsiyon Modülü 243, 252
No. 287 – Ana Kontrol Kartı 79
R00 Load Type
No. 100 – Opsiyon Modülü 243, 252
No. 286 – Ana Kontrol Kartı 79
R00 Off Time
No. 15 – Opsiyon Modülü 236, 247
No. 235 – Ana Kontrol Kartı 74
R00 On Time
No. 14 – Opsiyon Modülü 236, 247
No. 234 – Ana Kontrol Kartı 74
R00 RemainLife
No. 104 – Opsiyon Modülü 243, 252
No. 290 – Ana Kontrol Kartı 79
R00 Sel
No. 10 – Opsiyon Modülü 235, 246
No. 230 – Ana Kontrol Kartı 73
R00 TotalLife
No. 102 – Opsiyon Modülü 243, 252
No. 288 – Ana Kontrol Kartı 79
R01 ElapsedLife (No. 113) 244, 253
R01 Level (No. 22) 236, 247
R01 Level CmpSts (No. 23) 236, 247
R01 Level Sel (No. 21) 236, 247
R01 LifeEvntActn (No. 116) 244, 253
R01 LifeEvntLvl (No. 115) 244, 253
R01 Load Amps (No. 111) 244, 253
R01 Load Type (No. 110) 244, 253
R01 Off Time (No. 25) 237, 248
R01 On Time (No. 24) 236, 247
R01 RemainLife (No. 114) 244, 253
R01 Sel (No. 20) 236, 247
R01 TotalLife (No. 112) 244, 253
Rod Speed (No. 1165) 172
Rod Speed Cmd (No. 1167) 172
Rod Torque (No. 1166) 172
Röle Çıkış Parametreleri 79
Roll Psn Config (No. 1210) 192
Roll Psn Config (No. 1500) 192
Roll Psn Offset (No. 1505) 192
Roll Psn Preset (No. 1504) 192
Roll Psn Status (No. 1210) 192

Roll Psn Status (No. 1501) 192
RP EPR Input (No. 1506) 192
RP Psn Fdbk Sel (No. 1503) 192
RP Psn Fdbk Stpt (No. 1502) 192
RP Psn Output (No. 1511) 193
RP Rvls Input (No. 1507) 193
RP Rvls Output (No. 1508) 193
RP Unit Out (No. 1512) 193
RP Unit Scale (No. 1510) 193
RP Unwind (No. 1509) 193
Run Boost (No. 61) 56

S

S Curve Accel (No. 540) 107
S Curve Decel (No. 541) 107
Sabit Mıknatıslı Motorlar 480, 483
  Parametreler 58
  Uyumluluk 479
Safe Accel Limit (No. 65) 287
Safe Max Speed (No. 62) 287
Safe Speed Limit (No. 55) 285
Safe Stop Input (No. 44) 284
Safe Stop Type (No. 45) 284
Safety Mode (No. 21) 281
Safety Port Sts (No. 946) 153
Sarma Pozisyon Göstergesi 192
  Blok Diyagram 403, 404
Save MOP Ref (No. 559) 109
SCR Temp (No. 24) 210
Security Code (No. 18) 279
Selected Spd Ref (No. 592) 112
Selected Trq Ref (No. 685) 122
Servo Lock Gain (No. 642) 116
Servo Motorlar 479, 483
Set Top ofStroke (No. 1193) 175
SFAdapt CnvrgLmt (No. 116) 62
SFAdapt CnvrgLvl (No. 115) 62
SFAdapt SlewLmt (No. 113) 62
SFAdapt SlewRate (No. 114) 62
Shear Pin Cfg (No. 434) 96
Shear Pin *n* Actn (No. 435, 438) 96
Shear Pin *n* Time (No. 437, 440) 96
Shear Pin*n* Level (No. 436, 439) 96
Signature ID (No. 10) 279
Simulator Fdbk (No. 138) 66
Sınıflandırma Özellikleri, Motorlar 480
Skip Speed Band (No. 529) 107
Skip Speed *n* (No. 526…528) 107
SLAT Dwell Time (No. 315) 83
SLAT Err Stpt (No. 314) 83
Sleep Level (No. 352) 88
Sleep Time (No. 353) 88
Sleep Wake Mode (No. 350) 87
SleepWake RefSel (No. 351) 88
Slip Adapt Iqs (No. 112) 62
Slip Comp BW (No. 622) 114
Slip Kompanzasyonu Parametreleri 114
Slip Reg Enable (No. 100) 61
Slip Reg Ki (No. 101) 61
Slip Reg Kp (No. 102) 61
Slip RPM at FLA (No. 621) 114
SLS Out Mode (No. 73) 281
SO Accel Time (No. 1591) 198
SO Cnts per Rvls (No. 1587) 198
SO Config (No. 1580) 197
SO Decel Time (No. 1592) 198
SO EPR Input (No. 1584) 198
SO Fwd Vel Lmt (No. 1593) 198
SO Offset (No. 1583) 198
SO Position Out (No. 1589) 198
SO Rev Vel Lmt (No. 1594) 198
SO Rvls Input (No. 1585) 198
SO Rvls Output (No. 1586) 198
SO Setpoint (No. 1582) 198
SO Status (No. 1581) 198
SO Unit Out (No. 1590) 198
SO Unit Scale (No. 1588) 198
Spd Err Fltr BW (No. 644) 117
Spd Loop Damping (No. 653) 118
Spd Options Ctrl (No. 635) 115
Spd Ref Filter (No. 588) 110
Spd Ref Fltr BW (No. 589) 110
Spd Ref FltrGain (No. 590) 110
Spd Ref *n* AnlgHi (No. 547, 552) 108
Spd Ref *n* AnlgLo (No. 548, 553) 108
Spd Ref *n* Mult (No. 549, 554) 108
Spd Ref *n* Sel (No. 545, 550) 108
Spd Ref *n* Stpt (No. 546, 551) 108
Spd Ref Scale (No. 555) 108
Spd Ref Sel Sts (No. 591) 111
Spd Reg Int Out (No. 654) 119
Spd Reg Neg Lmt (No. 656) 119
Spd Reg Pos Lmt (No. 655) 119
Spd Trim Source (No. 617) 113
SpdBand Intgrtr (No. 1106) 167
SpdReg AntiBckup (No. 643) 116
SpdTrimPrcRefSrc (No. 616) 113
SpdTrqPsn Mode *n* (No. 309…312) 82
Speed Comp Gain (No. 666) 120
Speed Comp Out (No. 667) 120
Speed Comp Sel (No. 665) 120
Speed Dev Band (No. 1105) 167
Speed Error (No. 641) 116
Speed Hysteresis (No. 56) 285
Speed Rate Ref (No. 596) 112
Speed Ref Source (No. 930) 146
Speed Reg BW (No. 636) 115
Speed Reg Ki (No. 647) 117
Speed Reg Kp (No. 645) 117
Speed Reg Max Kp (No. 646) 117
Speed Units (No. 300) 80
SReg FB Fltr BW (No. 639) 116
SReg FB Fltr Sel (No. 637) 116
SReg FB FltrGain (No. 638) 116
SReg OutFltr BW (No. 659) 119
SReg OutFltr Sel (No. 657) 119

SReg OutFltrGain (No. 658) 119
SReg Output (No. 660) 119
SReg Trq Preset (No. 652) 118
SS Out Mode (No. 72) 281
Stab Angle Gain (No. 52) 54
Stab Volt Gain (No. 51) 54
Stability Filter (No. 50) 54
Standstill Pos (No. 49) 284
Standstill Speed (No. 48) 284
Start Acc Boost (No. 60) 56
Start At PowerUp (No. 345) 85
Start Inhibits (No. 933) 147
Start Owner (No. 920) 144
Status*n* at Fault (No. 954, 955) 155
Step *n* Accel (No. 1232…1382) 181
Step *n* Action (No. 1238…1388) 185
Step *n* Batch (No. 1236…1386) 184
Step *n* Decel (No. 1233…1383) 182
Step *n* Dig In (No. 1239…1389) 186
Step *n* Dwell (No. 1235…1385) 184
Step *n* Next (No. 1237…1387) 185
Step *n* Type (No. 1230…1380) 180
Step *n* Value (No. 1234…1384) 183
Step *n* Velocity (No. 1231…1381) 181
Stop Decel Tol (No. 51) 284
Stop Dwell Time (No. 392) 92
Stop Mode *n* (No. 370, 371) 89
Stop Mon Delay (No. 46) 284
Stop Owner (No. 919) 144
Stroke Per Min (No. 1202) 176
Stroke Pos Count (No. 1201) 176
Subnet Cfg *n* (No. 42…45) 223
Sürtünme Kompanzasyonu
Blok Diyagram 424, 425
Parametreler 126
Sürücü Bellek Parametreleri 85
Sürücü Durumu 293
Sürücü Teknik Destek 11
Sürücü Veri Parametreleri 51
SVC Boost Filter (No. 64) 56
Sync Time (No. 1122) 169
Sys Rated Amps
No. 1 – İnvertör 204
No. 1 – Konvertör 209, 215
Sys Rated Volts
No. 2 – İnvertör 204
No. 2 – Konvertör 209, 215

T

Tek Artımlı Enkoder
Hatalar ve Alarmlar 333
Parametreler 254
Tek Fazlı Çıkış Yapılandırması 170
Teknik Destek 11
İrtibat 346
Temel Parametre Görünümü 24
Tepe Değeri Algılama Parametreleri 160
Tercih Parametreleri 80
Teşhis Araçları
Blok Diyagram 426
Teşhis Parametreleri 146
Test Noktası Parametreleri 160
Testpoint Fval *n* (No. 971…983) 160
Testpoint Lval *n* (No. 972…984) 160
Testpoint Sel *n*
No. 30, 32 – İnvertör 205
No. 30, 32 – Konvertör 210, 216
No. 970…982 – Ana Kontrol Kartı 160
Testpoint Val *n*
No. 31, 33 – İnvertör 205
No. 31, 33 – Konvertör 210, 216
To Peer Enable (No. 91) 228
To Peer Period (No. 89) 228
To Peer Skip (No. 90) 228
T00 Level (No. 22) 236, 247
T00 Level (No. 242) 74
T00 Level CmpSts (No. 23) 236, 247
T00 Level CmpSts (No. 243) 74
T00 Level Sel (No. 21) 236, 247
T00 Level Sel (No. 241) 74
T00 Off Time (No. 245) 74
T00 Off Time (No. 25) 237, 248
T00 On Time (No. 24) 236, 247
T00 On Time (No. 244) 74
T00 Sel (No. 20) 236, 247
T00 Sel (No. 240) 74
T01 Level (No. 32) 237, 248
T01 Level CmpSts (No. 33) 237, 248
T01 Level Sel (No. 31) 237, 248
T01 Off Time (No. 35) 237, 248
T01 On Time (No. 34) 237, 248
T01 Sel (No. 30) 237, 248
Topraklama Hatası Parametreleri 100
Tork Kontrolü
Blok Diyagram (753) 365, 366
Blok Diyagram (755) 406, 407
Tork Limiti Parametreleri 121
Tork Onayı Parametreleri 166
Tork Referansı Parametreleri 121
Tork Yükseltme Parametreleri 193
TorqAlarm Action (No. 1168) 172
TorqAlarm Config (No. 1169) 172
TorqAlarm Dwell (No. 1170) 172
TorqAlarm Level (No. 1171) 172
TorqAlarm TOActn (No. 1173) 172
TorqAlm Timeout (No. 1172) 172
Torque Cur Fdbk (No. 5) 50
Torque Setpoint (No. 1194) 175
Torque Step (No. 686) 122
Total Gear Ratio (No. 1174) 173
Total Inertia (No. 76) 58
Travers
Artırma ve Azaltma 169
Fiber Kontrol 169
Traverse Dec (No. 1124) 169
Traverse Inc (No. 1123) 169
Trim Ref *n* Sel (No. 600, 604) 112
Trim Ref *n* Stpt (No. 601, 605) 112

Trim Ref*n* AnlgHi (No. 602, 606) 113
Trim Ref*n* AnlgLo (No. 603, 607) 113
TrmPct Ref*n* AnHi (No. 610, 614) 113
TrmPct Ref*n* AnLo (No. 611, 615) 113
TrmPct Ref*n* Sel (No. 608, 612) 113
TrmPct Ref*n* Stpt (No. 609, 613) 113
Trq Adapt En (No. 107) 62
Trq Adapt Speed (No. 106) 62
Trq Comp Mode (No. 109) 62
Trq Comp Mtring (No. 110) 62
Trq Comp Regen (No. 111) 62
Trq Lmt SlewRate (No. 1104) 167
Trq Prove Cfg (No. 1100) 166
Trq Prove Setup (No. 1101) 166
Trq Prove Status (No. 1103) 167
Trq Ref *n* AnlgHi (No. 677, 682) 121
Trq Ref *n* AnlgLo (No. 678, 683) 121
Trq Ref *n* Mult (No. 679, 684) 121
Trq Ref *n* Sel (No. 675, 680) 121
Trq Ref *n* Stpt (No. 676, 681) 121
Type 2 Alarms (No. 961) 158

U

UnderVltg Action (No. 460) 99
UnderVltg Level (No. 461) 99
Units Traveled (No. 1212) 177
Üniversal Geri Besleme Modülü
Parametreler 261
User Home Psn (No. 738) 130
Uygulama Notları 429
Uygulama Parametreleri 163
Uyku Modu Uyku Modundan Çıkma 87
Uzman Parametre Görünümü 32

V

Varsayılan Parametre Ayarları 296
VB Accel Rate (No. 1541) 196
VB Config (No. 1535) 195
VB Cur Thresh (No. 1550) 197
VB Current Hyst (No. 1549) 197
VB Current Rate (No. 1548) 197
VB Decel Rate (No. 1542) 196
VB Filt Flux Cur (No. 1547) 196
VB Flux Lag Freq (No. 1546) 196
VB Flux Thresh (No. 1545) 196
VB Frequency (No. 1543) 196
VB Maximum (No. 1540) 196
VB Min Freq (No. 1544) 196
VB Minimum (No. 1539) 196
VB Rate Lag Freq (No. 1551) 197
VB Status (No. 1536) 195
VB Time (No. 1538) 196
VB Voltage (No. 1537) 195
VCL Cur Reg BW (No. 95) 61
VCL Cur Reg Ki (No. 97) 61
VCL Cur Reg Kp (No. 96) 61
Vektör Regülasyon Parametreleri 61
VEncdls FReg Ki (No. 99) 61
VEncdls FReg Kp (No. 98) 61
Vendor Password (No. 19) 279
VHz Curve (No. 65) 56
VHzSV Spd Reg Ki (No. 664) 119
VHzSV Spd Reg Kp (No. 663) 119
VHzSV SpdTrimReg (No. 623) 114
Virtual Enc EPR (No. 141) 66
Virtual Enc Psn (No. 142) 66
Virtual EncDelay (No. 140) 66
Volt/Hertz Parametreleri 56
Voltage Class (No. 305) 81
Voltaj Toleransı 429

W

Wake Level (No. 354) 88
Wake Time (No. 355) 88
Web Enable (No. 52) 224
Web Features (No. 53) 224
Write Mask Act (No. 887) 142
Write Mask Cfg (No. 888) 142

Y

Yapılandırma Dosya Parametreleri 80
Yetki Parametreleri 144
Yük Limiti Parametreleri 95
Yük Pozisyon Parametreleri 137
Yüksek Hızlı Trend Sihirbazı
Blok Diyagram 426
Yükseltme
Başlatma, Hızlanma ve Çalışma 56
Limit Alarmı 305
Pozisyon Yönlendirmeli Tork 194
Tork 193

Z

Zero Position (No. 725) 128
Zero Speed Limit (No. 525) 106
ZeroSpdFloatTime (No. 1113) 168

Rockwell Automation Destek

Rockwell Automation ürünlerini kullanmanıza yardımcı olmak amacıyla Web üzerinden teknik bilgileri sağlamaktadır. http://www.rockwellautomation.com/support/adresinde, teknik kılavuzlar, teknik notlar ve uygulama notları, yazılım servis paketleriyle ilgili örnek kod ve linkler ile bu araçlardan en iyi şekilde faydalanmanız için kişiselleştirebileceğiniz bir MySupport özelliği bulunmaktadır. Ayrıca, Sık Sorulan Sorular, teknik bilgiler, destek sohbeti ve forumlar, yazılım güncellemeleri için, ayrıca ürün bildirim güncellemeleri için üye olmak amacıyla, http://www.rockwellautomation.com/knowledgebase adresindeki Bilgi Tabanımızı ziyaret edebilirsiniz.

Kurulum, yapılandırma ve arıza bulma hakkında ek teknik telefon destek seviyesi için TechConnect^{SM} sunmaktayız. Daha fazla bilgi için yerel distribütörünüz veya Rockwell Automation temsilciniz ile irtibata geçin veya http://www.rockwellautomation.com/support/adresini ziyaret edin.

Kurulum Yardımı

Eğer kurulum sonrasındaki 24 saat içerisinde bir problem bulursanız, bu kılavuz içerisinde bulunan bilgileri gözden geçirin. Ürününüzü çalışır duruma getirmek amacıyla ilk yardım kaynağı olarak Müşteri Desteği ile irtibata geçebilirsiniz.

Birleşik Devletler veya Kanada	1.440.646.3434
Birleşik Devletler veya Kanada dışı	Worldwide Locator opsiyonunu http://www.rockwellautomation.com/rockwellautomation/support/overview.page adresinden kullanın veya yerel Rockwell Automation temsilciniz ile irtibata geçin.

Yeni Ürün Memnuniyeti İade

Rockwell Automation, üretim tesisinden çıktıklarında ürünlerin çalışır durumda olduğundan emin olmak için tüm ürünleri test etmektedir. Ancak, eğer ürününüz çalışmıyorsa ve iade edilmesi gerekiyorsa aşağıdaki prosedürleri takip edin.

Birleşik Devletler	Distribütörünüz ile irtibata geçin. İade işlemini tamamlamak için bir Müşteri Desteği durum numarasını (almak için yukarıdaki telefon numarasını arayın) vermelisiniz.
Birleşik Devletler Dışında	İade prosedürü için lütfen yerel Rockwell Automation temsilciniz ile irtibata geçin.

Belge Geri Besleme

Yorumlarınız belgelendirmelerimizi iyileştirmemizde yardımcı olacaktır. Eğer bu dokümanı nasıl geliştireceğimiz hakkında bir öneriniz varsa, lütfen bu formu doldurun, yayın RA-DU002, http://www.rockwellautomation.com/literature/ adresinde mevcuttur.

Automation Brands Market
ABMARKET
Merkez
Abdi İpekçi Caddesi No: 129/5 34040 Bayrampaşa/İSTANBUL
T: +90 212 674 80 60 pbx F:+90 212 674 80 65
Depo
Necip Fazıl Bulvarı Keyap F1 Blok No: 90 34775 Ümraniye/İSTANBUL
T: +90 216 540 86 00 F: +90 216 540 86 01
abmarketotomasyon.com
info@abmarketotomasyon.com