PowerFlex 750-Serisi AC Sürücüler

Kullanıcı Kılavuzu

Authorised Distributor

A ROCKWELL AUTOMATION PARTNER

ABMARKET

Rockwell Automation

www.abmarketotomasyon.com

Allen-Bradley • Rockwell Software

Önemli Kullanıcı Bilgileri

Katı durum ekipmanları, elektromekanik ekipmanlara göre farklılık gösteren çalışma özelliklerine sahiptir. *Katı Durum Kontrolleri ile ilgili Uygulama, Kurulum ve Bakım için Güvenlik Talimatları (Yay*ın SGI-1.1 yerel Rockwell Automation satış ofisinizde veya online olarak **http://www.rockwellautomation.com/literature** adresinde mevcuttur) katı durum ekipmanları ile fiziksel bağlantılı elektromekanik ekipmanlar arasındaki bazı önemli farklılıkları açıklar. Bu farklılık ve katı durum ekipmanlarının geniş kapsamlı uygulamalarda kullanılmaları nedeniyle, bu ekipmanın uygulamalarından sorumlu olan tüm kişiler bu ekipmanın amaçlanan uygulamalarının kabul edilebilir olduğundan emin olmalıdırlar.

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.

Önemli: Başarılı bir uygulama ve ürünün anlaşılması için önemli olan 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.

Elektrik Çarpma Tehlikesi etiketleri, insanları tehlikeli seviyede voltaj bulunduğuna karşı uyarmak için ekipman içerisine veya üzerine yerleştirilir (örn. sürücü veya motor).

Yanma Tehlikesi etiketleri, insanları yüzeylerin tehlikeli sıcaklıklarda olabileceği ile ilgili uyarmak için ekipman içerisine veya üzerine yerleştirilir (örn. sürücü veya motor).

PowerFlex, DriveExplorer, DriveExecutive, DPI ve SCANport Rockwell Automation, Inc'e ait ticari marka veya tescilli ticari markalardır.

Aşağıdaki bilgiler PowerFlex 750-Serisi AC Sürücüler Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750-UM001 içerisinde son basımdan sonra yapılmış olan değişiklikleri özetler.

Kılavuz Güncellemeleri

Değişiklik	Sayfa(lar)
Katalog Numarası Açıklaması güncellendi	P-6
Pano 6 ve 7 IP54, NEMA/UL Type 12 panolar için kaldırma talimatları eklendi	1-2, 1-4
Pano 6 ve 7 IP54, NEMA/UL Type 12 Stand-alone/Duvara Monteli sürücüler için Kabul Edilen Ortam Hava Sıcaklıkları eklenmiştir	1-7
Ortak Bara Güç Kablolama kısmı eklenmiştir	1-18…1-20
PowerFlex 753 I/O Terminal Bloğu Teknik Özellikleri eklenmiştir	1-28
PowerFlex 753 Kontrol Modülü detayları eklenmiştir	1-31, 1-32, 1-34, 1-35
PowerFlex 753 Ana Kontrol Kartı I/O kablolama örnekleri eklenmiştir	1-38
PowerFlex 753 için Yardımcı Güç Kaynağı kurulum detayları eklenmiştir	1-46
RF Emisyon Uyumluluğu ve Kurulum Gereksinimleri tablosu güncellenmiştir	1-53
PowerFlex 753 kontrol bloğu şemaları eklenmiştir	Ek B

Değişiklik	Sayfa(lar)
Aşağıdaki parametreler eklenmiştir:	3-35…3-119

222 [Dig In Fltr Mask]	286 [RO0 Load Type]	1166 [Rod Torque]
223 [Dig In Filt]	287 [RO0 Load Amps]	1167 [Rod Speed Cmd]
225 [Dig Out Sts]	288 [RO0 TotalLife]	1168 [TorqAlarm Action]
226 [Dig Out Invert]	289 [RO0 ElapsedLife]	1169 [TorqAlarm Config]
227 [Dig Out Setpoint]	290 [RO0 RemainLife]	1170 [TorqAlarm Dwell]
230 [RO0 Sel]	291 [RO0 LifeEvntLvl]	1171 [TorqAlarm Level]
231 [RO0 Level Sel]	292 [RO0 LifeEvntActn]	1172 [TorqAlm Timeout]
232 [RO0 Level]	883 [Drive Ref Rslt]	1173 [TorqAlarm TOActn]
233 [RO0 Lvl CmpSts]	884 [Drive Ramp Rslt]	1174 [Total Gear Ratio]
234 [RO0 On Time]	1120 [Fiber Control]	1175 [Max Rod Speed]
235 [RO0 Off Time]	1121 [Fiber Status]	1176 [Max Rod Torque]
240 [TO0 Sel]	1122 [Sync Time]	1177 [Min Rod Speed]
241 [TO0 Level Sel]	1123 [Traverse Inc]	1178 [Motor Sheave]
242 [TO0 Level]	1124 [Traverse Dec]	1179 [OilWell Pump Cfg]
243 [TO0 Level CmpSts]	1125 [Max Traverse]	1180 [PCP Pump Sheave]
244 [TO0 On Time]	1126 [P Jump]	1181 [Gearbox Limit]
245 [TO0 Off Time]	1129 [DI Fiber SyncEna]	1182 [Gearbox Rating]
250 [PTC Cfg]	1130 [DI Fiber TravDis]	1183 [Gearbox Ratio]
251 [PTC Status]	1131 [Adj Vltg Config]	1184 [Gearbox Sheave]
255 [Anlg In Type]	1133 [Adj Vltg Select]	1187 [Pump Off Config]
256 [Anlg In Sqrt]	1134 [Adj Vltg Ref Hi]	1188 [Pump Off Setup]
257 [Anlg In Loss Sts]	1135 [Adj Vltg Ref Lo]	1189 [Pump Off Action]
260 [Anlg In0 Value]	1136 [Adj Vltg TrimSel]	1190 [Pump Off Control]
261 [Anlg In0 Hi]	1137 [Adj Vltg Trim Hi]	1191 [Pump Off Status]
262 [Anlg In0 Lo]	1138 [Adj Vltg Trim Lo]	1192 [Pump Cycle Store]
263 [Anlg In0 LssActn]	1139 [Adj Vltg Command]	1193 [Set Top ofStroke]
264 [Anlg In0 Raw Val]	1140 [Adj Vltg AccTime]	1194 [Torque Setpoint]
265 [Anlg In0 Filt Gn]	1141 [Adj Vltg DecTime]	1195 [Pump Off Level]
266 [Anlg In0 Filt BW]	1142 [Adj Vltg Preset1]	1196 [Pump Off Speed]
270 [Anlg Out Type]	1143 [Adj Vltg Preset2]	1197 [Pump Off Time]
271 [Anlg Out Abs]	1144 [Adj Vltg Preset3]	1198 [Pct Cycle Torque]
275 [Anlg Out0 Sel]	1145 [Adj Vltg Preset4]	1199 [Pct Lift Torque]
276 [Anlg Out0 Stpt]	1146 [Adj Vltg Preset5]	1200 [Pct Drop Torque]
277 [Anlg Out0 Data]	1147 [Adj Vltg Preset6]	1201 [Stroke Pos Count]
278 [Anlg Out0 DataHi]	1148 [Adj Vltg Preset7]	1202 [Stroke Per Min]
279 [Anlg Out0 DataLo]	1149 [Adj Vltg RefMult]	1203 [Pump Off Count]
280 [Anlg Out0 Hi]	1150 [Adj Vltg Scurve]	1204 [Pump Off SleepCnt]
281 [Anlg Out0 Lo]	1151 [Adj Vltg TrimPct]	1205 [Day Stroke Count]
282 [Anlg Out0 Val]	1152 [Min Adj Voltage]	1206 [DI PumpOff Disbl]
285 [RO PredMaint Sts]	1165 [Rod Speed]	1207 [Pump OffSleepLvl]

Pano 6 IP54, NEMA/UL Tip 12 pano boyutları eklenmiştir	A-30
Pano 7 IP54, NEMA/UL Tip 12 pano boyutları eklenmiştir	A-34

Giriş — Genel Bakış

Bu Kılavuzu Kim Kullanmalıdır . . . P-1
Bu kılavuz Neler Yoktur . . . P-1
Önerilen Dokümantasyon . . . P-1
Kılavuz Edinmek İçin . . . P-2
Allen-Bradley Sürücüler Teknik Destek . . . P-2
Ürün Sertifikasyonu . . . P-2
Kılavuz Adlandırmaları . . . P-3
Sürücü Pano Boyutları . . . P-3
Genel Önlemler . . . P-4
Katalog Numarası Açıklaması . . . P-6

Bölüm 1 — Kurulum/Kablolama

Bölüm Amaçları . . . 1-1
Sürücünün Kaldırılması . . . 1-2
Kapağın Açılması . . . 1-5
Montaj Faktörleri . . . 1-7
AC Besleme Kaynağı Faktörleri . . . 1-8
Topraklama Gereksinimleri . . . 1-9
Sigortalar ve Devre Kesiciler . . . 1-11
Güç Kablolaması . . . 1-11
Ortak Bara Güç Kablolaması . . . 1-18
IP65, NEMA Tip 12 Kurulumları . . . 1-21
Giriş/Çıkış kontaktörlerinin kullanılması . . . 1-22
Rejeneratif Güç Ünitelerine Sahip PowerFlex 750-Serisi Sürücülerin Kullanılması . . . 1-23
Sürücü Güç Bağlantı Yapılandırması . . . 1-23
I/O Kablolaması . . . 1-28
Opsiyon Modülü Kurulumu . . . 1-36
Opsiyon Modülü Parametre Erişimi . . . 1-36
750-Serisi I/O Modülü . . . 1-37
I/O Kablolama Örnekleri . . . 1-38
Röle Kablolama Örnekleri . . . 1-43
Safe Torque Off Opsiyon Modülü . . . 1-44
Üniversal Geri Bildirim Enkoderi Opsiyon Modülü . . . 1-44
Artımlı Enkoder Opsiyon Modülleri . . . 1-44
Güvenli Hız Monitörü Opsiyon Modülü . . . 1-45
Yardımcı Güç Kaynağı Opsiyon Modülü . . . 1-46
DeviceNet Opsiyon Modülü . . . 1-47
ControlNet Opsiyon Modülü . . . 1-48
20-COMM Taşıyıcı . . . 1-49
CE Uyumluluğu . . . 1-50

Bölüm 2 — Başlat

Başlatma Kontrol Listesi . . . 2-1
Başlat Menüsü . . . 2-3
Sürücü Durum Göstergeleri . . . 2-4
EtherNet/IP ile bir Bağlantının Kurulması . . . 2-6

Bölüm 3 Programlama ve Parametreler

Parametreler Hakkında 3-1
Sürücü Parametreleri Nasıl Düzenlenmiştir 3-3
Opsiyon Modülü Parametreleri Nasıl Düzenlenmiştir 3-15
Sürücü İzleme Dosyası 3-19
Sürücü Motor Kontrol Dosyası 3-20
Sürücü Geri Bildirim ve
I/O Dosyası 3-28
Sürücü Yap Dosyası 3-42
Sürücü Koruma Dosyası 3-54
Sürücü Hız Kontrol Dosyası 3-62
Sürücü Tork Kontrol Dosyası 3-78
Sürücü Pozisyon Kontrol Dosyası 3-83
Sürücü Haberleşme Dosyası 3-95
Sürücü Teşhis Dosyası 3-100
Sürücü Uygulamaları Dosyası 3-109
İsme Göre Sürücü Parametreleri için Çapraz Referans 3-131
I/O Modülü Parametreleri 3-137
Güvenli Hız Monitörü Modülü Parametreleri 3-148
Tek Artımlı Enkoder Modülü Parametreleri 3-159
İkili Artımlı Enkoder Modülü Parametreleri 3-161
Üniversal Geri Bildirim Modülü Parametreleri 3-166
Entegre EtherNet/IP Parametreleri 3-178

Bölüm 4 Arıza Bulma

Hatalar, Alarmlar ve Yapılandırılabilir Durumlar 4-1
Sürücü Durum Göstergeleri 4-2
HIM (Operatör Arayüzü) Göstergesi 4-3
Hataların Manuel Olarak Silinmesi 4-4
Hata ve Alarm Gösterim Kodları 4-5
Sürücü Hata ve Alarm Açıklamaları 4-5
I/O Hataları ve Alarmları 4-14
Safe Torque Off Hatası 4-14
Tek Artımlı Enkoder Hataları ve Alarmları 4-15
Çift Artımlı Enkoder Hataları ve Alarmları 4-15
Üniversal Geri Bildirim Hataları ve Alarmları 4-17
Ortak Belirtiler ve Düzeltici İşlemler 4-25
Teknik Destek Opsiyonları 4-28

Ek A Ek Sürücü Bilgileri

Teknik Özellikler A-1
Portlar ve Cihazlar A-4
Haberleşme Yapılandırmaları A-8
Çıkış Cihazları A-11
Sürücü, Sigorta ve Devre Kesici Sınıflandırmaları A-11
Boyutlar A-14

Ek B Kontrol Blok Diyagramı

PowerFlex 753 Kontrol Blok Diyagramları Listesi B-1
Diyagram Kuralları ve Açıklamaları B-2
PowerFlex 755 Kontrol Blok Diyagramları Listesi B-28
Diyagram Kuralları ve Açıklamaları B-29

Ek C **Uygulama Notları**
Voltaj Toleransı C-1
Harici Fren Direnci C-2
Kaldırma/Tork Doğrulama. C-3

Ek D **Operatör Arayüzü (HIM) Genel Bakış**
LCD Ekran Kısımları D-1
Durum Çubuğu. D-1
Elektronik Tuşlar D-2
Yönlendirme ve Numara Tuşları D-2
Tek Fonksiyonlu Tuşlar D-3
HIM Kullanarak Başlatma Menüsüne Yönlendirme Yapılması. D-4
Bir Cihaz Seçilmesi D-5
Fabrika Ayarlarının Ayarlanması D-6

Ek E **Üniversal Geri Bildirim Enkoderi Opsiyon Modülü**
Teknik Özellikler E-1
Terminal Blok Adlandırmaları. E-3
Kablolama Örnekleri E-4

Ek F **Artımlı Enkoder Opsiyon Modülleri**
Teknik Özellikler F-1
Kablolama Örnekleri F-3

Ek G **DeviceLogix Kullanımı**
Giriş G-1
Parametreler. G-3
Fonksiyon Bloğu Kısımları G-5
Bit ve Analog I/O Noktaları G-5
İpuçları G-7
Program Örnekleri G-9

Ek H **Sabit Mıknatıslı Motorlar**
Uyumlu Allen-Bradley Servo Motorları. H-1

İndeks

Genel Bakış

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

Aşağıdakiler ile ilgili bilgi için…	Bakınız Sayfa…
Bu Kılavuzu Kim Kullanmalıdır	P-1
Bu kılavuz Neler Yoktur	P-1
Önerilen Dokümantasyon	P-1
Kılavuz Adlandırmaları	P-3
Sürücü Pano Boyutları	P-3
Genel Önlemler	P-4
Katalog Numarası Açıklaması	P-6

Bu Kılavuzu Kim Kullanmalıdır

Bu kılavuz yetkili personel tarafından kullanılmalıdır. Ayarlanabilir 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 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 özel PowerFlex 750-Serisi sürücü özellikleri ile ilgili bilgiler verir:

Başlık	Yayın
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 7-Sınıfı Ağ Haberleşme Adaptörü Kullanıcı Kılavuzları	750COM-UM
Dinamik Fren Direnci Hesap Makinesi	PFLEX-AT001
DeviceLogix Kullanıcı Kılavuzu	RA-UM003

Aşağıdaki yayınlar DriveLogix Kontrol Cihazıuygulanması ile ilgili gerekli bilgileri içerir:

Başlık	Yayın
DriveLogix5730 Kontrol Cihazı Kullanıcı Kılavuzu	20D-UM003
PowerFlex 755 Sürücü ve DriveLogix Kontrol Cihazı	20D-RN007
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
ContolNet Koaksiyel Bağlantı Ucu Kurulum Talimatları	1786-5.7
ControlNet Kablo Sistemi Planlama ve Kurulum Kılavuzu	1786-6.2.1
ContolNet Fiber Medya Planlama ve Kurulum Kılavuzu	CNET-IN001

Kılavuz Edinmek 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 Ayarlanabilir 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

Sürücü Pano Boyutları

Benzer PowerFlex 750-Serisi sürücü boyutları yedek parça siparişi, boyutlandırma vb. kolaylaştırmak için pano boyutları içerisinde gruplanmıştır. Sürücü katalog numaraları ile çapraz referans ve karşılık gelen Pano boyutu Ek A içerisinde verilmiştir.

Genel Önlemler

Yetkili Personel

DİKKAT: Sadece ayarlanabilir frekanslı AC sürücü ve ilgili makineler 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 (konum için bakınız Bölüm 1 +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 boyutlandırılması, hatalı veya yetersiz 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.

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.

Katalog Numarası Açıklaması

Pozisyon	1…3	4	5	6	7	8…10	11	12	13	14	15	16	17	18
	20F	1	1	N	D	248	A	A	0	N	N	N	N	N
	a	b	c	d	e	f	g	h						

A

Sürücü	
Kod	**Tipi**
20F	PowerFlex 753
20G	PowerFlex 755

b

İlerideki Kullanım

c

Giriş Tipi ∗

Kod	Açıklama	Çerçe-veleri
1	6 Pals, DC Terminalleri	2…7
4	DC Ortak Bara, Ön Şarj ile	5…7
A	6 Pals, DC Terminalleri olmadan	6,7

∗ Kasa 2…4 için, Kod 1 aynı zamanda Ön Şarj ile DC Ortak Barası görevini yapar. Kasa 5 ve daha büyük kasalar için Kod 4 Ön Şarj ile DC Ortak Bara için gereklidir.

d

Pano

Kod	Açıklaması
F	Flanş (NEMA/UL Tip 4X arka) § ‡
G	IP54, NEMA/UL Tip 12 §
N	IP20/IP00, NEMA/UL Tip Açık ❄

‡ Kasa 6…7 için Kullanıcı tarafından monte edilen bir Flanş Kiti NEMA/UL Tip 4X arka veren bir Kod N dönüşümü yapmak için mevcuttur.

§ Sadece Kasa 2…5.

❄ Kasa 2…5 IP20'dir, Kasa 6…7 IP00'dır.

e

Voltaj Sınıflandırması

Kod	Voltaj
C	400V AC
D	480V AC

f1

Normal Çalışma (ND) Sınıflandırma

400V, 50 Hz Giriş

Code	Amps	kW	Kasa Pano Kodu N	Kasa Pano Kodu F	Kasa Pano Kodu G
2P1	2.1	0.75	2	2	2
3P5	3.5	1.5			
5P0	5.0	2.2			
8P7	8.7	4			
011	11.5	5.5			
015	15.4	7.5			
022	22	11			
030	30	15	3	3	3
037	37	18.5			
043	43	22			
060	60	30	4	4	4
072	72	37			5
085	85	45	5	5	
104	104	55			6
140	140	75	6	‡	
170	170	90			
205	205	110			
260	260	132			7
302	302	160	7		
367	367	200			
456	456	250			

‡ Kasa 6…7 için Kullanıcı tarafından monte edilen bir Flanş Kiti NEMA/UL Tip 4X arka veren bir Kod N dönüşümü yapmak için mevcuttur.

f2

Normal Çalışma (ND) Sınıflandırma

480V, 60 Hz Giriş

Code	Amps	Hp	Kasa Pano Kodu N	Kasa Pano Kodu F	Kasa Pano Kodu G
2P1	2.1	1	2	2	2
3P4	3.4	2			
5P0	5.0	3			
8P0	8.0	5			
011	11	7.5			
014	14	10			
022	22	15			
027	27	20	3	3	3
034	34	25			
040	40	30			
052	52	40	4	4	4
065	65	50			5
077	77	60	5	5	
096	96	75			6
125	125	100	6	‡	
156	156	125			
186	186	150			
248	248	200			7
302	302	250	7		
361	361	300			
415	415	350			

‡ Kasa 6…7 için Kullanıcı tarafından monte edilen bir Flanş Kiti NEMA/UL Tip 4X arka veren bir Kod N dönüşümü yapmak için mevcuttur.

g

Filtreleme ve CM Üst Yapılandırma

Kod	Filtreleme	Varsayılan CM Üst Bağlantı
A ➢	Evet Bağlantı	Teli Kaldırıldı
J ➢	Evet Bağlantı	Teli Takılı

➢ Tüm durumlarda, bağlantı telleri istenen şekilde alan yeniden yapılandırması için bulunmaz.

h

Dinamik Frenleme Modülü

Kodu	Dahili Direnç ⌘	Dahili Transistör ✦
A	Hayır	Evet
B	Evet	Evet
N	Hayır	Hayır

⌘ Sadece Kasa 2.

✦ Kasa 2…5 için standart, Kasa 6…7 için opsiyonel.

Kurulum/Kablolama

Bölüm Amaçları

Bu bölüm PowerFlex® 750-Serisi AC sürücülerin, Pano 2…7, montajı ve kablolaması için gerekli olan bilgileri içerir.

Aşağıdakiler ile ilgili bilgi için…	Bakınız Sayfa…
Sürücünün Kaldırılması	1-2
Kapağın Açılması	1-5
Montaj Faktörleri	1-7
AC Besleme Kaynağı Faktörleri	1-8
Topraklama Gereksinimleri	1-9
Sigortalar ve Devre Kesiciler	1-11
Güç Kablolaması	1-11
Ortak Bara Güç Kablolaması	1-18
IP65, NEMA Tip 12 Kurulumları	1-21
Giriş/Çıkış kontaktörlerinin kullanılması	1-22
Rejeneratif Güç Ünitelerine Sahip PowerFlex 750-Serisi Sürücülerin Kullanılması	1-23
Sürücü Güç Bağlantı Yapılandırması	1-23
I/O Kablolaması	1-28
Opsiyon Modülü Kurulumu	1-36
Opsiyon Modülü Parametre Erişimi	1-36
750-Serisi I/O Modülü	1-37
I/O Kablolama Örnekleri	1-38
Röle Kablolama Örnekleri	1-43
Safe Torque Off Opsiyon Modülü	1-44
Güvenli Hız Monitörü Opsiyon Modülü	1-45
Yardımcı Güç Kaynağı Opsiyon Modülü	1-46
DeviceNet Opsiyon Modülü	1-47
20-COMM Taşıyıcı	1-49
CE Uyumluluğu	1-50

Birçok başlatma probleminin nedeni hatalı yapılan kablolamalardır. Kablolamanın gösterilen şekilde yapılmasını sağlamak için tüm önlemler alınmalıdır. Kuruluma başlamadan önce tüm maddeler okunmalı ve anlaşılmalıdır.

DİKKAT: Aşağıdaki bilgiler doğru kurulum için sadece bir kılavuz teşkil etmektedir. Rockwell Automation, Inc., bu sürücünün veya herhangi bir ilgili ekipmanın uygun kurulumu için ulusal, yerel veya diğer herhangi bir kanuna uyumluluk veya uyumsuzluk ile ilgili bir sorumluluk almamaktadır. Kurulum sırasında kanunlara uyulmazsa kişisel yaralanma veya ekipmanın hasar görmesi tehlikesi bulunmaktadır.

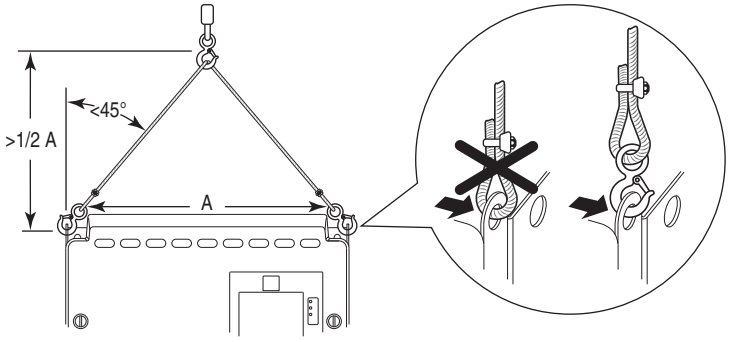
Sürücünün Kaldırılması

Sürücüyü hareket ettirmeden önce verilen boyutlar ve ağırlıklar göz önünde bulundurulmalıdır. Tüm kaldırma ekipmanları ve kaldırma komponentleri (halkalar, cıvatalar, asansörler, sapanlar, zincirler, vb.) uygun boyutta olmalıdır ve montaj sırasında sürücünün ağırlığını kaldırmak ve tutmak üzere yeterli sınıflandırmaya sahip olmalıdır.

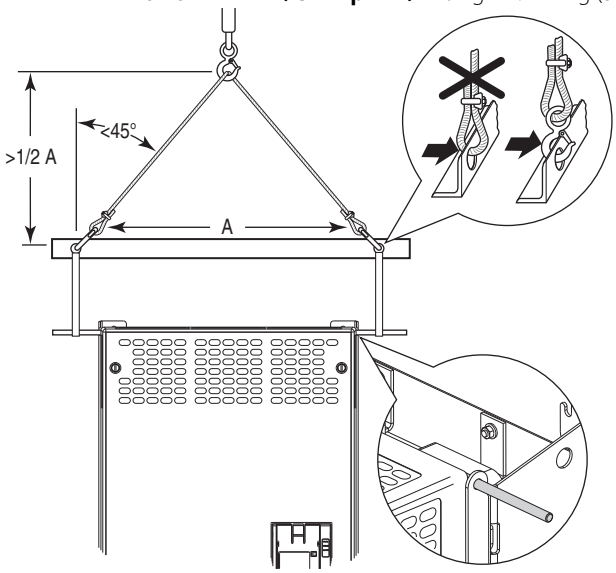
DİKKAT: Olası kişisel yaralanmalara ve/veya ekipman hasarına karşı korunmak için…

- Sürücüyü kaldırmadan önce tüm kaldırma donanımının uygun bir şekilde bağlandığını kontrol edin.
- Sürücünün veya kaldırma mekanizmasının herhangi bir parçasının elektrik yüklü iletkenlerle veya komponentlerle temas etmesine izin vermeyin.
- Montaj konumuna naklederken veya kaldırırken sürücünün yüksek hızlanmaya veya yavaşlamaya maruz kalmasına izin vermeyin.
- Sürücü kaldırılırken ve monte edilirken personelin ve kol ve bacaklarının sürücünün altında olmasına izin vermeyin.

Şekil 1.1 Pano 6 Açık Tip ve Flanş Montaj: Ağırlık: 38.6 kg (85.0 lb)

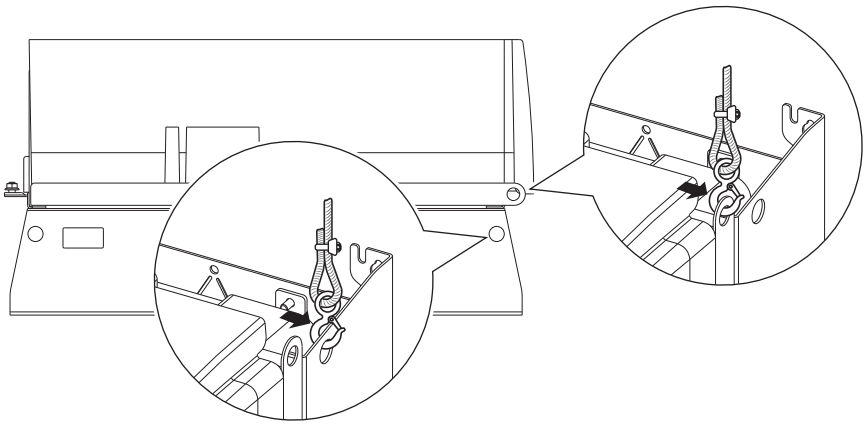


Şekil 1.2 Pano 7 Açık Tip ve Flanş Montaj: Ağırlık: 72.6…108.9 kg (160…240 lb)
Pano 6 NEMA/UL Tipi 4X/12: Ağırlık: 90.7 kg (200 lb)
Pano 7 NEMA/UL Tipi 4X/12: Ağırlık: 171 kg (377 lb)

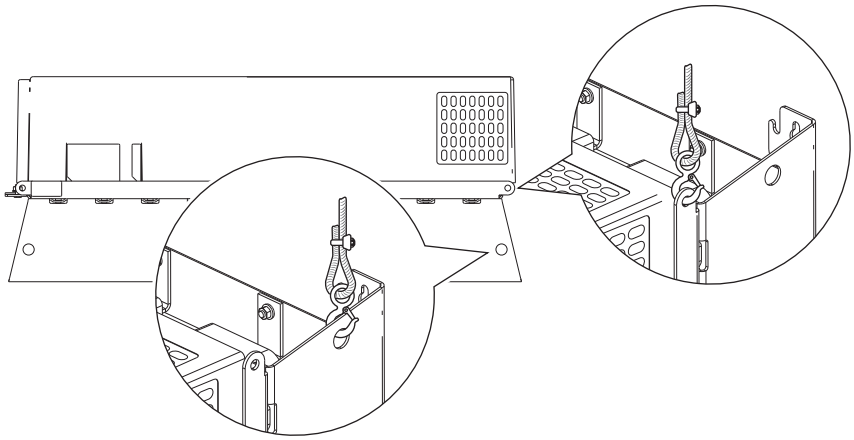


IP00, NEMA/UL Açık Tip

Pano 6 Kaldırma Noktaları – 6 Konum

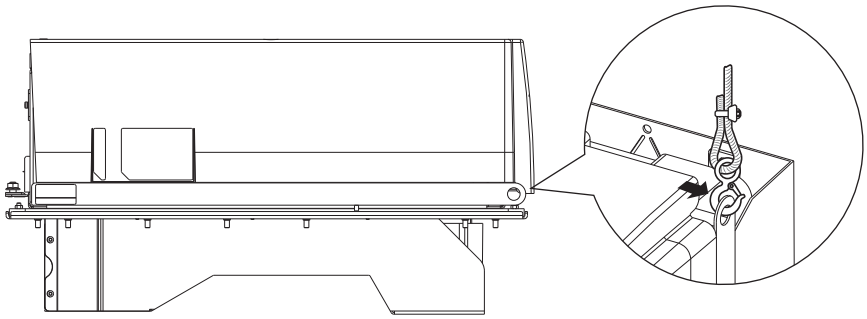


Pano 7 Kaldırma Noktaları – 8 Konum

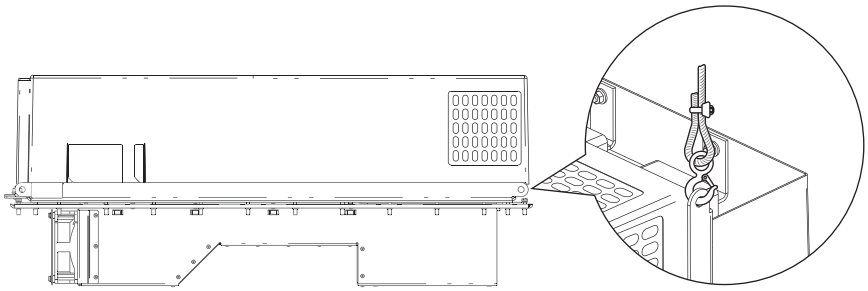


Flanş Montaj (Arka/Heat Sink (Soğutucu): IP66, NEMA/UL Tip 4X/12)

Pano 6 Kaldırma Noktaları – 2 Konum

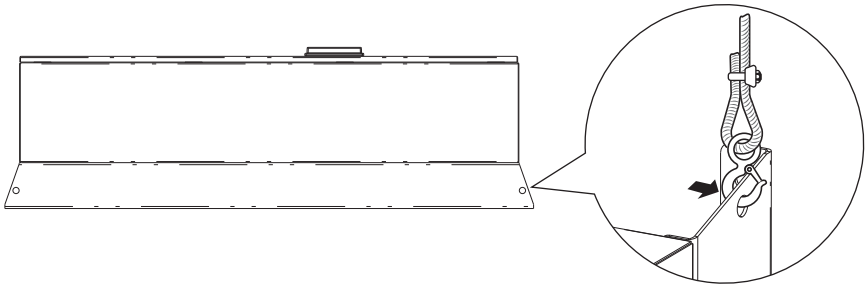


Pano 7 Kaldırma Noktaları – 4 Konum



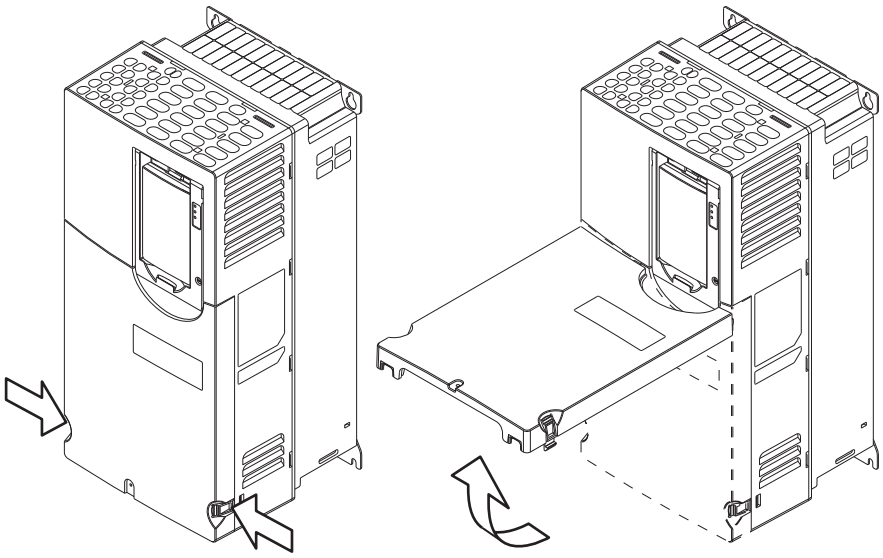
IP54, NEMA/UL Tipi 12

Pano 6 ve 7 Kaldırma Noktaları – 4 Konum

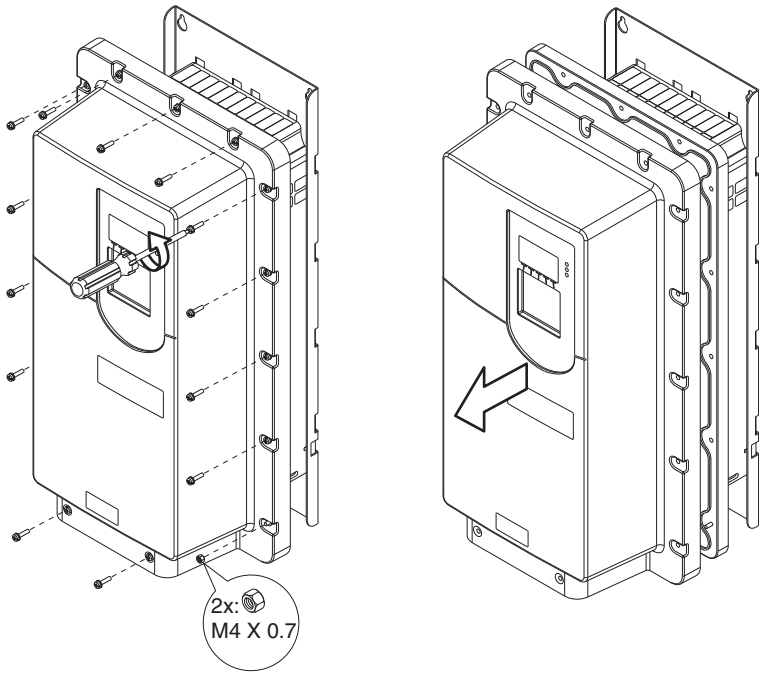


Kapağın Açılması

Şekil 1.3 IP20, NEMA/UL Açık Tip, Pano 2…5



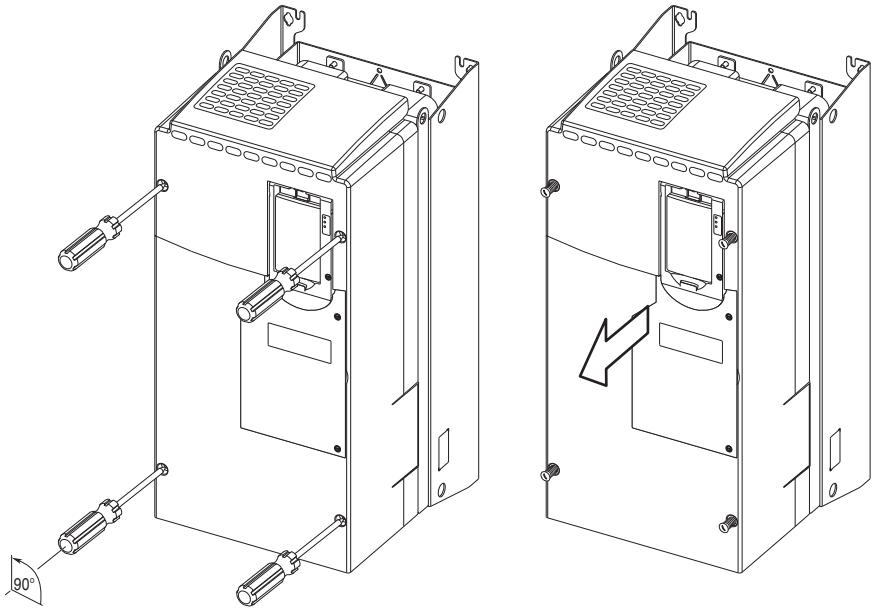
Şekil 1.4 IP54, NEMA/UL Tipi 12, Pano 2…5



Kapak çıkarıldığında:

- Önerilen tork (vidalar ve somunlar) = 0.68 N•m (6.0 lb•in)
- Önerilen tornavida = 6.4 mm (0.25 in.) düz veya T20 Yıldız
- Önerilen altıgen lokma = 7 mm

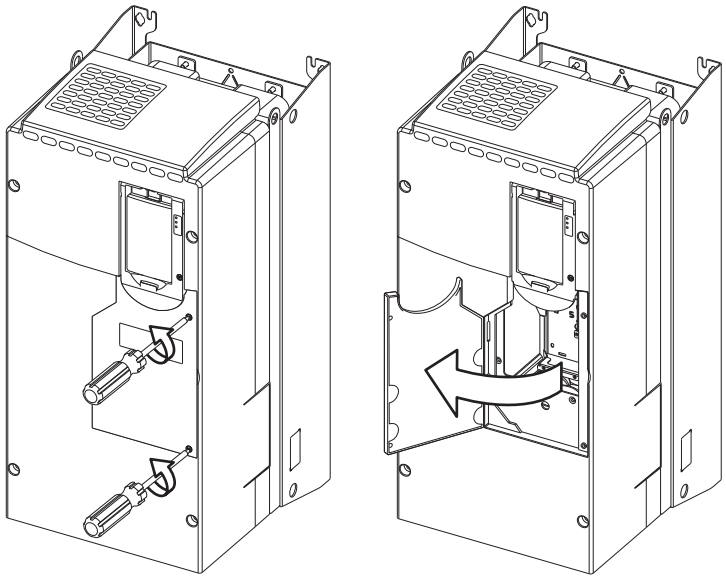
Şekil 1.5 IP00, NEMA/UL Açık Tip, Pano 6 ve 7



Kapak çıkarıldığında:

- Önerilen tornavida = 6.4 mm (0.25 in.) düz

Şekil 1.6 IP00, NEMA/UL Açık Tip, Pano 6 ve 7 Erişim Girişi



Giriş çıkarıldığında:

- Önerilen tornavida = 6.4 mm (0.25 in.) düz veya T20 Yıldız

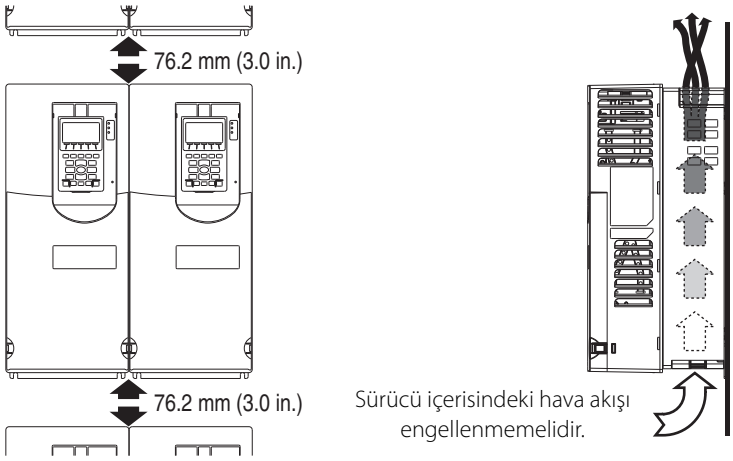
Montaj Faktörleri

Çalışma Koşulları ve Sıcaklıkları

PowerFlex 750-Serisi sürücüler, sınıflandırma azalması olmadan aşağıdaki hava sıcaklıklarında kullanmak üzere tasarlanmıştır.

Tablo 1.A Kabul Edilebilir Çevre Hava Sıcaklığı

Pano Sınıflandırması	Sıcaklık Aralığı	Sürücü
IP20, NEMA/UL Açık Tip	0…50 °C (32…122 °F)	Pano 2…5, Tüm Sınıflandırmalar
IP00, NEMA/UL Açık Tip	0…50 °C (32…122 °F)	Pano 6…7, Tüm Sınıflandırmalar
IP20, NEMA/UL Tip 1 (Toz Kapaklı)	0…40 °C (32…104 °F)	Pano 2…5, Tüm Sınıflandırmalar
IP20, NEMA/UL Tip 1 (Toz Etiketli)	0…40 °C (32…104 °F)	Pano 6…7, Tüm Sınıflandırmalar
Flanş Montaj –		
Ön:		
IP20, NEMA/UL Açık Tip	0…50 °C (32…122 °F)	Pano 2…5, Tüm Sınıflandırmalar
IP00, NEMA/UL Açık Tip	0…50 °C (32…122 °F)	Pano 6…7, Tüm Sınıflandırmalar
Arka/Heat Sink (Soğutucu):		
IP66, NEMA/UL Tip 4X	0…40 °C (32…104 °F)	Tüm Panolar, Tüm Sınıflandırmalar
Stand-alone/Duvara Montajlı –		
IP54, NEMA/UL Tip 12	0…40 °C (32…104 °F)	Tüm Panolar, Tüm Sınıflandırmalar



Minimum Montaj Boşlukları

Belirlenen dikey boşluk gereksinimleri sürücüden sürücüye farklılık gösterir. Bu boşluk içerisinde başka cisimler bulunabilir; ancak, düşen hava akışı koruma devreleri tarafından sürücünün hata vermesine neden olabilir. Sürücü gösterilen şekilde dikey yönlendirmeye sahip olacak şekilde monte edilmelidir. Ek olarak, giriş hava sıcaklığı ürün teknik özelliklerini geçmemelidir.

AC Besleme Kaynağı Faktörleri

PowerFlex 750-Serisi sürücüler önerilen sigortalara/devre kesicilere sahip maksimum 200,000 rms simetrik amper, 480 Volt verme kapasitesine sahip bir devre üzerine kullanmak için uygundur.

DİKKAT: Hatalı sigorta kullanımı veya devre kesici seçimi nedeniyle oluşabilecek kişisel yaralanmalara ve ekipman hasarına karşı korunmak için sadece Ek A içerisinde verilmiş olan önerilen hat sigortalarını/devre kesicilerini kullanın.

Eğer sistem topraklama hata izleyici olarak bir Artık Akım Dedektörü (RCD) kullanılırsa, gereksiz koruma yapılmasını önlemek için sadece Tip B (ayarlanabilir) cihazlar kullanılmalıdır.

Dengelenmemiş, Topraklanmamış, Empedans veya Faz Topraklaması Yapılmış Dağıtım Sistemleri

Eğer topraklama voltaj fazı normal hattan hatta voltajın %125'ini geçerse veya besleme sisteminin topraklaması yapılmamışsa, Pals Genişliği Ayarlanmış (PWM) AC Sürücüler için Kablolama ve Topraklama Kılavuzu, yayın SÜRÜCÜLER-IN001'e bakınız.

DİKKAT: PowerFlex 750-Serisi sürücülerde korumalı MOV'lar ve toprağa referansı yapılmış ortak mod kapasitörlere sahiptir. Sürücünün hasar görmesine karşı korunmak için bu cihazlar Tablo 1.J sayfa 1-24 içerisindeki önerilere uygun şekilde yapılandırılmalıdır. Bağlantı teli konumları için 1-25…1-26 sayfalarına bakınız.

Giriş Gücü Koşullandırma

Bir sürücüyü besleyen güç sisteminde bazı olaylar komponent hasarına veya ürün ömrünün kısalmasına neden olabilir. Bu koşullar 2 temel kategoriye ayrılabilir:

1. **Tüm Sürücüler**
   - Güç sisteminde, sistem içerisinde kullanıcı veya enerji şirketi tarafından açılıp kapatılabilen güç faktörü düzeltme kapasitörleri bulunmaktadır.
   - Güç kaynağında 6000 Volt'dan fazla geçici voltaj yükselmeleri bulunur. Bu yükselmelere hat üzerindeki başka bir ekipman veya şimşek çakmaları nedeniyle meydana gelebilir.
   - Güç kaynağında sık kesintiler oluşur.
2. **5 Bg veya Daha Düşük Sürücüler (yukarıdaki «1»e ek olarak)**
   - Besleme transformatörü 100 kVA'dan daha büyüktür veya mevcut kısa devre (hata) akımı 100,000A'dan daha büyüktür.
   - Sürücünün giriş tarafındaki empedans %0.5'den daha düşüktür.

Eğer bu koşullardan herhangi biri gerçekleşirse, ek kaynak empedansı gereklidir. Toplam giriş empendansı, sürücüye güç sağlayan tüm transformatörlerin, kabloların ve reaktörlerin (eğer varsa) bir fonksiyonudur. Empedans, Pals Genişliği Ayarlanmış (PWM) AC Sürücüler için Kablolama ve Topraklama Kılavuzu, yayın SÜRÜCÜLER-IN001 içerisinde verilen bilgiler kullanılarak hesaplanabilir.

Topraklama Gereksinimleri

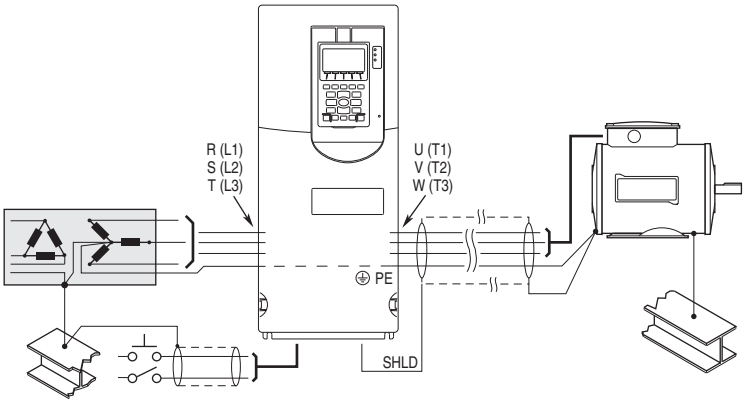
Sürücü Güvenlik Topraklaması-PE sistem topraklamasına bağlanmalıdır. Topraklama empedansı, ulusal ve yerel endüstriyel güvenlik düzenlemelerine ve/veya elektrik kanunlarının gereksinimlerine uygun olmalıdır. Tüm topraklama bağlantılarının bütünlüğü periyodik olarak kontrol edilmelidir.

Önerilen Topraklama Düzeni

Tek noktalı (sadece PE) topraklama düzeni kullanılmalıdır. Bazı uygulamalar için alternatif topraklama düzenleri gerekli olabilir, bilgi için Pals Genişliği Ayarlanmış (PWM) AC Sürücüler için Kablolama ve Topraklama Kılavuzu, yayın SÜRÜCÜLER-IN001'e bakınız. Bu uygulamalar arasında sürücü ile sıra topraklaması arasında yüksek potansiyel fark oluşmasına neden olabilecek sürücüler ile sürücü sırası arasında uzun mesafe bulunan kurulumlar yer alır.

Bir kabin içerisinde kurulumlar için tek bir güvenlik topraklama noktası veya binanın çeliğine doğrudan bağlanmış olan topraklama barası kullanılmalıdır. AC giriş topraklama iletkeni dahil olmak üzere tüm devreler bağımsız olarak ve doğrudan bu noktaya/baraya topraklanmalıdır.

Şekil 1.7 Genel Topraklama



Koruma Sonlandırması – SHLD

Koruma terminali (bakınız sayfa 1-15), motor kablosu koruması için topraklama noktası sağlar. Ayrı bir sürekli uçla topraklamaya bağlanmalıdır. **Motor kablosu** koruması sürücü üzerindeki bu terminale (sürücü ucu) ve motor panosuna (motor ucu) bağlanmalıdır. Korumayı bu terminale bağlamak için koruma sonlandırması veya EMI kelepçesi kullanın.

RFI Filtresi Topraklama

Opsiyonel bir RFI filtresinin kullanılması önemli oranda yüksek topraklama kaçak akımların oluşmasına neden olabilir. Bu nedenle, **filtre sadece topraklanmış AC besleme sistemlerinde kullanılmalıdır ve bina güç dağıtım topraklamasına kalıcı olarak bağlanmalı ve ara parçasız topraklanmalıdır** (bağlanmalıdır). Gelen besleme nötr'ünün aynı bina dağıtım topraklamasına ara parçasız bağlı olduğundan emin olun. Topraklama için esnek kablolar kullanılmamalıdır ve topraklama bağlantısında kaza eseri çıkabilecek fiş veya priz gibi parçalar bulunmamalıdır. Bazı yerel kanunlar yedek toprak bağlantıları olmasını gerektirir. Tüm bağlantıların bütünlüğü periyodik olarak kontrol edilmelidir. Filtre ile birlikte verilen talimatlara bakınız.

Sigortalar ve Devre Kesiciler

PowerFlex 750-Serisi sürücüler giriş sigortaları veya bir giriş devre kesici ile monte edilmiş olabilir. Ulusal ve yerel endüstriyel güvenlik düzenlemeleri ve/veya elektrik kanunları bu kurulumlar için ek gereksinimleri belirleyebilir. Önerilen sigortalar/devre kesiciler için Ek A'ya bakınız.

DİKKAT: PowerFlex 750-Serisi sürücüler kısa devre koruması için giriş gücü sağlamaz. Kısa devreye karşı koruma amaçlı sürücü giriş gücü sağlayan önerilen sigorta ve devre kesiciler ile ilgili teknik özellikler Ek A içerisinde bulunur.

Güç Kablolaması

Birçok başlatma probleminin nedeni hatalı yapılan kablolamalardır. Kablolamanın gösterilen şekilde yapılmasını sağlamak için tüm önlemler alınmalıdır. Kuruluma başlamadan önce tüm maddeler okunmalı ve anlaşılmalıdır.

DİKKAT: Aşağıdaki bilgiler doğru kurulum için sadece bir kılavuz teşkil etmektedir. Rockwell Automation, Inc., bu sürücünün veya herhangi bir ilgili ekipmanın uygun kurulumu için ulusal, yerel veya diğer herhangi bir kanuna uyumluluk veya uyumsuzluk ile ilgili bir sorumluluk almamaktadır. Kurulum sırasında kanunlara uyulmazsa kişisel yaralanma veya ekipmanın hasar görmesi tehlikesi bulunmaktadır.

200…600 Volt Kurulumlar için Kabul Edilen Güç Kablosu Tipleri

DİKKAT: Ulusal kanunlar ve standartlar (NEC, BSI vb.) ve yerel kanunlar elektrik ekipmanının güvenli bir şekilde kurulumu için koşulları belirler. Kurulum kablo tipleri, iletken boyutları, branş devre koruması ve bağlantı kesme cihazları ile ilgili teknik özelliklere uymalıdır. Bunların yapılmaması kişisel yaralanmalara ve/veya ekipmanın hasar görmesine neden olabilir.

Sürücü kurulumları için farklı çeşitlerde kablo tipleri kullanılabilir. Birçok kurulum için korumasız kablo yeterlidir, ancak bu kablo hassas devrelerden ayrılmalıdır. Yaklaşık bir değer olarak, her 10 metre (32.8 feet) uzunluk için 0,3 metre (1 foot) boşluğa izin verin. Tüm durumlarda, uzun paralel döşemeler önlenmelidir. 15 mil'den (0.4 mm/0.015 in.) daha düşük yalıtım kalınlığına sahip kablo kullanmayın. Sadece bakır kablo kullanın. Kablo ölçeği gereksinimleri ve önerileri için 75 °C baz alınmıştır. Yüksek sıcaklıklı kablo kullanırken kablo ölçeğini azaltmayın.

Tablo 1.B Önerilen Kablo Tasarımı

Sınıflandırma/Tip	Açıklama
600V 75 °C (167 °F)	• XLPE yalıtıma sahip dört kalaylanmış bakır iletken. • Bakır örgülü/alüminyum folyo kombinasyonlu koruma ve kalaylanmış bakır boşaltma kablosu. • PVC kılıf.

Korumasız

THHN, THWN veya benzer kablolar, yeterli serbest hava boşluğuna sahip kuru ortamlarda ve/veya elektrik kutusu dolum limitlerinin sağlandığı sürücü kurulumları için kabul edilebilir. **THHN veya benzer kaplama yapılmış kabloları nemli alanlarda kullanmayın**. Seçilen herhangi bir kablo en az 15 Mil yalıtım kalınlığına sahip olmalıdır ve yalıtım merkezinde büyük değişimler bulunmamalıdır.

Korumalı/Zırhlı Kablo

Korumalı kablo çok iletkenli kablonun tüm genel faydalarına ek olarak klasik bir AC Sürücünün oluşturduğu parazitin büyük bölümünü alan bakır örgülü korumanın ek özelliklerine sahiptir. Ağırlık tartıları, kapasitif proksimite switch'ler ve dağıtım sistemindeki parazitlerden etkilenebilecek diğer cihazlar gibi hassas ekipmanlar bulunan kurulumlarda korumalı kabloya büyük önem verilmelidir. Benzer konumda çok sayıda sürücüye sahip, zorunlu EMC düzenlemelerine tabi ve yüksek seviyede haberleşme/ağ gereksinimi olan uygulamalarda da korumalı kablo kullanımı gerekli olabilir.

Korumalı kablo ayrıca bazı uygulamalar için mil voltajının düşürülmesine ve indüklenen yatak akımlarının azaltılmasına yardımcı olur. Ek olarak, korumalı kablonun yüksek empedansı, sonlandırıcı ağlar gibi motor koruma cihazlarının eklenmesine gerek bırakmadan motorun sürücüye göre yerleştirilebileceği mesafenin artırılmasına yardımcı olur. Pals Genişliği Ayarlanmış (PWM) AC Sürücüler için Kablolama ve Topraklama Kılavuzu, yayın SÜRÜCÜLER-IN001 içerisindeki «Yansıma Dalgası» bölümüne bakınız.

Sıcaklık, esneklik, nem özellikleri ve kimyasal direnç gibi kurulum ortamına göre belirlenecek genel teknik özelliklere de dikkat edilmelidir. Ek olarak, örgülü bir koruma dahil edilmelidir ve kablo üreticisi tarafından en az %75 kapsamaya sahip olacak şekilde belirlenmelidir. Ek bir folyo koruma parazit önlenmesini önemli ölçüde artırır.

Önerilen kablolara iyi bir örnek de Belden® 295xx'dir (xx ölçeği belirlemektedir). Bu kablo, %100 kaplama folyolu ve bir PVC kılıf ile çevrilmiş %85 kaplama bakır örgülü korumaya (boşaltma kablosu ile) sahip 4 XLPE yalıtımlı iletkene sahiptir.

Diğer tipte korumalı kablolar da mevcuttur, ancak bu tiplerin seçimi izin verilen kablo uzunluğu ile sınırlandırılabilir. Özellikle, yeni kabloların bir kısmı için 4 adet THHN iletken tel bükülür ve bunlar sıkı bir şekilde bir folyo koruması içerisine sarılır. Bu yapı, gereken kablo şarj akımını önemli oranda artırır ve genel sürücü performansını azaltır. Sürücü ile yapılan testleri gösteren ayrı mesafe tabloları içerisinde belirtilmediği sürece, bu kablolar önerilmez ve verilen uzunluk limitlerine göre performansları bilinmemektedir.

EMC Uyumluluğu

Detaylar için CE Uyumluluğu sayfa 1-50'a bakınız.

Kablo Tavaları ve Elektrik Kutusu

Eğer kablo tavaları veya büyük elektrik kutuları kullanılacaksa, Pals Genişliği Ayarlanmış (PWM) AC Sürücüler için Kablolama ve Topraklama Kılavuzu, yayın SÜRÜCÜLER-IN001'de bulunan kılavuzlara bakınız.

DİKKAT: İndüklenen voltajlar nedeniyle olası elektrik çarpma tehlikesini engellemek için elektrik kutusu içerisindeki kullanılmayan kabloların her iki ucu da topraklanmalıdır. Aynı nedenden dolayı, eğer bir sürücü servis verilen veya kurulan bir elektrik kutusunu paylaşıyorsa, bu elektrik kutusunu kullanan tüm sürücüler devreden çıkarılmalıdır. Bu «çapraz birleştirilmiş» motor uçları nedeniyle oluşan elektrik çarpma riskini en aza indirmeye yardımcı olur.

Motor Kablo Uzunlukları

Genel olarak, 30 metreden (100 feet) daha az motor ucu uzunlukları uygundur. Ancak, uygulamanız için daha yüksek uzunluklar gerekiyorsa, detaylar için Pals Genişliği Ayarlanmış (PWM) AC Sürücüler için Kablolama ve Topraklama Kılavuzu, yayın SÜRÜCÜLER-IN001'e bakınız.

Motor Faktörleri

AC değişken frekanslı sürücülerin çalışma özelliklerine bağlı olarak, 1600 Volt voltaj yükselmelerine karşı dirençli NEMA MG1 Kısım 31.40.4.2 standartlarını karşılamak veya aşmak üzere tasarlanmış invertör seviyesinde yalıtım sistemlerine sahip motorlar önerilir.

Motorların beklenenden önce arızalanmasını engellemek için invertör seviyesinde olmayan motorlar için kılavuzlara uyulmalıdır. Öneriler için Pals Genişliği Ayarlanmış (PWM) AC Sürücüler için Kablolama ve Topraklama Kılavuzu, yayın SÜRÜCÜLER-IN001'e bakınız.

Tek-Fazlı Giriş Gücü

PowerFlex 750-Serisi sürücü genel olarak üç fazlı giriş beslemesi ile kullanılır. Sürücünün tek fazlı çalışması mevcut durumda UL508C listelemesi altında sınıflandırılmamıştır. Rockwell Automation, sayfa A-11'de belirlenen üç fazlı sınıflandırmanın %50'sine azaltılmış çıkış akımına sahip tek fazlı çalışma ile tüm güvenlik gereksinimlerinin karşılanacağını doğrulamıştır.

Güç Terminal Blokları

Tablo 1.C Pano 2…5 Güç Terminal Bloğu

Pano	Kablo Boyutu Aralığı (1) (2)		Şerit Uzunluğu	Önerilen Tork	Önerilen Araç(lar)
	Maksimum	Minimum			
2	4.0 mm^2 (10 AWG)	0.2 mm^2 (24 AWG)	8.0 mm (0.31 in.)	0.5 N•m (4.4 lb•in)	#1 Düz Tornavida
3	16.0 mm^2 (6 AWG)	0.5 mm^2 (20 AWG)	10.0 mm (0.39 in.)	1.2 N•m (10.6 lb•in)	#2 Düz Tornavida
4	25.0 mm^2 (3 AWG)	2.5 mm^2 (14 AWG)	10.0 mm (0.39 in.)	2.7 N•m (24 lb•in)	#2 Pozidrive® 492-C Phillips® 0.25 in. Düz Tornavida
5	35.0 mm^2 (1 AWG)	10.0 mm^2 (8 AWG)	12.0 mm (0.5 in.)	4.0 N•m (35 lb•in)	#2 Pozidrive® 492-C Phillips® 0.25 in. Düz Tornavida

(1) Terminal bloğu ile kullanılabilecek maksimum/minimum kablo boyutları – öneri değillerdir.
(2) Terminal blokları tek bir kablo kabul etmek için tasarlanmıştır.

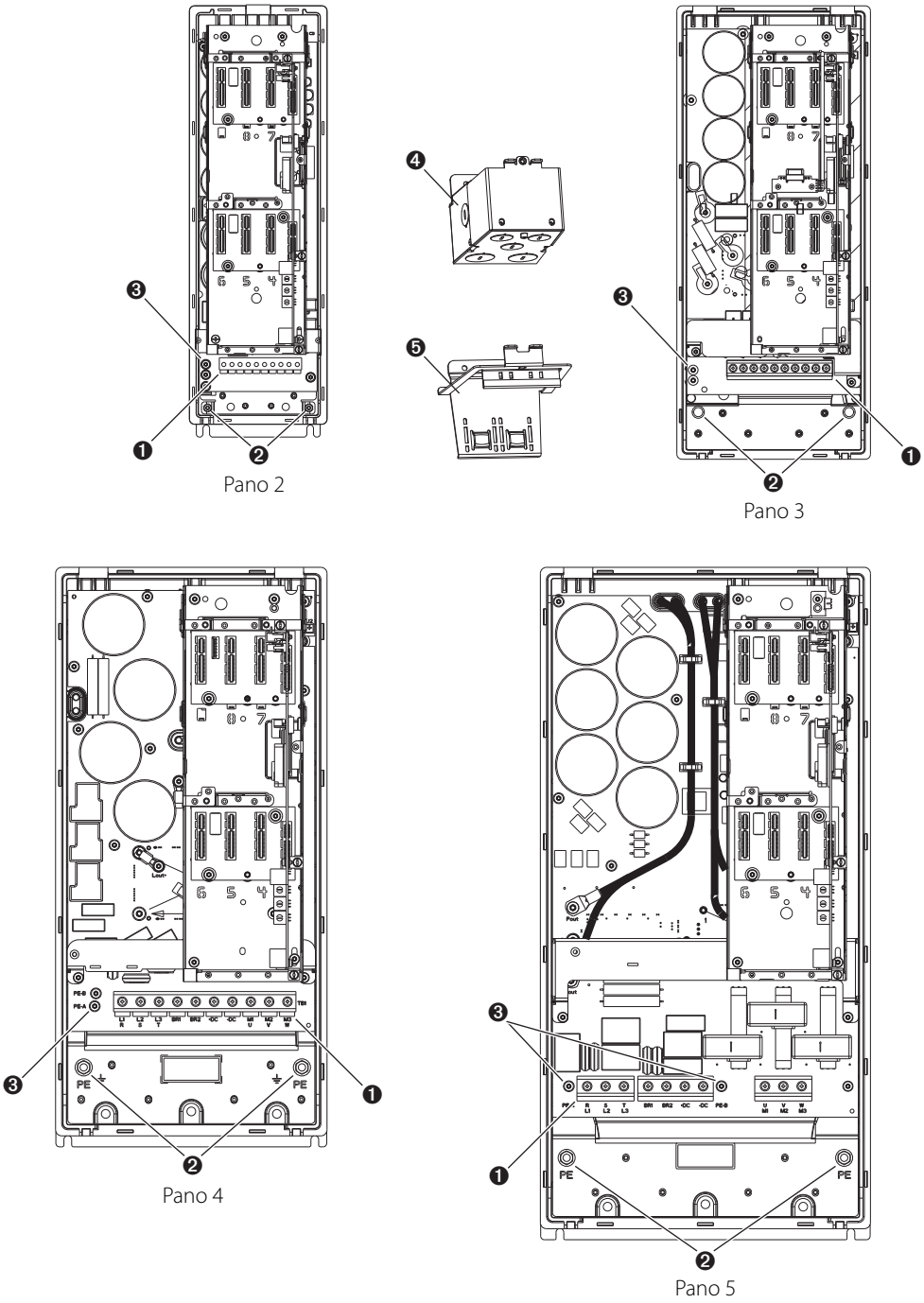
Tablo 1.D Pano 6 ve 7 Güç Terminal Bloğu

Pano	Maksimum Mapa Genişliği	Önerilen Tork	Terminal Cıvata Boyutu	Önerilen Araç
6	34.6 mm (1.36 in.)	11.3 N•m (100 lb•in)	M8 x 1.25	13 mm Altıgen Lokma
7	43.5 mm (1.71 in.)	11.3 N•m (100 lb•in)	M8 x 1.25	13 mm Altıgen Lokma

Tablo 1.E Pano 2…7 PE Topraklama Saplaması

Pano	Önerilen Tork	Terminal Cıvata Boyutu	Önerilen Araç
2	1.36 N•m (12 lb•in)	M4	7 mm Altıgen Uzun Lokma
3	3.4 N•m (30 lb•in)	M6	10 mm Altıgen Uzun Lokma
4	3.4 N•m (30 lb•in)	M6	10 mm Altıgen Uzun Lokma
5	3.4 N•m (30 lb•in)	M6	10 mm Altıgen Uzun Lokma
6	11.3 N•m (100 lb•in)	M8	13 mm Altıgen Lokma
7	11.3 N•m (100 lb•in)	M8	13 mm Altıgen Lokma

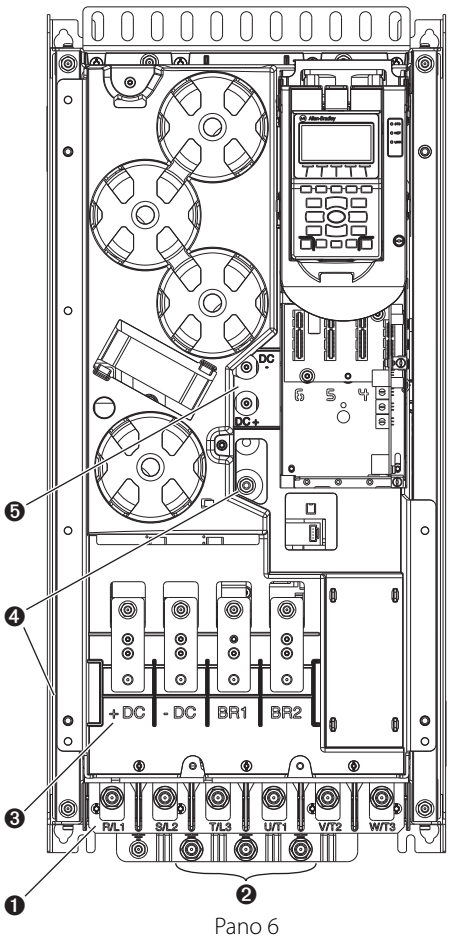
Şekil 1.8 Genel Terminal Bloğu Konumu ve Sonlandırma Noktaları



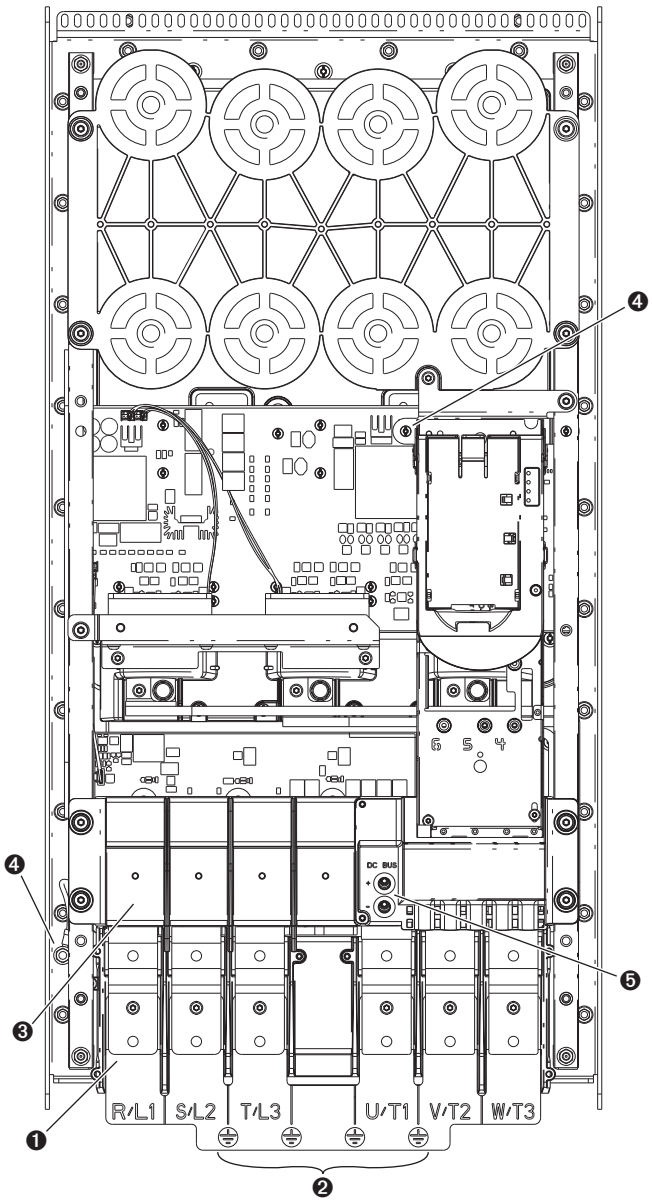
Tablo 1.F Pano 2…5

No.	İsim	Açıklama
❶	Güç Terminal Bloğu	R/L1, S/L2, T/L3, BR1, BR2, +DC, –DC, U/T1, V/T2, W/T3
❷	PE Topraklama Saplamaları	Gelen AC hattı ve motor korumaları için şasi topraklamasına sonlandırma noktası.
❸	PE-A ve PE-B	MOV ve CMC Bağlantı Vidaları
❹	Opsiyonel NEMA/UL Tip 1 Elektrik Kutusu	Gelen AC hattı, motor korumaları ve kontrol kablosu korumaları için şasi topraklamasına sonlandırma noktası.
❺	Opsiyonel EMC Plakası	Gelen AC hattı, motor korumaları ve kontrol kablosu korumaları için şasi topraklamasına sonlandırma noktası.

Şekil 1.9 Genel Terminal Bloğu Konumu ve Sonlandırma Noktaları (devam)



Pano 6

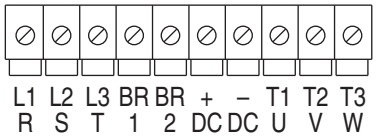
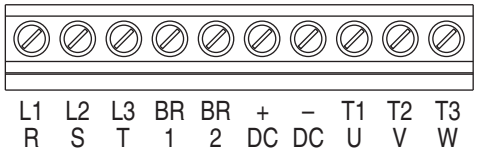
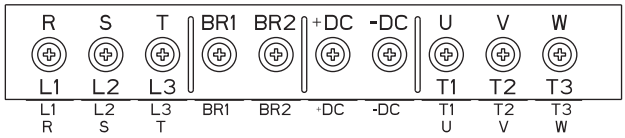
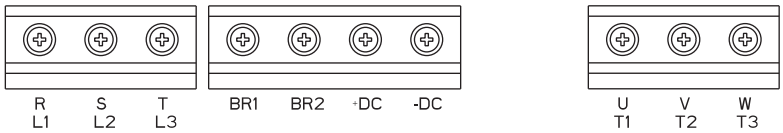
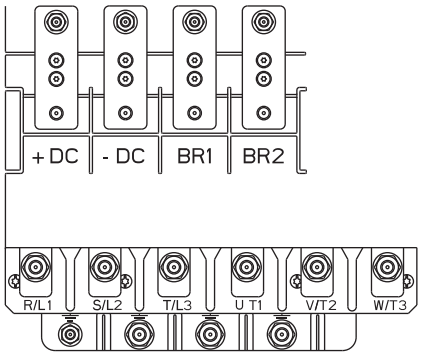
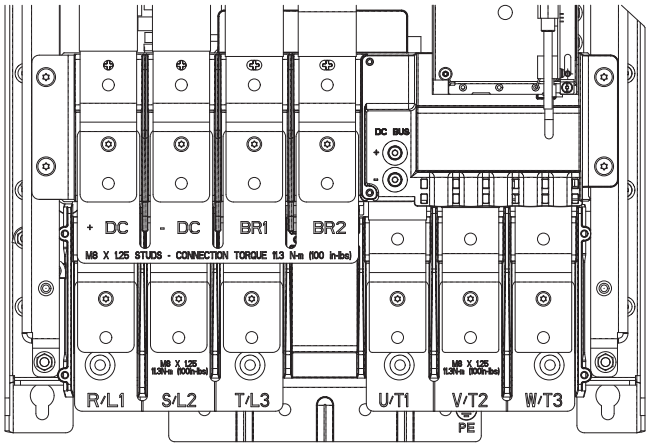


Pano 7

Tablo 1.G Pano 6…7

No.	İsim	Açıklama
❶	Güç Terminalleri	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3
❷	PE Topraklama Saplamaları	Gelen AC hattı ve motor koruması için şasi topraklamasına sonlandırma noktası.
❸	DC Bara ve Fren Terminalleri	+DC, –DC, BR1, BR2
❹	PE-A ve PE-B	MOV ve CMC Bağlantı Telleri
❺	DC+ ve DC–	Bara Voltajı Test Noktaları

Güç Terminal Blokları

Pano	Güç Terminal Blokları
2	
3	
4	
5	
6 (1)	
7 (1)	

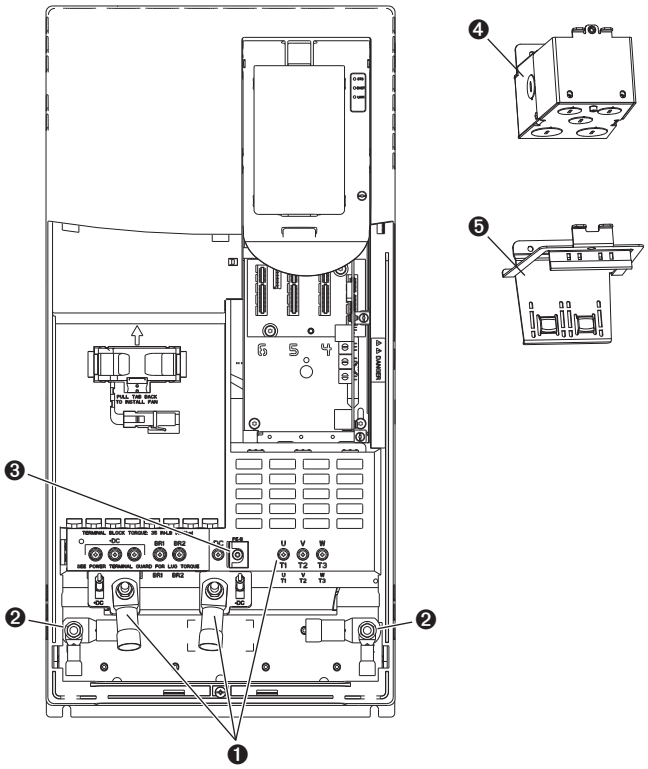
(1) DC Bara Terminalleri Pano 6 ve Pano 7 sürücüler için opsiyoneldir: katalog numarası pozisyon 5. Dinamik Fren Direnci Terminalleri Pano 6 ve 7 sürücüler için opsiyoneldir: katalog numarası pozisyon 12.
P-6 sayfasındaki Katalog Numarası Açıklaması'na bakınız.

Terminal	Açıklama	Notlar
+DC	DC Bara (+)	DC Giriş Gücü veya Dinamik Frenleme Modülü Chopper
–DC	DC Bara (–)	DC Giriş Gücü veya Dinamik Frenleme Modülü Chopper
BR1	DC Fren (+)	Dinamik Fren Direnci Bağlantısı (+)
BR2	DC Fren (–)	Dinamik Fren Direnci Bağlantısı (–)
U	U (T1)	Motor Bağlantıları (1)
V	V (T2)	
W	W (T3)	
R	R (L1)	AC Hattı Giriş Gücü
S	S (L2)	
T	T (L3)	
PE / ⏚	PE Toprak	Gelen AC hattı ve motor koruması için şasi topraklamasına sonlandırma noktası.

(1) **Önemli:** NEMA MG1 Kısım 31.40.4.2 invertör seviyesinde yalıtım sistemlerine sahip motorlar önerilir. Eğer invertör seviyesinde sınıflandırılmamış olan bir motor bağlamak istiyorsanız, öneriler için Pals Genişliği Ayarlanmış (PWM) AC Sürücüler için Kablolama ve Topraklama Kılavuzu, yayın SÜRÜCÜLER-IN001'e bakınız.

Ortak Bara Güç Kablolaması

Şekil 1.10 Ortak Bara Terminal Bloğu Konumu ve Sonlandırma Noktaları

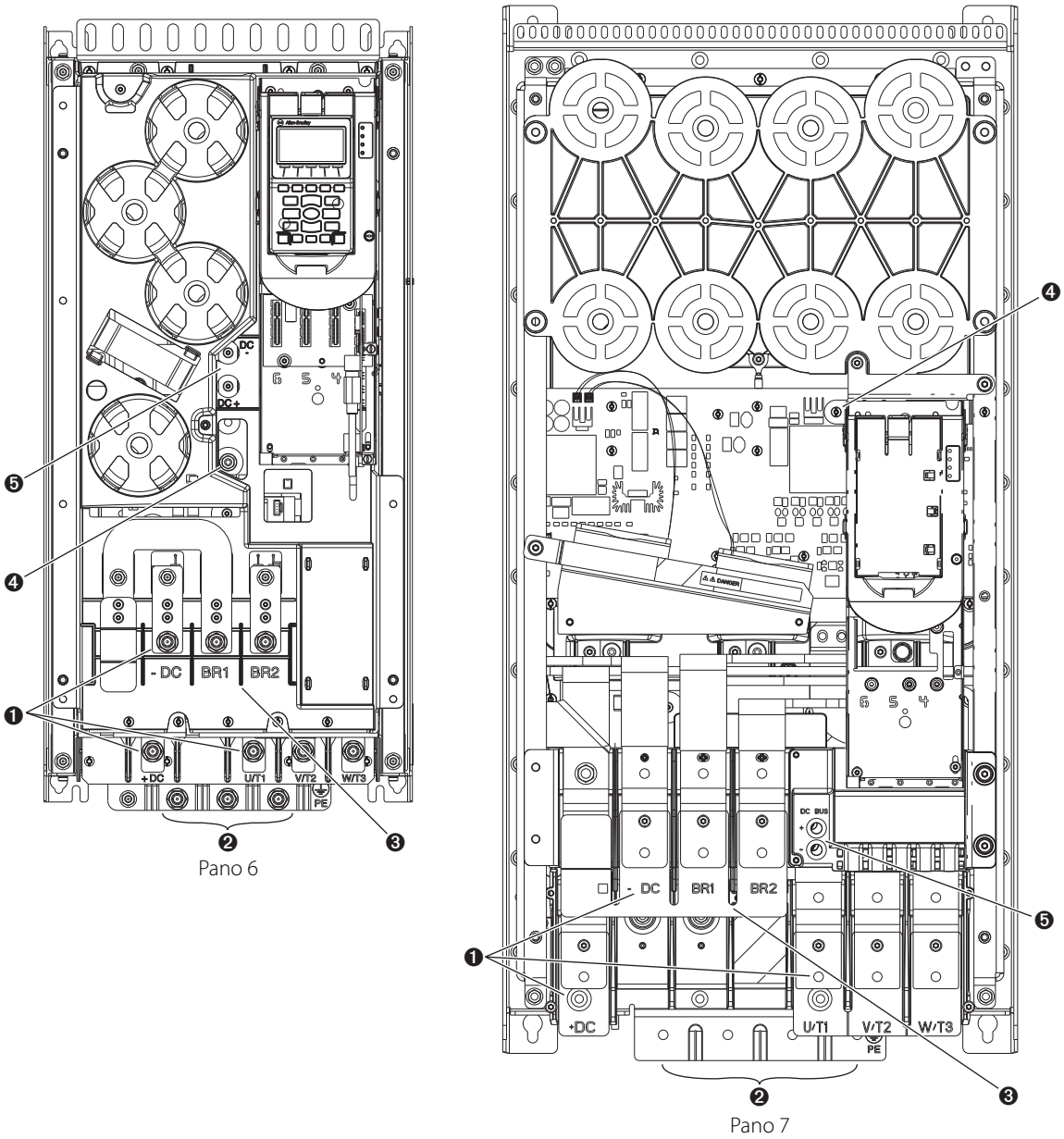


Pano 5

Tablo 1.H Pano 5 Ortak Bara

No.	İsim	Açıklama
❶	Güç Terminali Bağlantıları	+DC, –DC, U/T1, V/T2, W/T3
❷	PE Topraklama Saplamaları	Gelen DC hattı ve motor korumaları için şasi topraklamasına sonlandırma noktası.
❸	PE-B	CMC Bağlantı Vidası
❹	Opsiyonel NEMA/UL Tip 1 Elektrik Kutusu	Gelen AC hattı, motor korumaları ve kontrol kablosu korumaları için şasi topraklamasına sonlandırma noktası.
❺	Opsiyonel EMC Plakası	Gelen AC hattı, motor korumaları ve kontrol kablosu korumaları için şasi topraklamasına sonlandırma noktası.

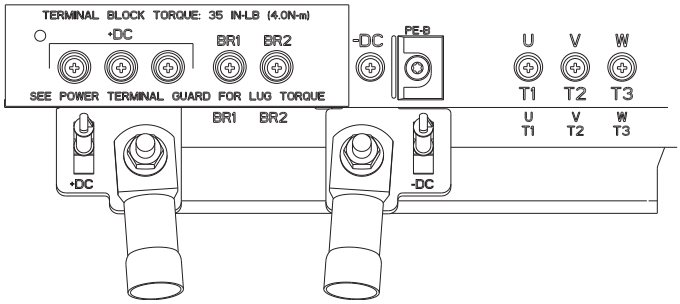
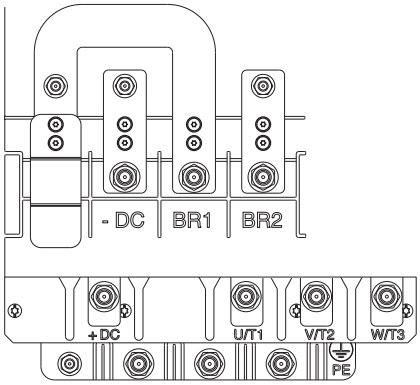
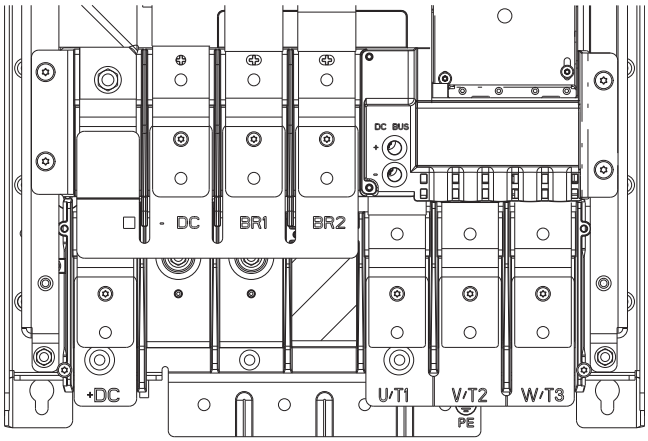
Şekil 1.11 Ortak Bara Terminal Bloğu Konumu ve Sonlandırma Noktaları (devam)



Tablo 1.I Pano 6…7 Ortak Bara

No.	İsim	Açıklama
❶	Güç Terminalleri	+DC, –DC, U/T1, V/T2, W/T3
❷	PE Topraklama Saplamaları	Gelen DC hattı ve motor koruması için şasi topraklamasına sonlandırma noktası.
❸	DC Bara ve Fren Terminalleri	+DC, –DC, BR1, BR2
❹	PE-B	CMC Bağlantı Teli
❺	DC+ ve DC–	Bara Voltajı Test Noktaları

Ortak Bara Güç Terminal Blokları

Pano	Güç Terminal Blokları
5	
6 (1)	
7 (1)	

(1) Dinamik Fren Direnci Terminalleri Pano 6 ve 7 sürücüler için opsiyoneldir: katalog numarası pozisyon 12.
P-6 sayfasındaki Katalog Numarası Açıklaması'na bakınız.

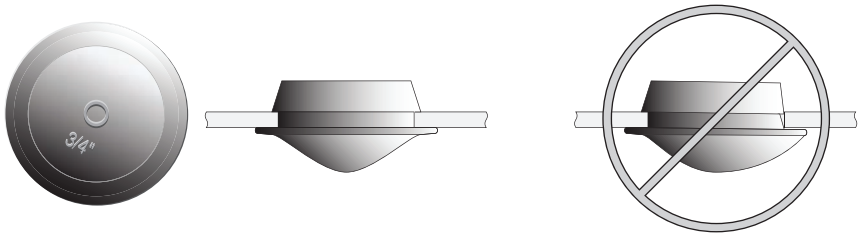
Terminal	Açıklama	Notlar
+DC	DC Bara (+)	DC Giriş Gücü
–DC	DC Bara (–)	DC Giriş Gücü
BR1	DC Fren (+)	Dinamik Fren Direnci Bağlantısı (+)
BR2	DC Fren (–)	Dinamik Fren Direnci Bağlantısı (–)
U	U (T1)	Motor Bağlantıları (1)
V	V (T2)	
W	W (T3)	
PE / ⏚	PE Toprak	Gelen DC hattı ve motor koruması için şasi topraklamasına sonlandırma noktası.

(1) **Önemli:** NEMA MG1 Kısım 31.40.4.2 invertör seviyesinde yalıtım sistemlerine sahip motorlar önerilir. Eğer invertör seviyesinde sınıflandırılmamış olan bir motor bağlamak istiyorsanız, öneriler için Pals Genişliği Ayarlanmış (PWM) AC Sürücüler için Kablolama ve Topraklama Kılavuzu, yayın SÜRÜCÜLER-IN001'e bakınız.

IP65, NEMA Tip 12 Kurulumları

Elektrik kutusu giriş plakasındaki kullanılmayan delikleri sızdırmaz bir şekilde kapatmak için IP65 (NEMA Tip 12) sınıflandırmalı sürücüler ile birlikte verilen tapaları kullanın.

Önemli: En iyi sızdırmazlık için tapanın iç kısmını tamamen yerine oturtun.



Giriş/Çıkış kontaktörlerinin kullanılması

Giriş Kontaktörü Önlemleri

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 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.

Çıkış Kontaktörü Önlemleri

DİKKAT: Çıkış kontaktörleri kullanırken sürücü hasarından korunmak için aşağıdaki bilgiler okunmalı ve anlaşılmalıdır. Belirli motorların/yüklerin bağlantısını kesmek amacıyla sürücü ile motor(lar) arasında bir veya daha fazla çıkış kontaktörü kullanılabilir. Eğer sürücü çalışır durumdayken bir kontaktör açılırsa, ilgili motora giden güç kesilecektir, fakat sürücü çıkış terminallerinde voltaj üretmeye devam edecektir. Ek olarak, aktif bir sürücüye motorun yeniden bağlanması (bir kontaktör kapatılarak), sürücünün arıza yapmasına neden olabilecek aşırı bir akım üretebilir. Eğer bu koşullardan herhangi biri istenmeyen veya güvensiz olarak belirlenirse, çıkış kontaktörü üzerinde bir yardımcı kontak «Devreye Al» olarak programlanmış olan sürücü dijital girişine bağlanmalıdır. Bu, çıkış kontaktörü açıldığında sürücünün bir serbest duruş (çıkışı kes) gerçekleştirmesine neden olacaktır.

Dinamik Fren Direnci Faktörler

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 C.1 sayfa C-2'dekine eşdeğer bir devre tedarik edilmelidir.

Rejeneratif Güç Ünitelerine Sahip PowerFlex 750-Serisi Sürücülerin Kullanılması

Eğer bir Rejeneratif ünite (örn., 1336 REGEN) bir bara beslemesi veya fren olarak kullanılıyorsa, ortak mod kapasitörlerinin bağlantısı kesilmelidir (bakınız Sürücü Güç Bağlantı Yapılandırması).

Rejeneratif Ünite – Sürücü Bağlantıları

Rejeneratif Fren Modu

	Terminaller	
Pano(lar)	**1336 Regen**	**PowerFlex 750-Serisi Sürücü**
2…7	DC+ ve DC–	+DC ve –DC

Rejeneratif Bara Besleme Modu

	Terminaller	
Pano(lar)	**1336 Regen**	**PowerFlex 750-Serisi Sürücü**
2…7	DC+ ve DC–	+DC ve –DC

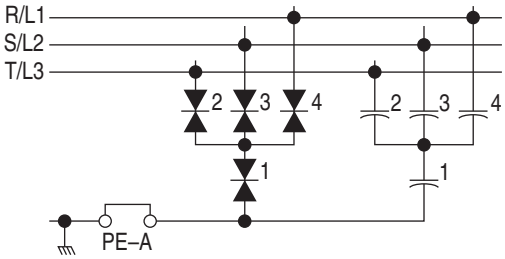
Daha fazla bilgi için 1336 REGEN Hat Rejenerasyon Paketi Kullanıcı Kılavuzu, yayın 1336-REGEN-5.0'a bakınız.

Sürücü Güç Bağlantı Yapılandırması

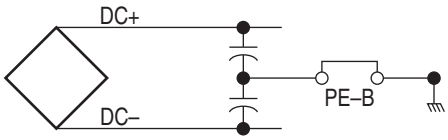
PowerFlex 750-Serisi sürücülerde korumalı MOV'lar ve toprağa referansı yapılmış ortak mod kapasitörlere sahiptir. Sürücünün hasar görmesine ve/veya çalışma problemlerine karşı korunmak için bu cihazlar Tablo 1.J'ye uygun şekilde yapılandırılmalıdır.

MOV, AC EMI Kapasitör ve Ortak Mod Kapasitör Devreleri

Şekil 1.12 MOV ve AC EMI Kapasitörü Toprağa Faz



Şekil 1.13 Toprağa Ortak Mod Kapasitörler



DİKKAT: PE-A ve PE-B bağlantı telleri Tablo 1.J içerisindeki önerilere uygun şekilde yapılandırılmalıdır.

DİKKAT: Bir elektrik çarpması tehlikesini engellemek için bağlantı tellerini takmadan/çıkarmadan önce bara kapasitöründeki voltajın tamamen boşaldığından emin olun. Güç Terminal Bloğundaki DC bara voltajını +DC ve –DC terminalleri arasında (konum için bakınız Şekil 1.8 ve Şekil 1.9), +DC terminali ile şasi arasında ve –DC terminali ile şasi arasında ölçüm yaparak kontrol edin. Üç ölçümün tamamı için voltaj sıfır olmalıdır.

Tablo 1.J Önerilen Güç Bağlantı Teli Yapılandırmaları

Güç Kaynağı Tipi (1)	MOV/Giriş Filtresi Kapasitörleri (PE-A) (2)	DC Bara Ortak Mod Kapasitörleri (PE-B)	Varsayılan Yapılandırma (Kat. No. Pozisyon 11)	Güç Kaynağı Tipi üzerinde Doğru Yapılandırmanın Faydaları
Bilinmiyor	Bağlı	Bağlantısı Kesilmiş	A	Aşağıya bakınız.
• AC beslemeli Ek Parçasız Topraklamalı • Ek Parçasız Topraklamalı AC kaynağına sahip pasif redresörden DC beslemeli	Bağlı	Bağlı	J	UL uyumluluğu, Daha düşük elektriksel parazit, En dengeli çalışma, EMC uyumluluğu, Komponentler ve motor yatakları üzerinde daha düşük voltaj stresi
• AC beslemeli Topraklamasız • Empedans Topraklamalı • Aktif bir konvertörden DC beslemeli	Bağlantısı Kesilmiş	Bağlantısı Kesilmiş	Yok	Topraklama hatası oluşursa ciddi ekipman hasarlarının önlenmesine yardımcı olur

(1) Güç kaynağı tipinin doğru bir şekilde belirlenmesi ve daha sonra uygun şekilde yapılandırma gerçekleştirilmesi önerilir.
(2) MOV'ların bağlantıları kesildiğinde, sistem bilinen ve kontrol edilen voltajlara karşı kendi geçiş korumasına sahip olmalıdır.

Bu cihazları bağlamak ve bağlantılarını kesmek için Şekil 1.15, Şekil 1.16 ve Şekil 1.17 içerisinde gösterilen bağlantı teli konumlarına bakınız.

Ek olarak, herhangi bir faz üzerindeki hattan-hatta topraklama voltajının nominal hattan-hatta voltajı %125'ini geçebileceği topraklanmamış dağıtım sistemlerinde bir izolasyon transformatörü bulunmalıdır. Empedans topraklamalı ve topraklanmamış sistemler için www.rockwellautomation.com/literature adresinden Pals Genişliği Ayarlanmış (PWM) AC Sürücüler için Kablolama ve Topraklama Kılavuzu, yayın SÜRÜCÜLER-IN001'e bakınız.

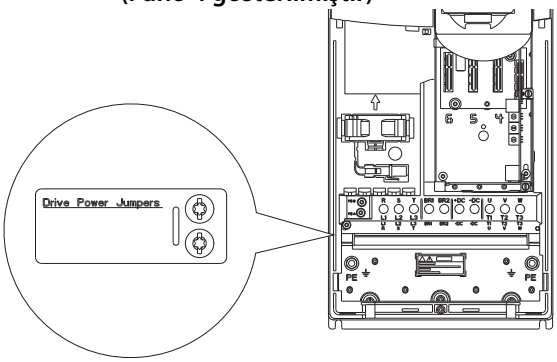
Güç Bağlantı Vidasının Çıkarılması ve Saklanması

Pano 2…5, kurulduğunda elektrik bağlantısını tamamlamak için bağlantı vidaları kullanır. Bağlantı vidalarını Tablo 1.J içerisindeki önerilere uygun şekilde takın veya çıkarın.

DİKKAT: Bağlantı telleri uygun şekilde kesilmezse ekipmanın hasar görme tehlikesi bulunmaktadır. Pano 2…5 için bağlantı vidasını devre kartından tamamen çıkarın.

Güç Bağlantı vidaları kullanılmadığında, gösterilen şekilde sol iç şasi duvarında saklanırlar.

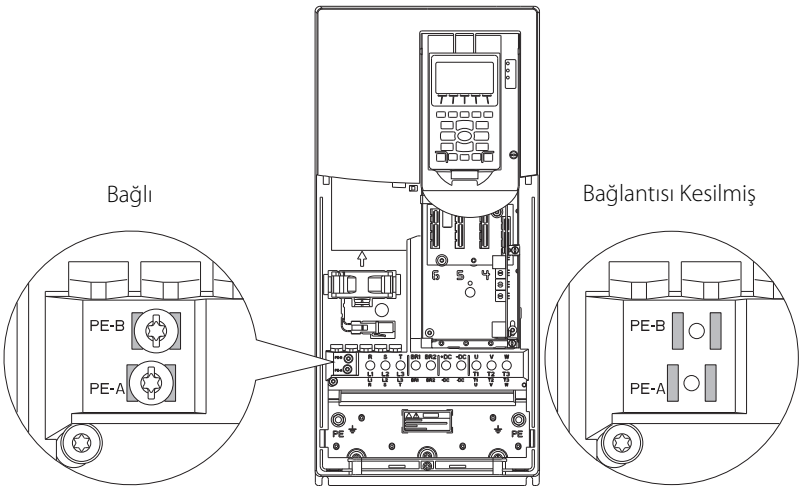
Şekil 1.14 Klasik Pano 2…5 Bağlantı Vidası Saklama Konumu (Pano 4 gösterilmiştir)



Vidalar takıldığında:

- Önerilen tork = 1.36 N•m (12.0 lb•in) +/– 0.14 N•m (1.2 lb•in)
- Önerilen tornavida = 6.4 mm (0.25 in.) düz veya T15 Yıldız

Şekil 1.15 Klasik Pano 2…5 Bağlantı Vidası Kurulum Konumları (Pano 4 gösterilmiştir)

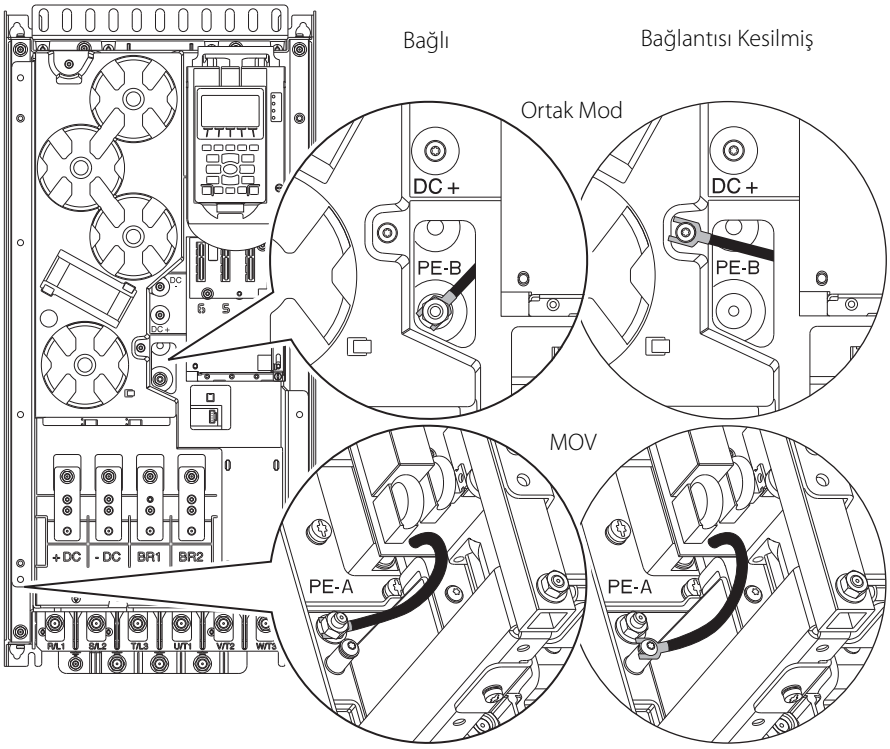


Güç Bağlantı Telinin Çıkarılması ve Saklanması

Pano 6…7, kurulduğunda elektrik bağlantısını tamamlamak için bağlantı telleri kullanır. Bağlantı tellerini Tablo 1.J içerisindeki önerilere uygun şekilde takın veya çıkarın.

DİKKAT: Bağlantı telleri uygun şekilde kesilmezse ekipmanın hasar görme tehlikesi bulunmaktadır. Pano 6…7 için çıkarılan bağlantı telini verilen bölmeye sabitleyin.

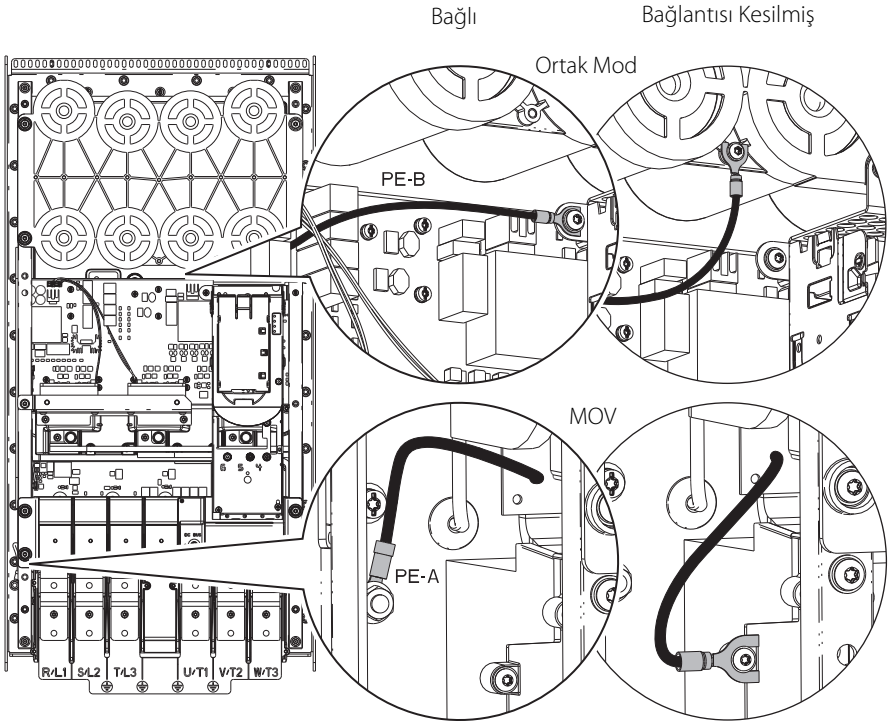
Şekil 1.16 Pano 6 Bağlantı Teli Konumları



Bağlantı telleri bağlandığında:

- Önerilen tork (vidalar ve somunlar) = 1.36 N•m (12.0 lb•in)
- Önerilen altıgen lokma = 7 mm
- Önerilen tornavida = T20 Yıldız

Şekil 1.17 Pano 7 Bağlantı Teli Konumları



Bağlantı telleri bağlandığında:

- Önerilen tork (vidalar ve somunlar) = 1.36 N•m (12.0 lb•in)
- Önerilen altıgen lokma = 7 mm
- Önerilen tornavida = T20 Yıldız

I/O Kablolaması

I/O kablolaması ile ilgili hatırlanması gereken önemli noktalar:

- Her zaman bakır kablo kullanın.
- 600V veya üzeri yalıtım sınıflandırmasına sahip bir kablo önerilir.
- Kontrol ve sinyal kabloları güç kablolarından en az 0.3 metre (1 foot) ayrılmalıdır.
- Kullanıcılar tarafından erişilebilen tüm düşük voltaj devrelerinde (ELV ve PELV devreleri) elektrik güvenliğini sağlamak için 24V veya daha düşük voltaj için tanımlanan I/O terminalleri daha yüksek voltajdaki bir devreye veya bağlı diğer ekipman veya kablolar içerisinde tehlikeli voltaj seviyelerine karşı çift veya takviyeli yalıtımla izolasyonu yeterince yapılmamış bir devreye bağlanmamalıdır.
- Kullanıcılar tarafından erişilebilen toprağa referanslanmış (PELV devreleri) ve aynı anda temas etme ihtimali olan düşük voltaj I/O devreleri için elektrik güvenliğini sağlamak amacıyla sürücüye bağlı olan tüm ekipmanlar için ortak bir toprak referansı sağlamak gereklidir.

Önemli: «(–)» veya «Common» olarak etiketlenmiş I/O terminalleri toprağa referanslanmamıştır ve ortak mod parazitlerini önemli ölçüde azaltmak için tasarlanmıştır. Bu terminallerin topraklanması sinyalde parazite neden olabilir.

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.

I/O Terminal Blokları

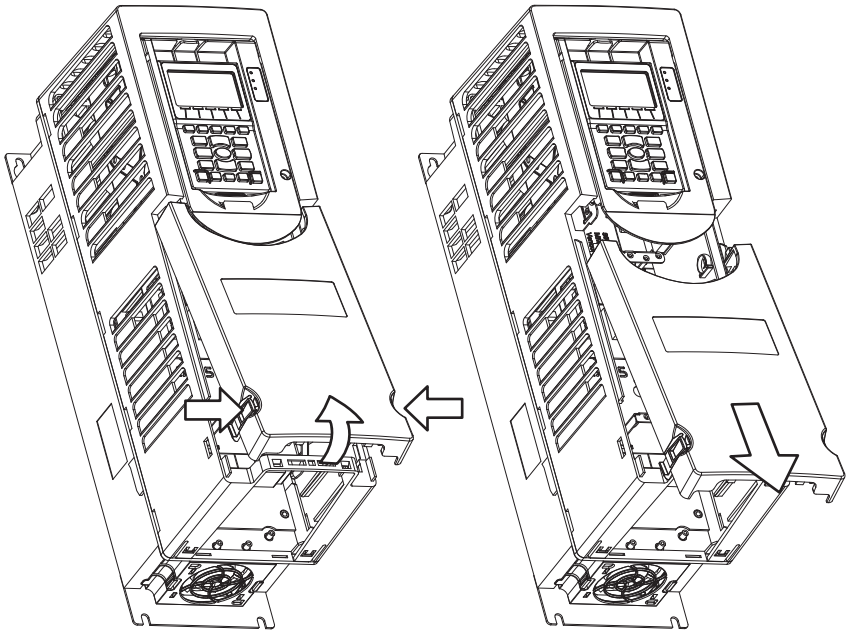
Tablo 1.K I/O Terminal Bloğu Teknik Özellikleri

İsim	Kablo Boyutu Aralığı		Tork		Şerit Uzunluğu
	Maksimum	Minimum	Maksimum	Önerilen	
753 Kontrol Modülü TB2	2.5 mm^2 (14 AWG)	0.3 mm^2 (28 AWG)	0.25 N•m (2.2 lb•in)	0.2 N•m (1.8 lb•in)	6 mm (0.24 in.)
753 Kontrol Modülü TB1 ve TB3	2.5 mm^2 (14 AWG)	0.3 mm^2 (28 AWG)	0.25 N•m (2.2 lb•in)	0.2 N•m (1.8 lb•in)	6 mm (0.24 in.)
755 Kontrol Modülü TB1	2.5 mm^2 (14 AWG)	0.3 mm^2 (28 AWG)	0.25 N•m (2.2 lb•in)	0.2 N•m (1.8 lb•in)	6 mm (0.24 in.)
755 I/O Modülü TB1	2.5 mm^2 (14 AWG)	0.3 mm^2 (28 AWG)	0.25 N•m (2.2 lb•in)	0.2 N•m (1.8 lb•in)	6 mm (0.24 in.)
755 I/O Modülü TB2	4.0 mm^2 (12 AWG)	0.25 mm^2 (24 AWG)	0.5 N•m (4.4 lb•in)	0.4 N•m (3.5 lb•in)	7 mm (0.28 in.)
Safe Torque Off	0.8 mm^2 (18 AWG)	0.3 mm^2 (28 AWG)	Yok		10 mm (0.39 in.)
Tek Artımlı Enkoder	0.8 mm^2 (18 AWG)	0.3 mm^2 (28 AWG)	Yok		10 mm (0.39 in.)
Güvenli Hız Monitörü TB1 ve TB2	2.5 mm^2 (14 AWG)	0.25 mm^2 (24 AWG)	0.25 N•m (2.2 lb•in)	0.2 N•m (1.8 lb•in)	6 mm (0.24 in.)
İkili Artımlı Enkoder	0.8 mm^2 (18 AWG)	0.3 mm^2 (28 AWG)	Yok		10 mm (0.39 in.)
Üniversal Geri Bildirim Modülü	0.8 mm^2 (18 AWG)	0.3 mm^2 (28 AWG)	Yok		10 mm (0.39 in.)
Yardımcı Güç Kaynağı TB1	2.5 mm^2 (14 AWG)	0.3 mm^2 (28 AWG)	0.25 N•m (2.2 lb•in)	0.2 N•m (1.8 lb•in)	6 mm (0.24 in.)

Sürücü Kontrol Bölmesine Erişim

1. Sürücü kapağını çıkarın

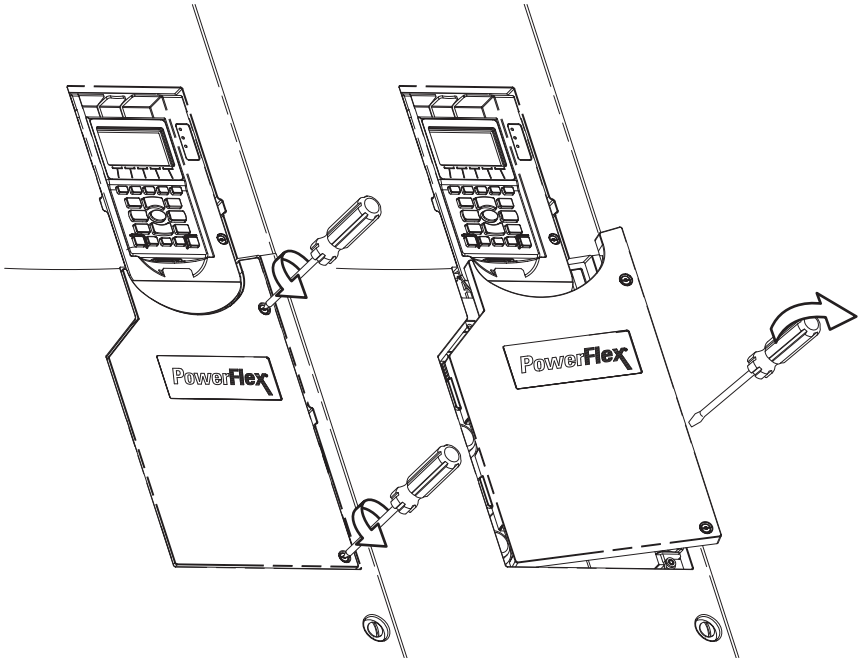
Pano 2…5



– Kilitleme tırnaklarına bastırın ve kapağın alt kısmını çekip çıkarın.

– Kapağı şasiden dışarı doğru aşağı yöne çekin.

Pano 6…7

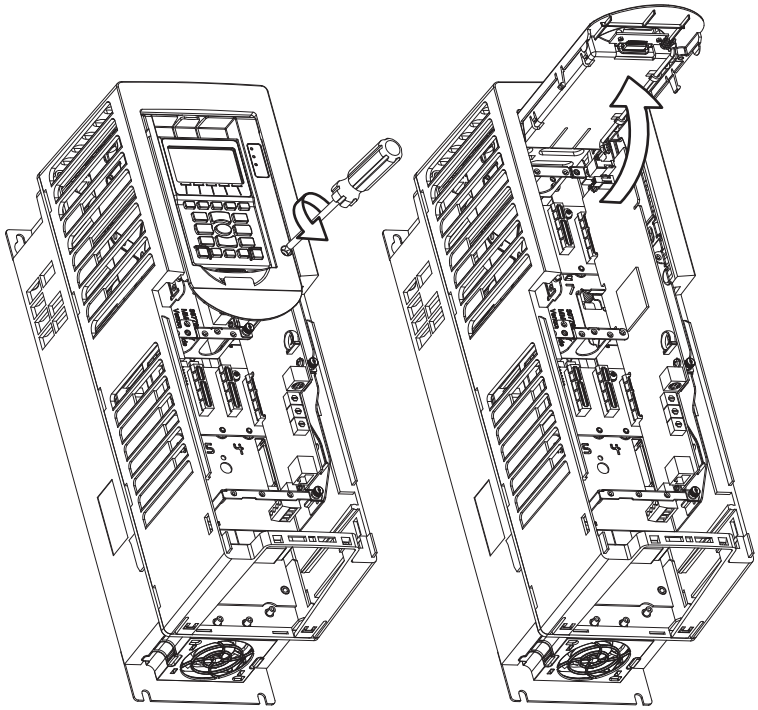


– Kapak vidalarını gevşetin.

– Yavaş bir şekilde kapağı açarak çıkarın.

2. Operatör Arayüzü (HIM) kızağını kaldırın.

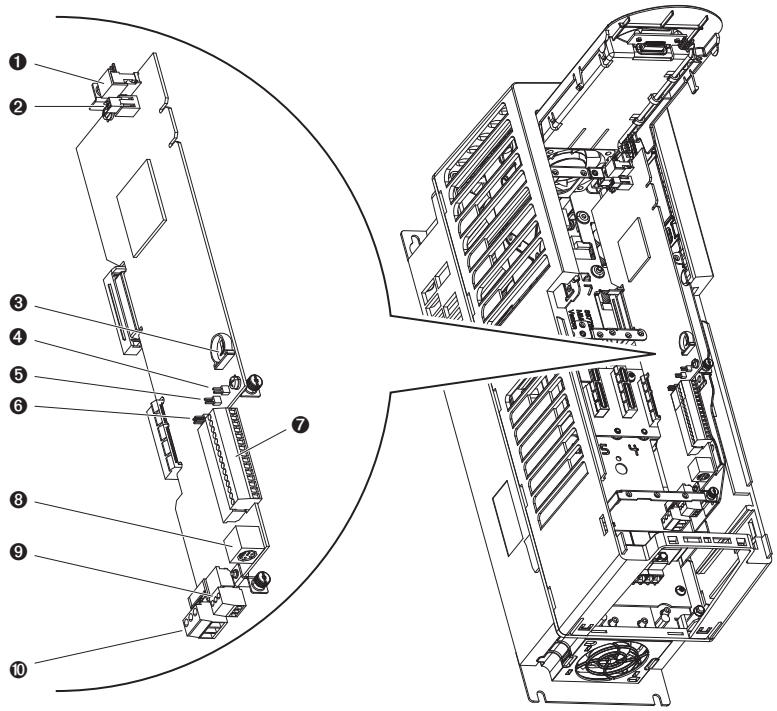
Tüm Panolar



– Tutucu vidayı gevşetin.

– Kilit yerine geçene kadar kızağı kaldırın.

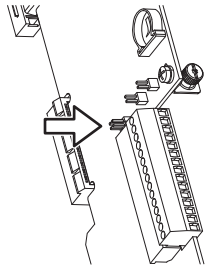
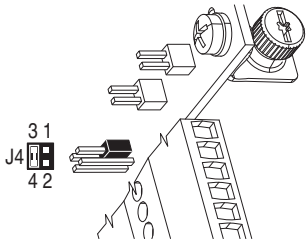
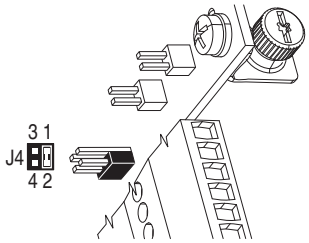
PowerFlex 753 Ana Kontrol Kartı



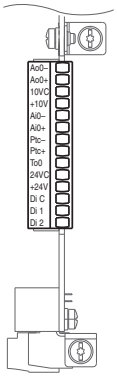
Tablo 1.L 753 Ana Kontrol Kartı Detayları

No.	İsim	Açıklama
❶	HIM Konnektörü	DPI Port 1 (HIM Kızağı) bağlantısı.
❷	Fan Konnektörü	Dahili soğutma fanı için güç kaynağı (Pano 2 ve 3).
❸	Pil Yuvası	Kullanıcı tarafından takılan CR1220 lityum pil Gerçek Zamanlı Saat'e enerji verir (Opsiyonel, tedarik edilmez).
❹	Bağlantı Teli J1 DEVREYE AL	Donanım devreye alma bağlantı teli. Bir donanım devreye alma yapılandırması kullanıldığında kaldırılır.
❺	Bağlantı Teli J2 GÜVENLİK	Güvenlik devreye alma bağlantı teli. Güvenlik opsiyonu takıldığında kaldırılır.
❻	Bağlantı Teli J4 Giriş Modu	Giriş modu bağlantı teli. Voltaj modu veya akım modunu seçin.
❼	TB1	I/O terminal bloğu.
❽	DPI Port 2	El kumandası ve uzaktan HIM opsiyonları için kablo bağlantısı.
❾	TB3	Dijital giriş gücü terminal bloğu.
❿	TB2	Röle terminal bloğu.

Tablo 1.M J4 Giriş Modu Bağlantı Teli

Bağlantı Teli Pozisyonu	Voltaj Modu	Akım Modu
		

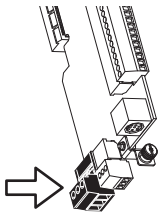
Tablo 1.N TB1 Terminal Adlandırmaları



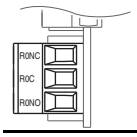
Terminal	İsim	Açıklama	İlgili Param
Ao0–	Analog Çıkış 0 (–)	Bipolar (Çift Kutuplu), ±10V, 11 bit ve işaret, 2k ohm minimum yük. 4–20 mA, 11 bit ve işaret, 400 ohm maksimum yük.	
Ao0+	Analog Çıkış 0 (+)		
10VC	10 Volt Ortak	(+) 10 Volt referanslar için. 2k ohm minimum.	
+10V	+10 Volt Referans		
Ai0–	Analog Giriş 0 (–)	İzole (1), bipolar (çift kutuplu), diferansiyel, ±10V, 11 bit ve işaret, 88k ohm giriş empedansı.	
Ai0+	Analog Giriş 0 (+)		
Ptc–	Motor PTC (–)	Motor koruma cihazı (Pozitif Sıcaklık Katsayısı).	
Ptc+	Motor PTC (+)		
T0	Transistör Çıkışı 0	Açık boşaltma çıkışı, 48V DC 250 mA maksimum yük.	
24VC	24 Volt Ortak	Sürücü beslenen mantık giriş gücü. 150 mA maksimum	
+24V	+24 Volt DC		
Di C	Dijital Giriş Ortak	24V DC – Opto izole Düşük Durum: 5V DC'den daha az Yüksek Durum: 20V DC'den daha yüksek	
Di 1	Dijital Giriş 1		
Di 2	Dijital Giriş 2		

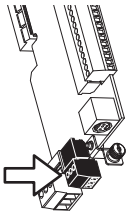
(1) Diferansiyel İzolasyon – Harici kaynak PE'ye göre 160V'dan daha az değerde korunmalıdır. Giriş yüksek ortak mod koruması sağlar.

Not: 753 Ana Kontrol Kartı I/O TB1 kablolama örnekleri sayfa 1-38'den başlamaktadır.

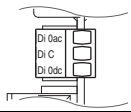


Tablo 1.O TB2 Terminal Adlandırmaları

Sabit I/O	Terminal	İsim	Açıklama
	R0NC	Röle 0 N.C.	Çıkış Rölesi 0 normalde kapalı kontak.
	R0C	Röle 0 Ortak	Çıkış Rölesi 0 Ortak
	R0NO	Röle 0 N.O.	Çıkış Rölesi 0 normalde açık kontak.

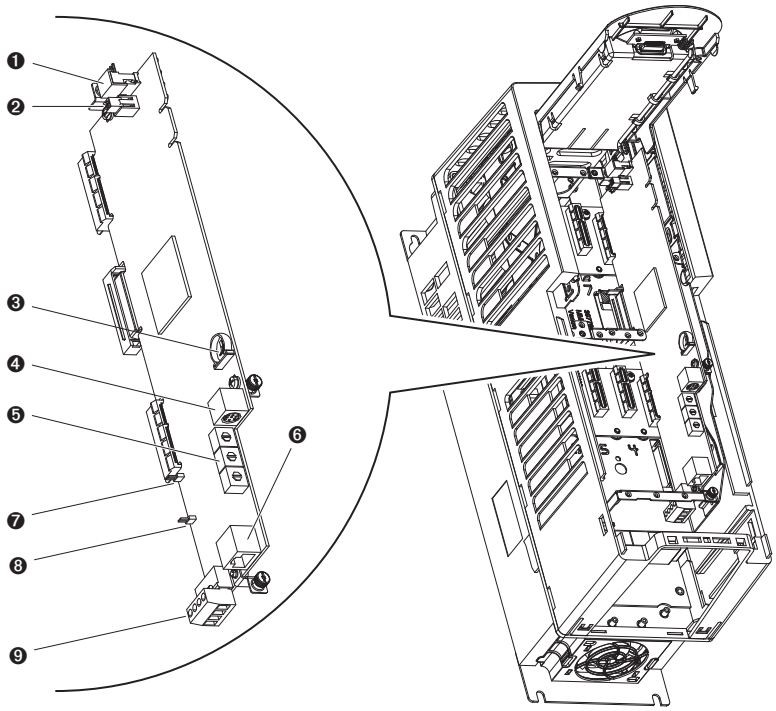


Tablo 1.P TB3 Terminal Adlandırmaları

Güç Bloğu	Terminal	İsim	Açıklama
	Di 0dc	Dijital Giriş 120V AC	DC güç kaynağı için bağlantılar.
	Di C	Dijital Giriş Ortak	Dijital giriş ortak
	Di 0ac	Dijital Giriş 24V DC	AC güç kaynağı için bağlantılar.

Önemli: Çıkarılabilir terminal bloğu konnektörlerine giden kablolar, istenmeyen bağlantı kesilmelerini önlemek için kablo bağları veya diğer yöntemlerle desteklenmelidir.

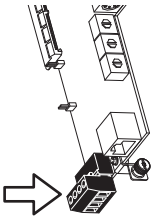
PowerFlex 755 Ana Kontrol Kartı



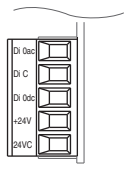
Tablo 1.Q 755 Ana Kontrol Kartı Detayları

No.	İsim	Açıklama
❶	HIM Konnektörü	DPI Port 1 (HIM Kızağı) bağlantısı.
❷	Fan Konnektörü	Dahili soğutma fanı için güç kaynağı (Pano 2 ve 3).
❸	Pil Yuvası	Kullanıcı tarafından takılan CR1220 lityum pil Gerçek Zamanlı Saat'e enerji verir (Opsiyonel, tedarik edilmez).
❹	DPI Port 2	El kumandası ve uzaktan HIM opsiyonları için kablo bağlantısı.
❺	Entegre EtherNet/IP (1) Adres Seçicileri	EtherNet adresinin en düşük oktetini ayarlamak için döner switch'ler (adresi 192.168.1.xxx'e yönlendirir). IP adresinin ayarlanması için sayfa 2-6'e bakınız.
❻	Entegre EtherNet/IP (1) Konnektörü	Ağ kablosu bağlantısı.
❼	Bağlantı Teli J2 GÜVENLİK	Güvenlik devreye alma bağlantı teli. Güvenlik opsiyonu takıldığında kaldırılır.
❽	Bağlantı Teli J1 DEVREYE AL	Donanım devreye alma bağlantı teli. Bir donanım devreye alma yapılandırması kullanıldığında kaldırılır.
❾	TB1	I/O terminal bloğu.

(1) PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakınız.



Tablo 1.R TB1 I/O Terminal Adlandırmaları

Sabit I/O	Terminal	İsim	Açıklama
	Di 0ac	Dijital Giriş 120V AC	AC güç kaynağı için bağlantılar.
	Di C	Dijital Giriş Ortak	Dijital giriş ortak
	Di 0dc	Dijital Giriş 24V DC	DC güç kaynağı için bağlantılar.
	+24V	+24 Volt Güç	Sürücü beslenen 24V güç için bağlantılar.
	24VC	24 Volt Ortak	

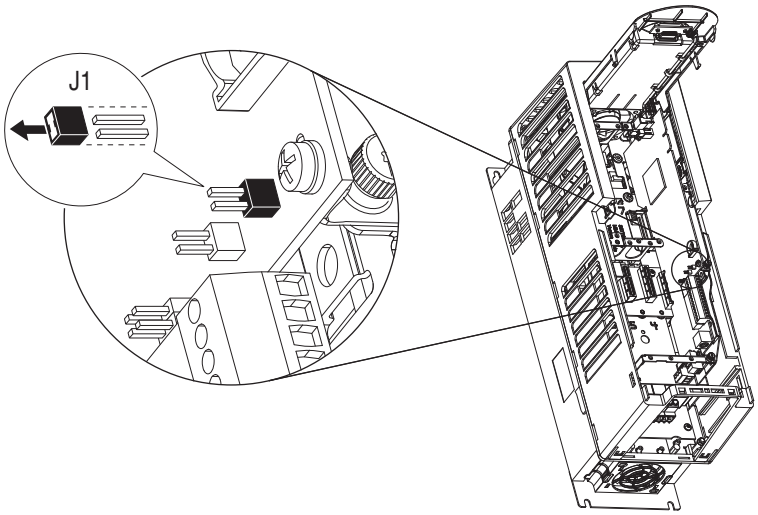
Önemli: Çıkarılabilir terminal bloğu konnektörlerine giden kablolar, istenmeyen bağlantı kesilmelerini önlemek için kablo bağları veya diğer yöntemlerle desteklenmelidir.

Donanım Devreye Alma Devresi

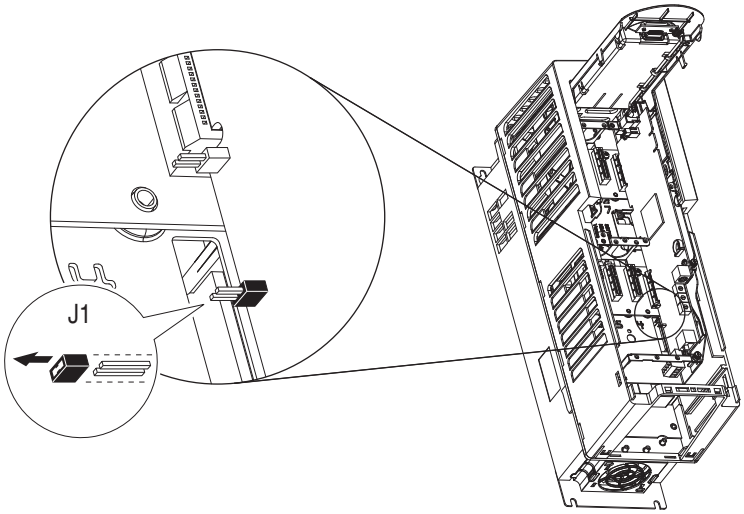
Ana kontrol kartında genel amaçlı programlanabilir bir giriş olarak veya bir bağlantı telinin kaldırılması ile parametre ayarlarından etkilenmeyen özel bir donanım devreye alıcı olarak yapılandırılarak kullanılabilecek bir dijital giriş bulunur. Girişi özel bir donanım devreye alıcı olarak yapılandırmak için aşağıdaki adımları gerçekleştirin.

1. sayfa 1-29 sayfasından başlanarak anlatılan şekilde kontrol bölmesine erişin.
2. Ana kontrol kartı üzerinde Bağlantı Teli J1 DEVREYE AL'ı yerleştirin ve kaldırın (şemaya bakınız).

PowerFlex 753 – J1 Bağlantı Teli Konumu



PowerFlex 755 – J1 Bağlantı Teli Konumu

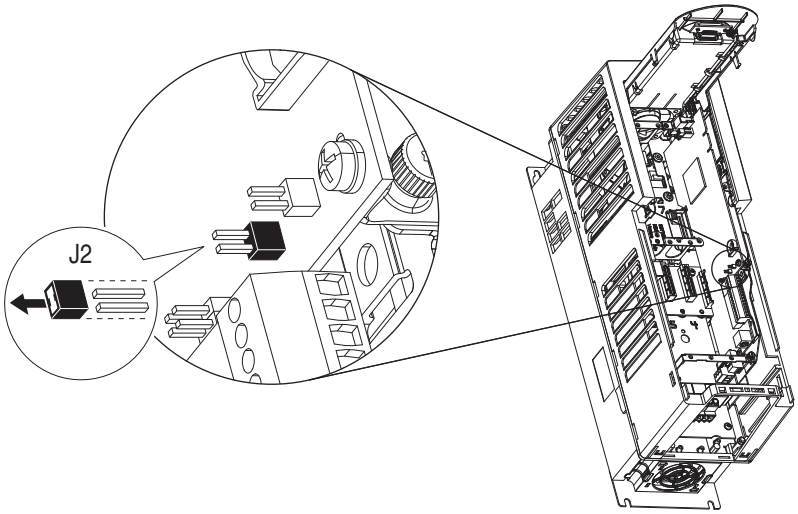


Güvenlik Devreye Alma Devresi

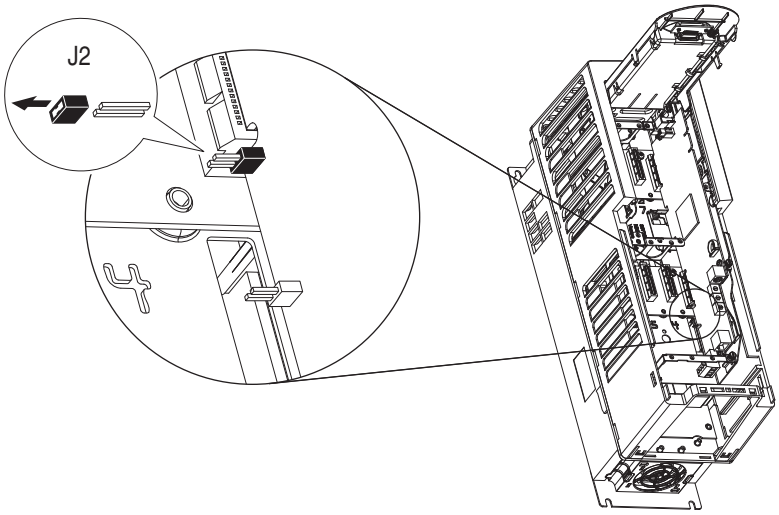
Sürücü, güvenlik devreye alma bağlantı teli (J2 GÜVENLİK) takılı durumda ile teslim edilir. Bu bağlantı teli, safe torque off veya hız izleme güvenlik opsiyonları kullanıldığında kaldırılmalıdır.

Önemli: Bağlantı telinin kaldırılmaması, bir başlat konumu verildiğinde sürücünün arıza yapmasına neden olacaktır.

PowerFlex 753 – J2 Bağlantı Teli Konumu

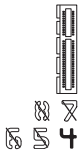


PowerFlex 755 – J2 Bağlantı Teli Konumu



Opsiyon Modülü Kurulumu

Uyumlu port konumları her modül için sınırlanmış olabilir. Hangi opsiyon modülü portlarının uyumlu olduğunu gösteren pozisyon numara(lar)ı bulunan bir ikon verilir. Örneğin, sağdaki ikon, opsiyon modülünün sadece port 4 ile uyumlu olduğunu gösterir.

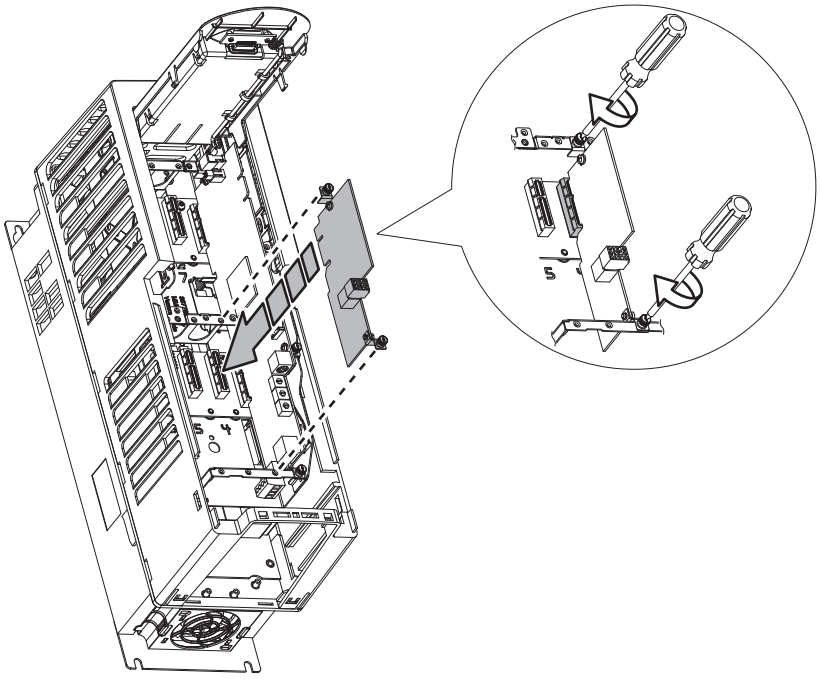


DİKKAT: Sürücüye enerji verildiğinde bir opsiyon modülü çıkarılırsa veya takılırsa ekipmanın hasar görme riski bulunur. Sürücünün hasar görmesini engellemek amacıyla sürücü üzerinde bir çalışma yapmadan önce bara kapasitörlerindeki voltajın tamamen boşaldığını ve kontrol gücünün kesildiğini doğrulayın. Güç Terminal Bloğundaki DC bara voltajını +DC ve –DC terminalleri arasında (konum için bakınız sayfa 1-17 +DC terminali ile şasi arasında ve –DC terminali ile şasi arasında ölçüm yaparak kontrol edin. Üç ölçümün tamamı için voltaj sıfır olmalıdır.

Bir opsiyon modülü kurmak için:

1. Modülün kenar konnektörünü istenen port içerisine sıkı bir şekilde bastırın.
2. Üst ve alt tespit vidalarını sıkıştırın.
   - Önerilen tork = 0.45 N•m (4.0 lb•in)
   - Önerilen tornavida = T15 Yıldız

   Önemli: Tespit vidalarını aşırı sıkıştırmayın.

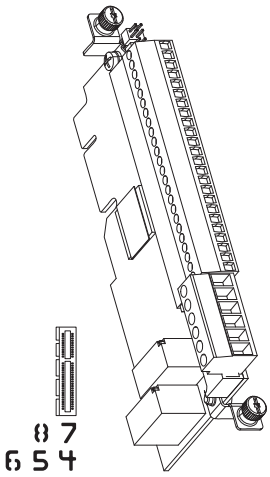


Opsiyon Modülü Parametre Erişimi

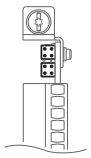
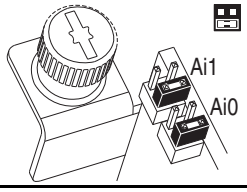
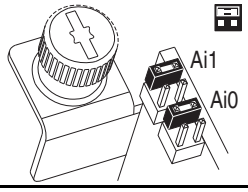
Opsiyon modülü üzerindeki parametrelere nasıl erişileceği ile ilgili Bir Cihaz Seçilmesi sayfa D-5'e bakınız.

750-Serisi I/O Modülü

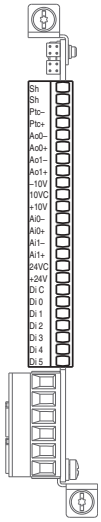
20-750-2262C-2R
20-750-2262D-2R
20-750-2263C-1R2T



Tablo 1.S Giriş Modu Bağlantı Telleri

Bağlantı Teli Pozisyonu	Voltaj Modu	Akım Modu
		

Tablo 1.T TB1 Terminal Adlandırmaları

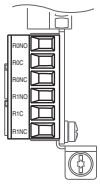


Terminal	İsim	Açıklama	İlgili Param
Sh	Koruma	Bir EMC plakası veya elektrik kutusu kurulu olmadığında kablo korumaları için sonlandırma noktası.	
Sh			
Ptc–	Motor PTC (–)	Motor koruma cihazı (Pozitif Sıcaklık Katsayısı).	40
Ptc+	Motor PTC (+)		
Ao0–	Analog Çıkış 0 (–)	Bipolar (Çift Kutuplu), ±10V, 11 bit ve işaret, 2k ohm minimum yük. 4–20 mA, 11 bit ve işaret, 400 ohm maksimum yük.	75
Ao0+	Analog Çıkış 0 (+)		
Ao1–	Analog Çıkış 1 (–)		85
Ao1+	Analog Çıkış 1 (+)		
–10V	–10 Volt Referans	2k ohm minimum.	
10VC	10 Volt Ortak	(–) ve (+) 10 Volt referanslar için.	
+10V	+10 Volt Referans	2k ohm minimum.	
Ai0–	Analog Giriş 0 (–)	İzole (2), bipolar (çift kutuplu), diferansiyel, ±10V, 11 bit ve işaret, 88k ohm giriş empedansı.	50, 70
Ai0+	Analog Giriş 0 (+)		
Ai1–	Analog Giriş 1 (–)		60, 70
Ai1+	Analog Giriş 1 (+)		
24VC	24 Volt Ortak	Sürücü beslenen mantık giriş gücü. 200 mA maks.	
+24V	+24 Volt DC		
Di C	Dijital Giriş Ortak	Dijital Girişler 0…5 için Ortak	
Di 0	Dijital Giriş 0 (1)	24V DC – Opto izole Düşük Durum: 5V DC'den daha az Yüksek Durum: 20V DC 11.2 mA DC'den daha yüksek 115V AC, 50/60 Hz – Opto izole Düşük Durum: 30V AC'den daha az Yüksek Durum: 100V AC'den daha yüksek	1
Di 1	Dijital Giriş 1 (1)		
Di 2	Dijital Giriş 2 (1)		
Di 3	Dijital Giriş 3 (1)		
Di 4	Dijital Giriş 4 (1)		
Di 5	Dijital Giriş 5 (1)		

(1) Dijital Girişler, modül katalog numarasına göre 24 Volt DC (2262C) veya 115 Volt AC (2262D)'dir. I/O modülü için uygulanan voltajın doğru olduğundan emin olun.
(2) Diferansiyel İzolasyon – Harici kaynak PE'ye göre 160V'dan daha az değerde korunmalıdır. Giriş yüksek ortak mod koruması sağlar.

Not: 750-Serisi I/O Modülü TB1 kablolama örnekleri sayfa 1-41'dan başlar.

Tablo 1.U TB2 Terminal Adlandırmaları (2 Röle Çıkışı: 2R)

Röle Çıkış	Terminal	İsim	Açıklama	İlgili Param
	R0NO	Röle 0 N.O.	Röle kontak çıkışı Sınıflandırma: 240V AC veya 24V DC = 2 A maks. Endüktif/Direnç	10
	R0C	Röle 0 Ortak		
	R0NC	Röle 0 N.C.		
	R1NO	Röle 1 N.O.		20
	R1C	Röle 1 Ortak		
	R1NC	Röle 1 N.C.		

Tablo 1.V TB2 Terminal Adlandırmaları (1 Röle ve 2 Transistör Çıkışı: IR2T)

Röle Çıkış	Terminal	İsim	Açıklama	İlgili Param
	R0NO	Röle 0 N.O.	Röle kontak çıkışı Sınıflandırma: 240V AC veya 24V DC = 2 A maks. Endüktif/Direnç	10
	R0C	Röle 0 Ortak		
	R0NC	Röle 0 N.C.		
	T0	Transistör Çıkışı 0	Transistör çıkışı Sınıflandırma: 24V DC = 1 A maks. Direnç	20
	TC	Transistör Çıkışı Ortak		
	T1	Transistör Çıkışı 1		30

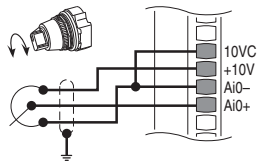
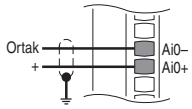
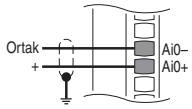
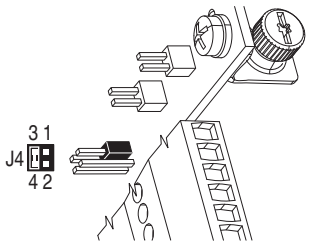
Parametre Açıklamaları

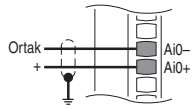
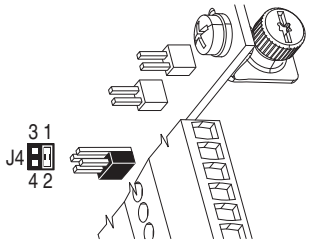
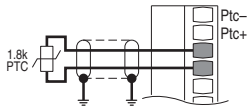
I/O opsiyon modülü parametre açıklamaları sayfa 3-137'dan itibaren başlar.

I/O Kablolama Örnekleri

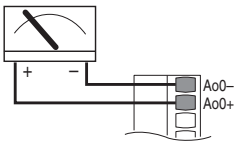
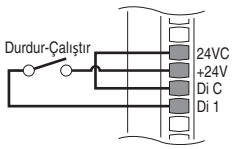
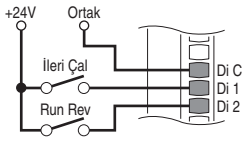
Önemli: Çıkarılabilir terminal bloğu konnektörlerine giden kablolar, istenmeyen bağlantı kesilmelerini önlemek için kablo bağları veya diğer yöntemlerle desteklenmelidir.

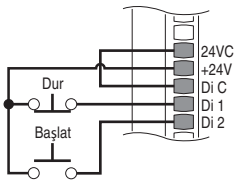
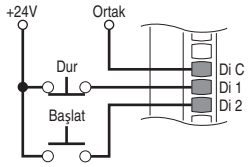
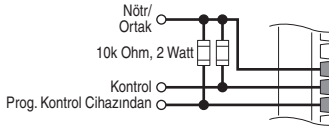
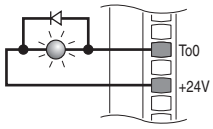
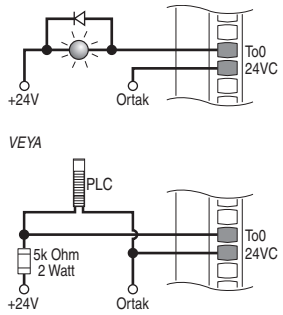
753 Ana Kontrol Kartı TB1 Kablolama Örnekleri

Giriş/Çıkış	Bağlantı Örneği	İstenen Parametre Değişiklikleri
Potansiyometre Unipolar (Tek Kutuplu) Hız Referansı 10k Ohm Pot. Önerilen (2k Ohm Minimum)		• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 0 «Unipolar» (Tek kutuplu) • Seçimi Ayarlayın Port 0: P545 [Spd Ref A Sel] = Port 0: P260 [Anlg In0 Value] • Ölçeklemeyi Ayarlayın Port 0: P261 [Anlg In0 Hi] = 10 Volt Port 0: P262 [Anlg In0 Lo] = 0 Volt Port 0: P547 [Spd Ref A AnlgHi] = 60 Hz Port 0: P548 [Spd Ref A AnlgLo] = 0 Hz • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P260 [Anlg In0 Value] Port 0: P592 [Selected Spd Ref]
Analog Giriş İki Kutuplu (Bipolar) Hız Referansı ±10V Giriş		• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 1 «Bipolar» (Çift Kutuplu) • Seçimi Ayarlayın Port 0: P545 [Spd Ref A Sel] = Port 0: P260 [Anlg In0 Value] • Ölçeklemeyi Ayarlayın Port 0: P261 [Anlg In0 Hi] = +10 Volt Port 0: P262 [Anlg In0 Lo] = –10 Volt Port 0: P547 [Spd Ref A AnlgHi] = +60 Hz Port 0: P548 [Spd Ref A AnlgLo] = –60 Hz • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P260 [Anlg In0 Value] Port 0: P592 [Selected Spd Ref]
Analog Voltaj Girişi Eş Kutuplu Hız Referansı 0 ile +10V arası Giriş	 	• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 0 «Unipolar» (Tek kutuplu) • Seçimi Ayarlayın Port 0: P545 [Spd Ref A Sel] = Port 0: P260 [Anlg In0 Value] • Ölçeklemeyi Ayarlayın Port 0: P261 [Anlg In0 Hi] = 10 Volt Port 0: P262 [Anlg In0 Lo] = 0 Volt Port 0: P547 [Spd Ref A AnlgHi] = 60 Hz Port 0: P548 [Spd Ref A AnlgLo] = 0 Hz • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P260 [Anlg In0 Value] Port 0: P592 [Selected Spd Ref]

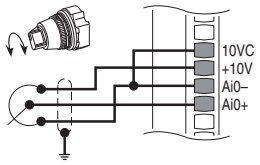
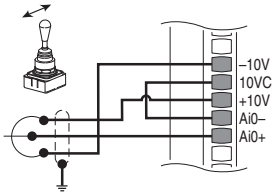
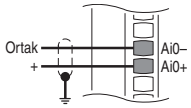
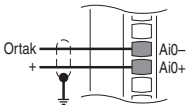
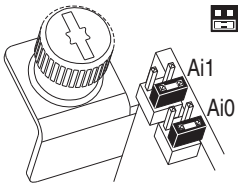
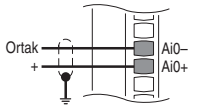
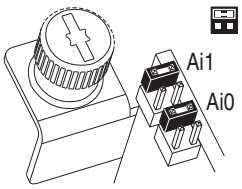
Giriş/Çıkış	Bağlantı Örneği	İstenen Parametre Değişiklikleri
Analog Akım Girişi Unipolar (Çift Kutuplu) Hız Referansı 0–20 mA Giriş	 	• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 0 «Unipolar» (Tek kutuplu) • Seçimi Ayarlayın Port 0: P545 [Spd Ref A Sel] = Port 0: P260 [Anlg In0 Value] • Ölçeklemeyi Ayarlayın Port 0: P261 [Anlg In0 Hi] = 20 mA Port 0: P262 [Anlg In0 Lo] = 0 mA Port 0: P547 [Spd Ref A AnlgHi] = 60 Hz Port 0: P548 [Spd Ref A AnlgLo] = 0 Hz • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P260 [Anlg In0 Value] Port 0: P592 [Selected Spd Ref]
Donanım Girişi PTC PTC Nominal = 1.8k Ohm PTC Koruma = 3.1k Ohm PTC Sıfırlama = 2.2k Ohm		• Yapılandırma Port 0: P250 [PTC Cfg] = 0 «Ignore,» 1 «Alarm,» 2 «Flt Minor,» 3 «FltCoastStop,» 4 «Flt RampStop,» veya 5 «Flt CL Stop» • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P251 [PTC Status]

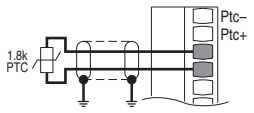
DİKKAT: Elektrik çarpmasını önlemek amacıyla, motor sıcaklık sensörünün bağlantısı için motorun çalışan parçaları ile PTC arasında ikili veya takviyeli yalıtım olması gereklidir.

Analog Voltaj Çıkışı ±10V, 0…20 mA Bipolar (Çift Kutuplu) +10V Unipolar (Tek Kutuplu)		• Yapılandırma Port 0: P270 [Anlg Out Type], bit 0 = 0 • Seçimi Ayarlayın Port 0: P275 [Anlg Out0 Sel] = Port 0: P3 [Mtr Vel Fdbk] • Ölçeklemeyi Ayarlayın Port 0: P278 [Anlg Out0 DataHi] = 60 Hz Port 0: P279 [Anlg Out0 DataLo] = 0 Hz Port 0: P280 [Anlg Out0 Hi] = 10V/20 mA Port 0: P281 [Anlg Out0 Lo] = 0V/0 mA • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P277 [Anlg Out0 Veri] Port 0: P282 [Anlg Out0 Val]
2-Telli Kontrol Değiştirilemez 24V DC dahili besleme		• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 2 «Rev Disable» • Yapılandırma Port 0: P150 [Digital In Cfg] = 1 «Run Level» • Seçimi Ayarlayın Port 0: P163 [Dl Run] = Port 0: P220 [Digital In Sts], bit 1 = Digital In 1 (Dij Gir 1) • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P220 [Digital In Sts] Port 0: P935 [Drive Status 1]
2-Telli Kontrol Değiştirilebilir Harici besleme		• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 0 «Unipolar» (Tek kutuplu) • Yapılandırma Port 0: P150 [Digital In Cfg] = 1 «Run Level» • Seçimi Ayarlayın Port 0: P164 [Dl Run Forward] = Port 0: P220 [Digital In Sts], bit 1 = Digital In 1 (Dij Gir 1) Port 0: P165 [Dl Run Reverse] = Port 0: P220 [Digital In Sts], bit 2 = Digital In 2 (Dij Gir 2) • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P220 [Digital In Sts] Port 0: P935 [Drive Status 1]

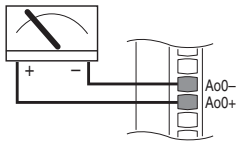
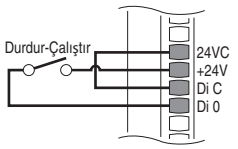
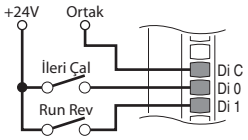
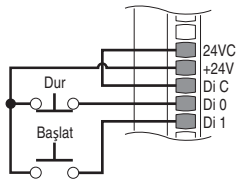
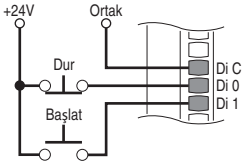
Giriş/Çıkış	Bağlantı Örneği	İstenen Parametre Değişiklikleri
3-Telli Kontrol Dahili besleme		• Seçimi Ayarlayın Port 0: P158 [Dl Stop] = Port 0: P220 [Digital In Sts], bit 1 = Digital In 1 (Dij Gir 1) Port 0: P161 [Dl Start] = Port 0: P220 [Digital In Sts], bit 2 = Digital In 2 (Dij Gir 2) • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P220 [Digital In Sts] Port 0: P935 [Drive Status 1]
3-Telli Kontrol Harici besleme		• Seçimi Ayarlayın Port 0: P158 [Dl Stop] = Port 0: P220 [Digital In Sts], bit 1 = Digital In 1 (Dij Gir 1) Port 0: P161 [Dl Start] = Port 0: P220 [Digital In Sts], bit 2 = Digital In 2 (Dij Gir 2) • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P220 [Digital In Sts] Port 0: P935 [Drive Status 1]
Dijital Giriş PLC Çıkış Modülü		• Seçimi Ayarlayın Port 0: P158 [Dl Stop] = Port 0: P220 [Digital In Sts], bit 1 = Digital In 1 (Dij Gir 1) Port 0: P161 [Dl Start] = Port 0: P220 [Digital In Sts], bit 2 = Digital In 2 (Dij Gir 2) • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P220 [Digital In Sts] Port 0: P935 [Drive Status 1]
Dijital Çıkış Dahili besleme		• Seçimi Ayarlayın Port 0: P240 [TO0 Sel] = Port 0: P935 [Drive Status 1], bit 7 = Faulted (Arızalı) • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P225 [Dig Out Sts]
Dijital Çıkış Harici besleme		

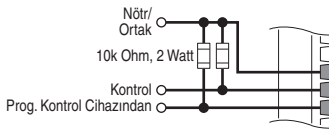
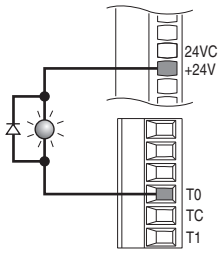
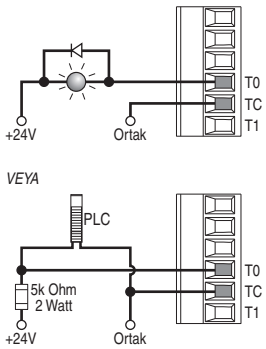
750-Serisi I/O Modülü TB1 Kablolama Örnekleri

Giriş/Çıkış	Bağlantı Örneği	İstenen Parametre Değişiklikleri
Potansiyometre Unipolar (Tek Kutuplu) Hız Referansı 10k Ohm Pot. Önerilen (2k Ohm Minimum)		• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 0 «Unipolar» (Tek kutuplu) • Seçimi Ayarlayın Port 0: P545 [Spd Ref A Sel] = Port X (I/O Modülü): P60 [Anlg In1 Value] • Ölçeklemeyi Ayarlayın Port X (I/O Modülü): P61 [Anlg In1 Hi] = 10 Volt Port X (I/O Modülü): P62 [Anlg In1 Lo] = 0 Volt Port 0: P547 [Spd Ref A AnlgHi] = 60 Hz Port 0: P548 [Spd Ref A AnlgLo] = 0 Hz • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P60 [Anlg In1 Value] Port 0: P592 [Selected Spd Ref]
Joystick Bipolar (Çift Kutuplu) Hız Referansı ±10V Giriş		• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 1 «Bipolar» (Çift Kutuplu) • Seçimi Ayarlayın Port 0: P545 [Spd Ref A Sel] = Port X (I/O Modülü): P60 [Anlg In1 Value] • Ölçeklemeyi Ayarlayın Port X (I/O Modülü): P61 [Anlg In1 Hi] = +10 Volt Port X (I/O Modülü): P62 [Anlg In1 Lo] = –10 Volt Port 0: P547 [Spd Ref A AnlgHi] = +60 Hz Port 0: P548 [Spd Ref A AnlgLo] = –60 Hz • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P60 [Anlg In1 Value] Port 0: P592 [Selected Spd Ref]
Analog Giriş İki Kutuplu (Bipolar) Hız Referansı ±10V Giriş		• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 1 «Bipolar» (Çift Kutuplu) • Seçimi Ayarlayın Port 0: P545 [Spd Ref A Sel] = Port X (I/O Modülü): P60 [Anlg In1 Value] • Ölçeklemeyi Ayarlayın Port X (I/O Modülü): P61 [Anlg In1 Hi] = +10 Volt Port X (I/O Modülü): P62 [Anlg In1 Lo] = –10 Volt Port 0: P547 [Spd Ref A AnlgHi] = +60 Hz Port 0: P548 [Spd Ref A AnlgLo] = –60 Hz • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P60 [Anlg In1 Value] Port 0: P592 [Selected Spd Ref]
Analog Voltaj Girişi Eş Kutuplu Hız Referansı 0 ile +10V arası Giriş	 	• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 0 «Unipolar» (Tek kutuplu) • Seçimi Ayarlayın Port 0: P545 [Spd Ref A Sel] = Port X (I/O Modülü): P60 [Anlg In1 Value] • Ölçeklemeyi Ayarlayın Port X (I/O Modülü): P61 [Anlg In1 Hi] = 10 Volt Port X (I/O Modülü): P62 [Anlg In1 Lo] = 0 Volt Port 0: P547 [Spd Ref A AnlgHi] = 60 Hz Port 0: P548 [Spd Ref A AnlgLo] = 0 Hz • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P60 [Anlg In1 Value] Port 0: P592 [Selected Spd Ref]
Analog Akım Girişi Unipolar (Çift Kutuplu) Hız Referansı 0–20 mA Giriş	 	• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 0 «Unipolar» (Tek kutuplu) • Seçimi Ayarlayın Port 0: P545 [Spd Ref A Sel] = Port X (I/O Modülü): P60 [Anlg In1 Value] • Ölçeklemeyi Ayarlayın Port X (I/O Modülü): P61 [Anlg In1 Hi] = 20 mA Port X (I/O Modülü): P62 [Anlg In1 Lo] = 0 mA Port 0: P547 [Spd Ref A AnlgHi] = 60 Hz Port 0: P548 [Spd Ref A AnlgLo] = 0 Hz • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P60 [Anlg In1 Value] Port 0: P592 [Selected Spd Ref]

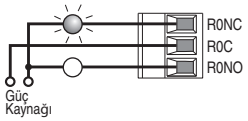
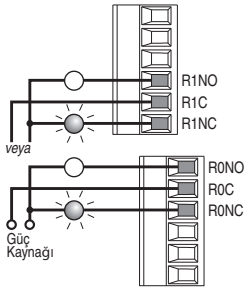
Giriş/Çıkış	Bağlantı Örneği	İstenen Parametre Değişiklikleri
Donanım Girişi PTC PTC Nominal = 1.8k Ohm PTC Koruma = 3.1k Ohm PTC Sıfırlama = 2.2k Ohm		• Yapılandırma Port X (I/O Modülü): P40 [PTC Cfg] = 0 «Ignore,» 1 «Alarm,» 2 «Flt Minor,» 3 «Flt CoastStop,» 4 «Flt RampStop,» veya 5 «Flt CL Stop» • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P41 [PTC Sts] Port X (I/O Modülü): P42 [PTC Raw Value]

DİKKAT: Elektrik çarpmasını önlemek amacıyla, motor sıcaklık sensörünün bağlantısı için motorun çalışan parçaları ile PTC arasında ikili veya takviyeli yalıtım olması gereklidir.

Analog Voltaj Çıkışı ±10V, 0…20 mA Bipolar (Çift Kutuplu) +10V Unipolar (Tek Kutuplu)		• Yapılandırma Port X (I/O Modülü): P70 [Anlg Out Type], bit 0 = 0 • Seçimi Ayarlayın Port X (I/O Modülü): P75 [Anlg Out0 Sel] = Port 0: P3 [Mtr Vel Fdbk] • Ölçeklemeyi Ayarlayın Port X (I/O Modülü): P78 [Anlg Out0 DataHi] = 60 Hz Port X (I/O Modülü): P79 [Anlg Out0 DataLo] = 0 Hz Port X (I/O Modülü): P80 [Anlg Out0 Hi] = 10V/20 mA Port X (I/O Modülü): P81 [Anlg Out0 Lo] = 0V/0 mA • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P77 [Anlg Out0 Data] Port X (I/O Modülü): P82 [Anlg Out0 Val]
2-Telli Kontrol Değiştirilemez 24V DC dahili besleme		• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 2 «Rev Disable» • Yapılandırma Port 0: P150 [Digital In Cfg] = 1 «Run Level» • Seçimi Ayarlayın Port 0: P163 [DI Run] = Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts], bit 0 = Input 0 (Giriş 0) • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts] Port 0: P935 [Drive Status 1]
2-Telli Kontrol Değiştirilebilir Harici besleme		• Yön Modunu Ayarlayın Port 0: P308 [Direction Mode] = 0 «Unipolar» (Tek kutuplu) • Yapılandırma Port 0: P150 [Digital In Cfg] = 1 «Run Level» • Seçimi Ayarlayın Port 0: P164 [DI Run Forward] = Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts], bit 0 = Input 0 (Giriş 0) Port 0: P165 [DI Run Reverse] = Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts], bit 1 = Input 1 (Giriş 1) • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts] Port 0: P935 [Drive Status 1]
3-Telli Kontrol Dahili besleme		• Seçimi Ayarlayın Port 0: P158 [DI Stop] = Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts], bit 0 = Input 0 (Giriş 0) Port 0: P161 [DI Start] = Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts], bit 1 = Input 1 (Giriş 1) • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts] Port 0: P935 [Drive Status 1]
3-Telli Kontrol Harici besleme		• Seçimi Ayarlayın Port 0: P158 [DI Stop] = Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts], bit 0 = Input 0 (Giriş 0) Port 0: P161 [DI Start] = Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts], bit 1 = Input 1 (Giriş 1) • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts] Port 0: P935 [Drive Status 1]

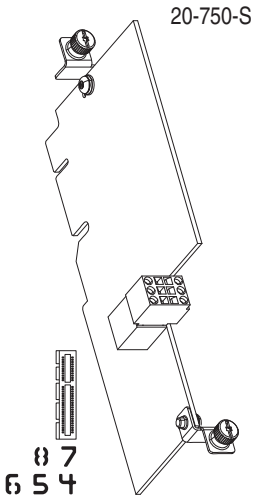
Giriş/Çıkış	Bağlantı Örneği	İstenen Parametre Değişiklikleri
Dijital Giriş PLC Çıkış Modülü		• Seçimi Ayarlayın Port 0: P158 [DI Stop] = Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts], bit 0 = Input 0 (Giriş 0) Port 0: P161 [DI Start] = Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts], bit 1 = Input 1 (Giriş 1) • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P1 [Dig In Sts] Port 0: P935 [Drive Status 1]
Dijital Çıkış Dahili besleme		• Seçimi Ayarlayın Port X (I/O Modülü): P20 [TO0 Sel] = Port 0: P935 [Drive Status 1], bit 7 = Faulted (Arızalı) • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P5 [Dig Out Sts]
Dijital Çıkış Harici besleme		

Röle Kablolama Örnekleri

Giriş/Çıkış	Bağlantı Örneği	İstenen Parametre Değişiklikleri
Röle Çıkışı Harici besleme	753 Ana Kontrol Kartı 	• Seçimi Ayarlayın Port 0: P230 [RO0 Sel] = Port 0: P935 [Drive Status 1], bit 7 = Faulted (Arızalı) • Sonuçları Görüntüleyin Port 0: P225 [Dig Out Sts]
	750-Serisi I/O Modülü 	• Seçimi Ayarlayın Port X (I/O Modülü): P10 [RO0 Sel] = Port 0: P935 [Drive Status 1], bit 7 = Faulted (Arızalı) • Sonuçları Görüntüleyin Port X (I/O Modülü): P5 [Dig Out Sts]

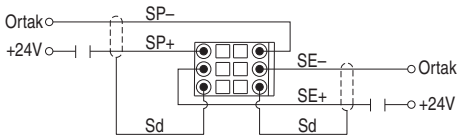
Safe Torque Off Opsiyon Modülü

Safe torque off opsiyonu güvenlik kontrol sistemindeki komponentlerden sadece birisidir. Sistem içerisindeki komponentler, istenen güvenlik seviyesine ulaşmak amacıyla uygun bir şekilde seçilmeli ve uygulanmalıdır. Bu opsiyonun uygulanması ile ilgili detaylı bilgiler için PowerFlex 750-Serisi Safe Torque Off Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750-UM002'ye bakınız.



Tablo 1.W TB2 Terminal Adlandırmaları

	Terminal	İsim	Açıklama
SP+ SP– SE+ SE– Sd Sd	SP+	+24 Volt Güvenlik Gücü	Kullanıcı tarafından sağlanan 24 Volt güç. 45 mA tipik
	SP–	Güvenlik Gücü Ortak	
	SE+	+24 Volt Güvenlik Devreye Alma	Kullanıcı tarafından sağlanan 24 Volt güç. 25 mA tipik
	SE–	Güvenlik Devreye Alma Ortak	
	Sd	Koruma	Bir EMC plakası veya elektrik kutusu kurulu olmadığında kablo korumaları için sonlandırma noktası.
	Sd	Koruma	

Güvenlik Girişi	Bağlantı Örneği
Güç Kaynağı	

Kurulum Notları

1. Güvenlik devreye alma bağlantı telinin (J2 GÜVENLİK) kesildiğinden emin olun.
2. Donanım devreye alma bağlantı telinin (J1 DEVREYE AL) takılı olduğundan emin olun. Eğer takılı değilse, bir başlat komutu verildiğinde sürücü arıza verecektir.

Üniversal Geri Bildirim Enkoderi Opsiyon Modülü

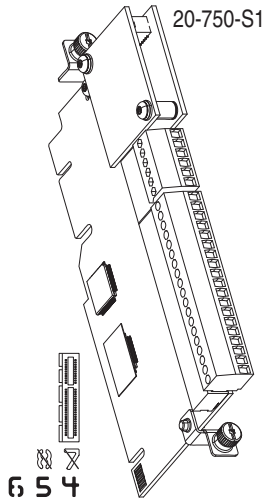
Bakınız Ek E.

Artımlı Enkoder Opsiyon Modülleri

Bakınız Ek F.

Güvenli Hız Monitörü Opsiyon Modülü

Güvenli Hız Monitörü opsiyonu güvenlik kontrol sistemindeki komponentlerden sadece birisidir. Sistem içerisindeki komponentler, istenen güvenlik seviyesine ulaşmak amacıyla uygun bir şekilde seçilmeli ve uygulanmalıdır. Bu opsiyonun uygulanması ile ilgili detaylı bilgiler için PowerFlex 750-Serisi AC Sürücüler için Güvenli Hız Monitörü Opsiyon Modülü Güvenlik Referans Kılavuzu, yayın 750-RM001'e bakınız.

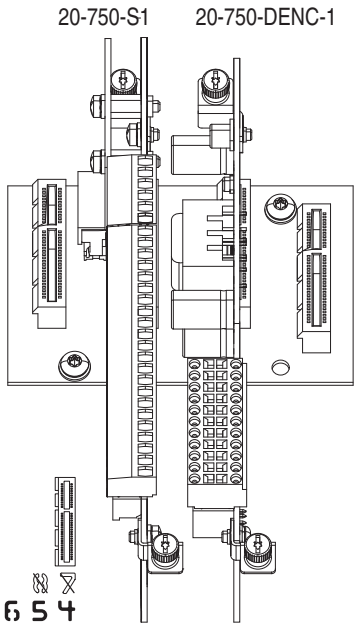


Tablo 1.X TB1 Terminal Adlandırmaları

Terminal	İsim	Sinyal Adı	Açıklama
S11	Pto0	TEST_OUT_0	Güvenlik girişleri için pals veren test kaynağı.
S11			
S11			
S21	Pto1	TEST_OUT_1	Güvenlik girişleri için pals veren test kaynağı.
S21			
S21			

Tablo 1.Y TB2 Terminal Adlandırmaları

Terminal	İsim	Açıklama	İlgili Param
S34	Res0	Sıfırla	
52	Dco1	Kapak Kontrol Çıkışı. Pals verme testini devreye alır.	74
51	Dco0		
78	Slo1	Güvenli Sınırlı Hız Çıkışı Pals verme testini devreye alır.	73
68	Slo0		
44	Sso1	Güvenli Duruş Çıkışı. Pals verme testini devreye alır.	72
34	Sso0		
X42	Lmi1	Kilit İzleme Girişi	60
X32	Lmi0		
S42	Dmi1	Kapak İzleme Girişi	58
S32	Dmi0		
S62	Sli1	Güvenli Sınırlı Hız Girişi	52
S52	Sli0		
S82	Esm1	Switch İzleme Devreye Alma Girişi	54
S72	Esm0		
S22	Ssi1	Güvenli Duruş Girişi	44
S12	Ssi0		
A2	24VC	Müşteri tarafından sağlanan 24V DC. Bu bağlantılar olmadan modül çalışır durumda değildir.	
A1	+24V		



Kurulum Notları

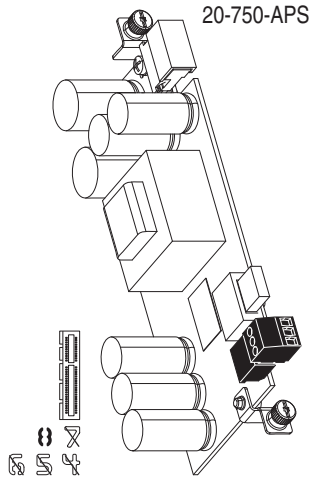
1. Güvenlik devreye alma bağlantı telinin (J2 GÜVENLİK) kesildiğinden emin olun.
2. Donanım devreye alma bağlantı telinin (J1 DEVREYE AL) takılı olduğundan emin olun. Eğer takılı değilse, bir başlat komutu verildiğinde sürücü arıza verecektir.

Önemli: Güvenli Hız Monitörü opsiyonu İkili Artımlı Enkoder opsiyonu (Ek F) ile birlikte kullanıldığında, her iki modül de aynı arka pano üzerine monte edilmelidir (portlar 6, 5, 4).

Parametre Açıklamaları

Güvenli Hız Monitörü opsiyon modülü parametre açıklamaları sayfa 3-148'dan başlar.

Yardımcı Güç Kaynağı Opsiyon Modülü



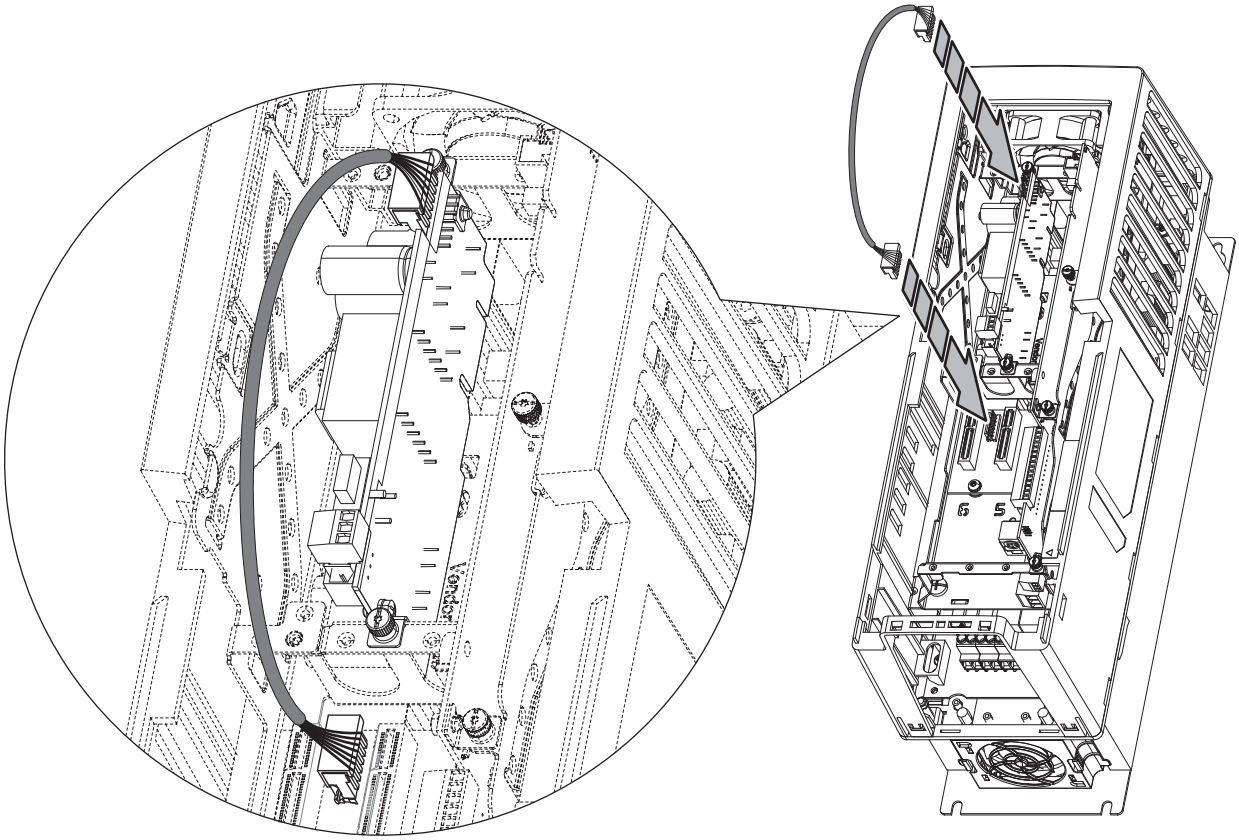
Tablo 1.Z TB1 Terminal Adlandırmaları

	Terminal	İsim	Açıklama
AP+ AP– Sh	AP+	+24 Volt Yardımcı Güç	Müşteri tarafından sağlanan 24V/3A güç kaynağı için bağlantılar.
	AP–	Yardımcı Güç Ortak	
	Sh	Koruma	Bir EMC plakası veya elektrik kutusu kurulu olmadığında kablo korumaları için sonlandırma noktası.

Önemli: Yardımcı Güç Kaynağı opsiyon modülü herhangi bir opsiyon portuna kurulabilir. Boyutu nedeniyle yanındaki portun üzerini kapatacak ve engelleyecektir. Bu nedenle, Port 8'e kurulması önerilir.

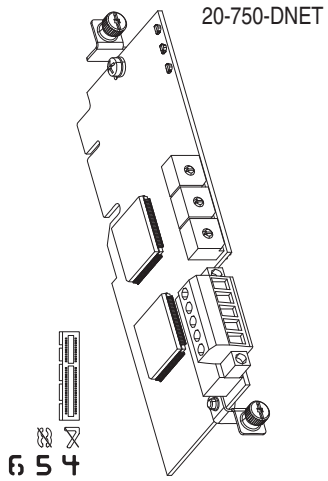
PowerFlex 753 sürücülerle kullanılmaları için Yardımcı Güç Kaynağı opsiyon modülleri ile bir bağlantı kablosu verilir. Kablo, üst kontrol bölmesi braketleri üzerine kurulduğunda bir modülü backplane bağlamak için kullanılır. Bağlantı kablosu PowerFlex 755 sürücülerle kullanılmaz.

Şekil 1.18 753 Sürücülerde Yardımcı Güç Kaynağı Kurulumu



DeviceNet Opsiyon Modülü

DeviceNet Opsiyon Modülü hakkındaki bilgilerin tamamı için PowerFlex 750-Serisi Sürücü DeviceNet Opsiyon Modülü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM002'ye bakınız.



Tablo 1.AA DeviceNet Opsiyon Modülü LED Göstergesi

	LED	İsim	Açıklama
❶	❶	Port	DPI Bağlantı Durumu
❷	❷	MOD	Opsiyon Modülü Durumu
❸	❸	NET A	DeviceNet Durumu

Tablo 1.AB DeviceNet Opsiyon Modülü Döner Switch'ler

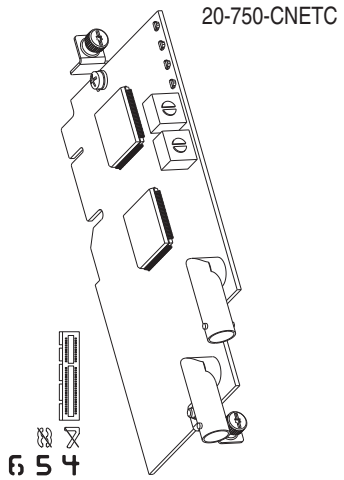
	Switch	İsim	Açıklama
❶	❶	Veri Hız Switch'i	Opsiyon modülünün haberleşme gerçekleştireceği DeviceNet veri hızını ayarlar.
❷	❷	Nod Adres Switch'leri	Opsiyon modülünün nod adresini ayarlar.

Tablo 1.AC TB1 Terminal Adlandırmaları

	Terminal	Renk	Sinyal	Fonksiyon
5	5	Kırmızı	V+	Güç Kaynağı
4	4	Beyaz	CAN_H	Sinyal Yüksek
3	3	Düz	SHIELD	Koruma
2	2	Mavi	CAN_L	Sinyal Düşük
1	1	Siyah	V–	Ortak

ControlNet Opsiyon Modülü

ControlNet Opsiyon Modülü hakkındaki bilgilerin tamamı için PowerFlex 20-750-CNETC Koaksiyal ControlNet Opsiyon Modülü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM003'e bakınız.



Tablo 1.AD ControlNet Opsiyon Modülü LED Göstergesi

	LED	İsim	Açıklama
	❶	Port	DPI Bağlantı Durumu
	❷	MOD	Opsiyon Modülü Durumu
	❸	NET A	ControlNet Kanal A Durumu
	❹	NET B	ControlNet Kanal B Durumu

Tablo 1.AE ControlNet Opsiyon Modülü Döner Switch'ler

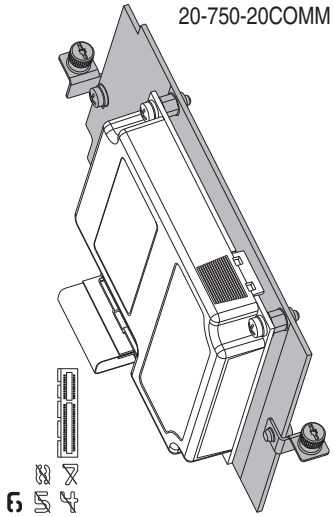
	Switch	İsim	Açıklama
	❶	TENS Switch'i	Opsiyon modülünün nod adresini ayarlar.
	❷	ONES Switch'i	

Tablo 1.AF Koaksiyel Yuvalar

	Yuva	İsim	Açıklama
	❶	Kanal A	Ağa Kanal A BNC bağlantısı.
	❷	Kanal B	Ağa Kanal B (yedek) BNC bağlantısı

s

20-COMM Taşıyıcı



PowerFlex 750-Serisi sürücülerle bazı 20-COMM adaptörlerin kullanılmasını devreye alır. Bakınız Tablo 1.AG.

Bir 20-COMM adaptörün 20-COMM Taşıyıcı üzerine kurulması hakkındaki talimatlarla ilgili 750COM-IN001 numaralı yayına bakınız.

Tablo 1.AG 750-Serisi Sürücülerle 20-COMM-* Ağ Adaptörü Uyumluluğu

Adaptör Tipi	I/O Bağlantıları için Erişim Portları 2, 3 ve 6 (Örtülü ve Açık Mesaj)	7 ile 14 arası Cihazlar için Erişim Portları	Sürücü Ek Profillerini Destekler	Asya Dillerini Destekler (5)
20-COMM-B BACnet MS/TP	Hayır			
20-COMM-C ControlNet (Koaksiyel)	✓ (1)	✓ v3.001 (3)	✓ (4)	✓ v3.001 (3)
20-COMM-D DeviceNet		✓ v2.005 (3)	Hayır	
20-COMM-E EtherNet/IP		✓ v4.001 (3)	✓ (4)	✓ v4.001 (3)
20-COMM-H RS-485 HVAC	✓ (2)	Hayır		
20-COMM-I Interbus	✓ (1)			
20-COMM-K CANopen				
20-COMM-L LonWorks	Hayır			
20-COMM-M Modbus/TCP	✓ (1)	✓ v2.001 (3)	Hayır	✓ v2.001 (3)
20-COMM-P Profibus DP		Hayır		
20-COMM-Q ControlNet (Fiber)		✓ v3.001 (3)	✓ (4)	✓ v3.001 (3)
20-COMM-R Remote I/O		Hayır		
20-COMM-S RS-485 DF1				

(1) Kontrol cihazı 32-bit ondalık noktalı (REEL) değerleri okuma/yazma kapasitesine sahip olmalıdır.
(2) Sadece Modbus RTU modunda çalışır.
(3) Bu adaptörün donanım yazılımı versiyonunu veya üzerini gerektirir.
(4) RSLogix 5000 versiyonu v16 için sürücü Ek Profillerinin donanım yazılımı versiyonu v1.05 veya üzeri gereklidir.
(5) Çin, Japon ve Kore dilleri basım zamanında desteklenmektedir.

CE Uyumluluğu

Düşük Voltaj Direktifi ve Elektromanyetik Uyumluluk Direktifine uygunluk Avrupa Topluluğu Resmi Gazetesi'nde yayınlanmış olan birleştirilmiş Avrupa Normu (EN) standartları kullanılarak gösterilmiştir. PowerFlex 750-Serisi sürücüler, PowerFlex 750-Serisi AC Sürücü Kurulum Talimatları ve bu PowerFlex 750-Serisi AC Sürücü Kullanıcı Kılavuzu'na uygun şekilde kurulduğunda aşağıda listelenmiş olan EN standartları ile uyumludur.

CE Uyumluluk Beyanları online olarak aşağıdaki adreste mevcuttur:
www.rockwellautomation.com/products/certification/

Düşük Voltaj Direktifi (2006/95/EC)

- EN 61800-5-1 Ayarlanabilir hızlı elektrikle çalışan sürücü sistemleri – Kısım 5-1: Güvenlik gereksinimleri – elektrik, termal ve enerji.

EMC Direktifi (2004/108/EC)

- EN 61800-3 Ayarlanabilir hızlı elektrikle çalışan sürücü sistemleri – Kısım 3: EMC ürün standardı, özel test yöntemleri dahil.

Genel Konular

- CE uyumluluğu için sürücüler bu belge içerisinde verilmiş olan EN 61800-5-1 ve EN 61800-3 ile ilgili kurulum gereksinimlerini karşılamalıdır.
- PowerFlex 750-Serisi AC Sürücüler, genel EMC yöntemlerine ve bu belge içerisinde verilmiş olan talimatlara uygun şekilde kurulduğunda EN 61800-3 EMC gereksinimlerini karşılamaktadır. Ancak, birçok faktör makinenin veya kurulumun tamamının EMC uyumluluğunu etkilemektedir ve sürücünün kendisinin uyumlu olması tüm uygulamaların uyumlu olmasını sağlamaz.
- PowerFlex 750-Serisi sürücülerin evlere enerji besleyen genel düşük voltajlı ağlarda kullanılması amaçlanmamıştır. Ek azaltma önlemleri olmadan bu ağlarda kullanılırsa radyo frekansı parazitlerinin oluşması beklenir. Kurulumu yapan kişi bu belgedeki kurulum gereksinimlerine ek olarak parazitin önlenmesi için ek hat filtreleri ve panolar gibi önlemlerin alınmasından sorumludur.
- Özel yüksek frekans emisyon limitleri ile ilgili ek azaltma önlemleri için gereksinimler Tablo 1.AH içerisinde verilmiştir.
- PowerFlex 750-Serisi sürücüler AC besleme sisteminde harmonik akım emisyonları oluşturur. Genel düşük voltajlı bir ağda çalıştırıldığında, ağ dağıtım operatörünün geçerli gereksinimlerinin karşılandığından emin olmak kurulumu yapan kişinin veya kullanıcının sorumluluğundadır. Ağ operatörüne ve Rockwell Automation'a danışmak gerekli olabilir.

DİKKAT: PowerFlex 750-Serisi sürücüler koruyucu topraklama iletkeninde tip A veya AC RCD'lerin (artık akım ile çalışan koruma cihazları) veya RCM'lerin (artık akım ile çalışan izleme cihazları) kurulumdaki diğer ekipmanlara koruma sağlama yeteneğini azaltabilir.

EN 61800-5-1 ve Düşük Voltaj Direktifi ile ilgili Kurulum Gereksinimleri

- 600V ve 690V sınıfı PowerFlex 750-Serisi sürücüler, sadece besleme sisteminin üç fazından birinin topraklandığı «köşeden topraklamalı» besleme sistemlerine bağlanmamışsa CE uyumlu olmaları amacıyla tasarlanmışlardır.
- 480V'a kadar voltaj sınıfındaki PowerFlex 750-Serisi sürücüler, bir «köşeden topraklamalı» besleme sisteminde veya 2000 m'ye (6562 ft) kadar ve 2000 m dahil olmak üzere yüksekliklerde diğer genel besleme sistemlerinde kullanıldığında CE LV Direktifi ile uyumludur.
- 2000 m (6562 ft) ile maksimum 4865 m (15,961 ft) arasındaki yüksekliklerde, 480 V voltaj sınıfına kadar PowerFlex 750-Serisi sürücüler CE LV Direktifine uyumluluğu korumak amacıyla bir «köşeden topraklamalı» besleme sisteminden beslenmeyebilirler.
- IP54, NEMA/UL Tip 12 pano içerisinde tedarik edilen sürücüler, kirlilik derecesi 1…4 arası olan ortamlara kurulduğunda CE LV Direktiflerine uygundur. Tüm diğer pano tipleri CE LV Direktifi ile uyumlu olmaları için kirlilik derecesi 1 veya 2 olan ortamlara kurulmalıdır. Farklı kirlilik derecesi sınıflandırmalarının özellikleri sayfa A-7'de verilmiştir.
- NEMA/UL Açık Tip ve Flanş Montajlı sürücüler, ek bir pano içerisine veya elektrik çarpmalarına karşı koruma konusunda CE uyumlu olması açısından bir «NEMA Tip 1 Kiti»ne sahip olacak şekilde kurulabilir.
- PowerFlex 750-Serisi sürücüler, koruyucu topraklama iletkeninde 3.5 mA AC ve/veya 10 mA DC değeri üzerinde akım kaçağı oluşturur. Uygulamada kullanılan koruyucu topraklama iletkeni için minimum boyut, yüksek korumalı topraklama iletkeni gerektiren akıma sahip ekipmanlar ile ilgili yerel güvenlik düzenlemeleri ile uyumlu olmalıdır.

EN 61800-3 ve EMC Direktifi ile ilgili Kurulum Gereksinimleri

- Sürücü, PowerFlex 750-Series Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750-UM001 içerisinde açıklanan şekilde topraklanmalıdır.
- Motora yapılan çıkış gücü kablolaması için %75 veya üzerinde kaplama sağlayan örgülü korumaya sahip bir kablo kullanılmalıdır veya kablolar metal bir kutu içerisine yerleştirilmelidir veya eşdeğer bir koruma sağlanmalıdır. Sürücü panosundan motor panosuna kadar sürekli koruma sağlanmalıdır. Motor kablosu korumasının (veya kutusunun) her iki ucu toprağa düşük empedanslı bir bağlantı ile sonlandırılmalıdır. Motor kablosunun sürücü ucunda

  a) Kablo koruması, sürücü için uygun bir şekilde monte edilmiş «EMC plakasına» kelepçelenmelidir. Kit numarası 20-750-EMC1-F*x*.

  veya

  b) Kablo koruması veya kutusu, sürücü için «NEMA Tip 1 Kiti» içerisinde verilen uygun bir şekilde kurulmuş bir kutu plakası veya kutu ile birlikte kullanılan korumalı bir konnektör içerisinde sonlandırılmalıdır. Kit numarası 20-750-NEMA1-F*x*.
- Motor ucunda, motor kablosu koruması veya kutusu motor bağlanmış olan bir topraklamalı motor kablo kutusu içerisine uygun bir şekilde monte edilmiş olan bir korumalı konnektör içerisinde sonlanmalıdır. Motor kablo kutusu kapağı takılmalıdır ve topraklanmalıdır.
- Sürücüye yapılan tüm kontrol (I/O) ve sinyal kablolaması için %75 veya üzerinde kaplama sağlayan örgülü korumaya sahip bir kablo kullanılmalıdır veya kablolar metal bir kutu içerisine yerleştirilmelidir veya eşdeğer bir koruma sağlanmalıdır. Korumalı kablo kullanıldığında, sadece kablo korumasının sürücü ucu toprağa düşük empedanslı bir bağlantı ile sonlandırılmalıdır. Kablo koruması bir kutu plakası veya kutu ile birlikte bir korumalı konnektör kullanılarak sonlandırılmalıdır veya koruma bir «EMC plakasına» kelepçelenebilir.
- Motor kablolaması mümkün olan yerlerde kontrol ve sinyal kablolamasından ayrılmalıdır.
- Maksimum motor kablosu uzunluğu, özel standart ve kurulum ortamı için radyo frekansı emisyon sınırlarına uyumluluk amacıyla Tablo 1.AH içerisinde gösterilen maksimum uzunluğu geçmemelidir.
- EMC çekirdekleri Tablo 1.AH içerisinde gösterilen şekilde PowerFlex 750-Serisi sürücülerin bazı modelleri için giriş gücüne ve motor kablolamasına uygulanmalıdır.
- Sürücü bir TN veya TT sistemi gibi topraklanmış bir sistemden beslenmelidir ve sürücüye PE-A ve PE-B bağlantı kabloları monte edilmelidir (bakınız Sürücü Güç Bağlantı Yapılandırması sayfa 1-23'den başlayarak).

Tablo 1.AH PowerFlex 750-Serisi RF Emisyon Uyumluluğu ve Kurulum Gereksinimleri

	Standard/Limitler			
Sürücü Pano Katalog Numarası	**EN61800-3 Kat. C1 EN61000-6-3 CISPR11 Grup 1 Sınıf B**	**EN61800-3 Kat. C2 EN61000-6-4 CISPR11 Grup 1 Sınıf A (Giriş gücü ≤20 kVA)**	**EN61800-3 Kat. C3 (I ≤100 A) CISPR11 Grup 1 Sınıf A (Giriş gücü >20 kVA)**	**EN61800-3 Kat. C3 I >100 A**
Pano 2 20F11xx2P1…20F11xx022 20G11xx2P1…20G11xx022	Ek azaltma önlemleri ile uyumluluk mümkündür (Fabrikaya danışın)	30 m motor kablosu limiti, giriş çekirdeği ile (1)	30 m motor kablosu limiti, giriş çekirdeği ile (1)	Yok
Pano 3 20F11xx030…20F11xx043 20G11xx030…20G11xx043	Ek azaltma önlemleri ile uyumluluk mümkündür (Fabrikaya danışın)	30 m motor kablosu limiti, giriş çekirdeği ile (1)	30 m motor kablosu limiti, giriş çekirdeği ile (1)	Yok
Pano 4 20F11xx060…20F11xx072 20G11xx060…20G11xx072	Ek azaltma önlemleri ile uyumluluk mümkündür (Fabrikaya danışın)	30 m motor kablosu limiti, giriş ve çıkış çekirdekleri ile (1)	30 m motor kablosu limiti, giriş ve çıkış çekirdekleri ile (1)	Yok
Pano 5 20F11xx085…20F11xx104 20G11xx085…20G11xx104	Ek azaltma önlemleri ile uyumluluk mümkündür (Fabrikaya danışın)	30 m motor kablosu limiti, giriş ve çıkış çekirdekleri ile (1)	30 m motor kablosu limiti, giriş ve çıkış çekirdekleri ile (1)	30 m motor kablosu limiti, giriş ve çıkış çekirdekleri ile (1)
Pano 6 20F11xx140…20F11xx260 20G11xx140…20G11xx260	Ek azaltma önlemleri ile uyumluluk mümkündür (Fabrikaya danışın)	Ek azaltma önlemleri ile uyumluluk mümkündür (Fabrikaya danışın)	30 m motor kablosu limiti	30 m motor kablosu limiti
Pano 7 20F11xx302…20F11xx477 20G11xx302…20G11xx477	Ek azaltma önlemleri ile uyumluluk mümkündür (Fabrikaya danışın)	Ek azaltma önlemleri ile uyumluluk mümkündür (Fabrikaya danışın)	30 m motor kablosu limiti	30 m motor kablosu limiti
	Daha Sıkı Limitler	←	→	Daha Az Sıkı Limitler

(1) Sınıflandırmaya özel EMC çekirdekleri EMC kit numaraları 20-750-EMC1-xx ve 20-750-EMC2-xx'in bir parçasıdır.

Notlar:

Başlat

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

Aşağıdakiler ile ilgili bilgi için…	Bakınız Sayfa…
EtherNet/IP ile bir Bağlantının Kurulması	2-6
Sürücünün İlk Kez Başlatılması için Hazırlık	2-1
Başlat Menüsü	2-3
Sürücü Durum Göstergeleri	2-4

Başlatma Kontrol Listesi

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

  Önemli: Ek D, Operatör Arayüzü (HIM) gösterim elemanları ve menü yönlendirmesi hakkında bir genel bakış sağlar.

- Başlat rutini Analog ve Dijital I/O için değerleri değiştirebilir.

DİKKAT: Aşağıdaki başlatma prosedürünü gerçekleştirmek için sürücüye enerji verilmelidir. Voltajın bir kısmı giriş hattı potansiyelinde bulunmaktadır. 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

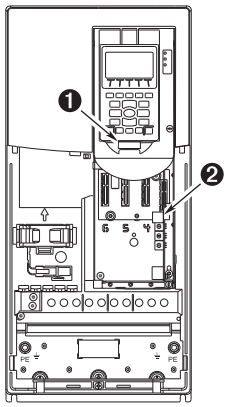
❑ **1.** Tüm girişlerin doğru terminallere bağlandığını ve sabitlendiğini onaylayın.

❑ **2.** Bağlantı kesme cihazındaki AC hattı gücünün sürücünün sınıflandırma değeri içerisinde olduğunu doğrulayın.

❑ **3.** Kontrol gücü voltajının doğru olduğunu onaylayın.

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

Şekil 2.1 DPI Portları ❶ ve ❷



❑ **5.** 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 4'e bakınız.

Eğer STS LED'i bu noktada yeşil renkte yanıp sönmüyorsa, Sürücü Durum Göstergeleri sayfa 2-4'e bakınız.

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

Eğer Başlat ekranı görüntülenmezse Enter tuşuna basın.

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

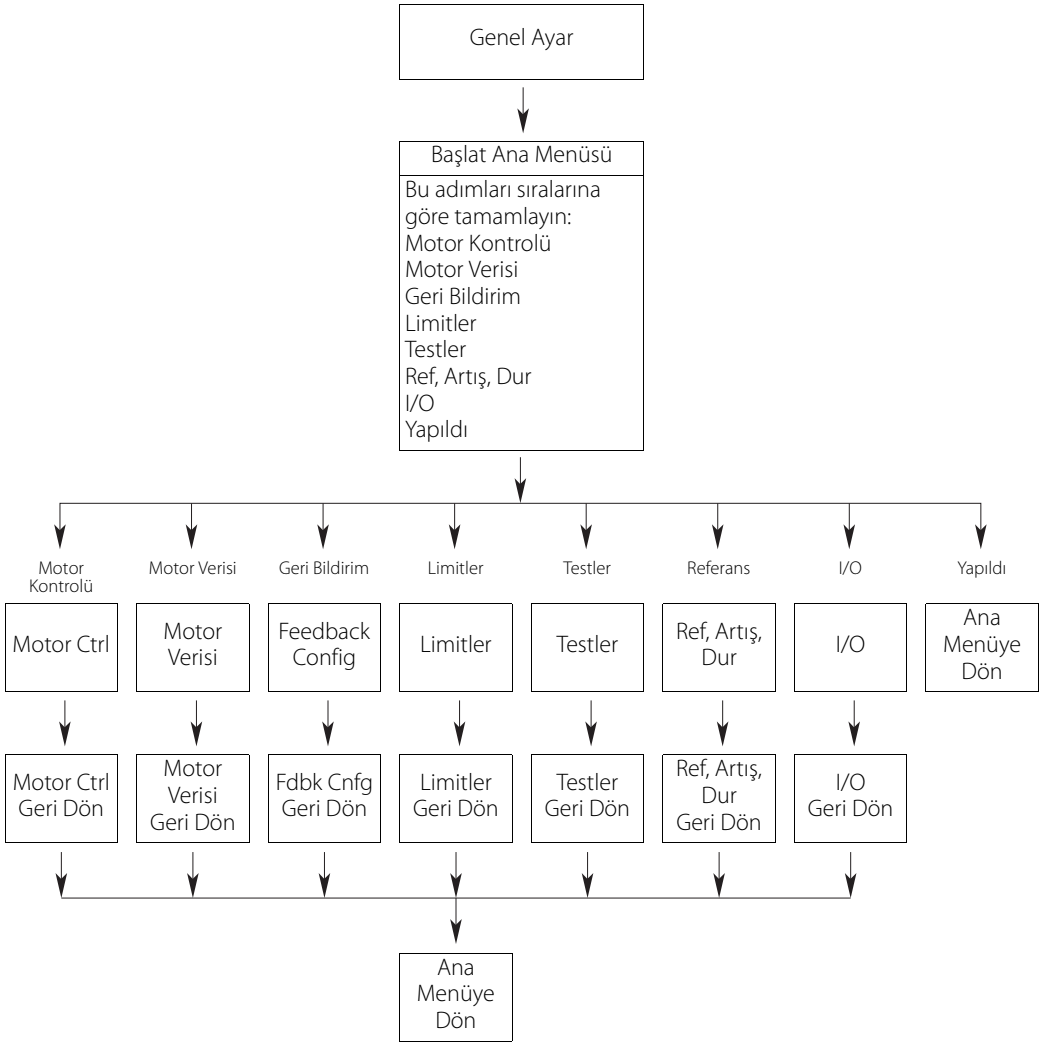
❑ **8.** «2. Basic» aktifleştirmek için Yukarı/Aşağı tuşunu kullanın.

❑ **9.** 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. Sürücünün ilk olarak başlatılmasından sonra Başlat menüsü içerisinde yönlendirme yapmak için HIM Kullanarak Başlatma Menüsüne Yönlendirme Yapılması sayfa D-4 içerisindeki adımları takip edin



Sürücü Durum Göstergeleri

Tablo 2.A 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 tip 2 (yapılandırılamayan) alarm durumu bulunuyor ve sürücü başlatılamıyor.
		Sabit	Sürücü çalışmıyor, bir tip 1 (kullanıcı tarafından yapılandırılabilir) alarm durumu bulunuyor ve sürücü çalışmaya devam ediyor.
	Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Önemli bir hata oluşmuştur. Sürücü duracaktır. Hata durumu silinene kadar sürücü çalıştırılamayacaktır.
		Sabit	Sıfırlanamayan bir hata oluşmuştur.
	Kırmızı/ Sarı	Dönü-şümlü 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'yi [Minor Flt Config] kullanın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi davranır.
	Sarı/ Yeşil	Dönü-şümlü Yanıp Sönüyor	Çalışma durumunda, tip 1 alarm bulunmaktadır.
	Yeşil/ Kırmızı	Dönü-şümlü Yanıp Sönüyor	Sürücü flash güncelliyor.

Tablo 2.B 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.
		Sabit	Sürücü çalışmıyor, bir tip 1 (kullanıcı tarafından yapılandırılabilir) alarm durumu bulunuyor ve sürücü çalışmaya devam ediyor.
	Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Önemli bir hata oluşmuştur. Sürücü duracaktır. Hata durumu silinene kadar sürücü çalıştırılamayacaktır.
		Sabit	Sıfırlanamayan bir hata oluşmuştur.
	Kırmızı/ Sarı	Dönü-şümlü 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'yi [Minor Flt Config] kullanın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi davranır.
	Sarı/ Yeşil	Dönü-şümlü Yanıp Sönüyor	Çalışma durumunda, tip 1 alarm bulunmaktadır.
	Yeşil/ Kırmızı	Dönü-şümlü Yanıp Sönüyor	Sürücü flash güncelliyor.
ENET	Yanmı-yor	Kapalı	Adaptör ve/veya ağa enerji verilmemiştir, adaptör ağa uygun bir şekilde bağlanmamıştır veya adaptör için bir IP adresi gereklidir.
	Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Bir EtherNet/IP bağlantısının süresi dolmuştur.
		Sabit	Adaptör çift IP adresi algılama testinde başarısız olmuştur.
	Kırmızı/ Yeşil	Dönü-şümlü 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	Yanmı-yor	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.

Önemli: 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 switch'lere sahip başka ürünlere sahip olan, ağından dışından erişime gerek olmayan basit ve yalıtımlı bir ağ (örneğin, 192.168.1.xxx) üzerinde çalışırken ve basitleştirilmiş bir nod adres verme yöntemi tercih ediyorsanız switch'leri kullanın. Sürücüye enerji verildiğinde üç adaptör switch'i okunur ve bu switch'ler üstten alta üç ondalık basamağı temsil eder (bakınız Şekil 2.2). 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 subnet mask 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 2.2 ve ilgili tablosuna bakınız.

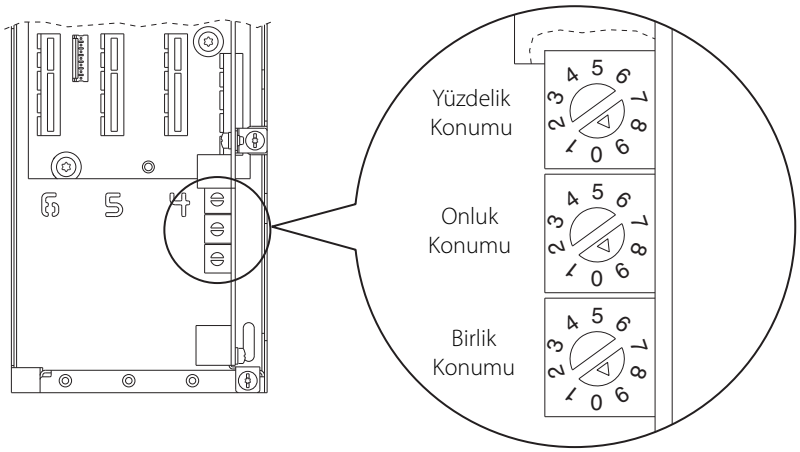
  Önemli: Adaptör döner switch'lerini kullanırken enerji vermeden önce IP adresini ayarlayın çünkü adaptör enerjiyi ilk aldığı andaki IP adresini kullanır.

- **BOOTP Sunucusu –** Cihazların IP adreslerini bir sunucu ile kontrol etmeyi tercih ederseniz BOOTP'yi kullanın. IP adresi, subnet mask 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, subnet mask ve ağ geçidi adresleri ayarladığınız adaptör parametrelerinden alınacaktır.

Önemli: 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 2.2 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, P6'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.

Programlama ve Parametreler

Bu bölüm PowerFlex 750-Serisi sürücü parametrelerinin komple listesini ve açıklamalarını içerir. Parametreler bir Operatör Arayüzü (HIM) kullanılarak programlanabilir (görüntüleme/düzenleme). Parametrelerin görüntülenmesi ve düzenlenmesi ile ilgili bilgiler için Ek D'ye bakınız. Alternatif olarak, programlama DriveTools™ yazılım ve kişisel bir bilgisayar kullanılarak da gerçekleştirilebilir.

Aşağıdakiler ile ilgili bilgi için…	Bakınız sayfa…
Parametreler Hakkında	3-1
Sürücü Parametreleri Nasıl Düzenlenmiştir	3-3
Opsiyon Modülü Parametreleri Nasıl Düzenlenmiştir	3-15
Sürücü İzleme Dosyası	3-19
Sürücü Motor Kontrol Dosyası	3-20
Sürücü Geri Bildirim ve I/O Dosyası	3-28
Sürücü Yap Dosyası	3-42
Sürücü Koruma Dosyası	3-54
Sürücü Hız Kontrol Dosyası	3-62
Sürücü Tork Kontrol Dosyası	3-78
Sürücü Pozisyon Kontrol Dosyası	3-83
Sürücü Haberleşme Dosyası	3-95
Sürücü Teşhis Dosyası	3-100
Sürücü Uygulamaları Dosyası	3-109
İsme Göre Sürücü Parametreleri için Çapraz Referans	3-131
I/O Modülü Parametreleri	3-137
Tek Artımlı Enkoder Modülü Parametreleri	3-159
Güvenli Hız Monitörü Modülü Parametreleri	3-148
İkili Artımlı Enkoder Modülü Parametreleri	3-161
Üniversal Geri Bildirim Modülü Parametreleri	3-166
Entegre EtherNet/IP Parametreleri	3-178

Parametreler Hakkında

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

- **ENUM Parametreleri**
  Bu parametreler 2 veya daha fazla öğeden seçim yapma imkanı sunar. LCD HIM, her öğe için bir metin mesajı görüntüleyecektir.
- **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.
- **Sayısal Parametreler**
  Bu parametreler tek bir sayısal değere sahiptir (örn. 0.1 Volt).

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

Tablo 3.A Tablo Açıklaması

❶		❷	❸			
		No.	**İsim** **Açıklama**	**Değerler**		**Okuma-Yazma**	**Veri Tipi**
MOTOR KONTROLÜ	Motor Verisi	**28**	**Motor NP RPM** Motor İsim Plakası Devir/Dakika Sınıflandırma devri motor isim plakasında gösterilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 1750.0 1.0/40000.0	RW	Reel
MOTOR KONTROLÜ	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: Opsiyon-lar:	1 = «Enabled» 0 = «Disabled» 1 = «Enabled»	RW	32-bit Tam Sayı
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Dij Gir Fonksiyonları	**158**	**DI Stop** Dijital Giriş Durdur Bir durdurma komutu oluşturmak için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Kontrol Kartı IO	**220**	**Digital In Sts** Dijital Giriş Durumu Ana kontrol kartı üzerinde bulunan (Port 0) dijital giriş(ler)in durumu.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Digital In 0
Varsayı-lan	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	RW Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
	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.		
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		
	Parametre veri tipini gösterir (örn. tam sayı, ondalık nokta, boolean).		

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.

Parametre açıklamaları sayfa 3-19'dan itibaren başlar.

Temel Parametre Görünümü

Parametre 301 [Erişim Seviyesi] 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		
				Maximum Freq	37				
	Volt/Hertz	VHz Curve	65						
	Autotune	Autotune	70	Autotune Torque	71				
Geri Bildirim ve I/O	Dij Gir Fonksiyonları	Digital In Cfg	150	DI Jog 1	166	DI Accel 2	179		
		DI Enable	155	DI Jog 1 Forward	167	DI Decel 2	180		
		DI Clear Fault	156	DI Jog 1 Reverse	168				
		DI Aux Fault	157	DI Jog 2	169				
		DI Stop	158	DI Jog 2 Forward	170				
		DI Cur Lmt Stop	159	DI Jog 2 Reverse	171				
		DI Coast Stop	160	DI Manual Ctrl	172				
		DI Start	161	DI Speed Sel 0	173				
		DI Fwd Reverse	162	DI Speed Sel 1	174				
		DI Run	163	DI Speed Sel 2	175				
		DI Run Forward	164						
		DI Run Reverse	165						
	Dijital Girişler	Digital In Sts	220	Dig In Filt Mask [753]	222	Dig In Filt [753]	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		
		Dig Out Setpoint	227	RO0 Level	232	TO0 Level	242		
				RO0 Level CmpSts	233	TO0 Level CmpSts	243		
				RO0 On Time	234	TO0 On Time	244		
				RO0 Off Time	235	TO0 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

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						
	Auto Manual Ctrl	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	Dec Inhibit Actn	409		
		Stop Mode B	371	DB Ext Ohms	383				
		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				
	Hız Artış 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	Jog Speed 1	556	Preset Speed 1	571		
		Spd Ref A Stpt	546	Jog Speed 2	557	Preset Speed 2	572		
		Spd Ref A AnlgHi	547			Preset Speed 3	573		
		Spd Ref A AnlgLo	548			Preset Speed 4	574		
		Spd Ref B Sel	550			Preset Speed 5	575		
		Spd Ref B Stpt	551			Preset Speed 6	576		
		Spd Ref B AnlgHi	552			Preset Speed 7	577		
		Spd Ref B AnlgLo	553						
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 (1)	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						
		Fault Status A	952						
		Fault Status B	953						

(1) 755 Sadece Temel Görünüm

Gelişmiş Parametre Görünümü

Parameter 301 [Access Level] opsiyon 1 «Advanced» (Gelişmiş) 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		
	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	Flux Up Enable	43				
		Maximum Voltage	36	Flux Up Time	44				
		Maximum Freq	37						
		PWM Frequency	38						
		Mtr Options Cfg	40						
	Volt/Hertz	Start Acc Boost	60	Break Voltage	62	VHz Curve	65		
		Run Boost	61	Break Frequency	63				
	Autotune	Autotune	70	Total Inertia	76				
		Autotune Torque	71	Inertia Test Lmt	77				
		IR Voltage Drop	73						
		Ixo Voltage Drop	74						
		Flux Current Ref	75						
Geri Bildirim 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 MOP Inc	177	DI PID Enable	191		
		DI Run Reverse	165	DI MOP Dec	178	DI PID Hold	192		
	Dijital Girişler	Digital In Sts	220	Dig In Filt Mask [753]	222	Dig In Filt [753]	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		
		Dig Out Setpoint	227	RO0 Level	232	TO0 Level	242		
				RO0 Level CmpSts	233	TO0 Level CmpSts	243		
				RO0 On Time	234	TO0 On Time	244		
				RO0 Off Time	235	TO0 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	RO0 Load Amps	287	RO0 ElapsedLife	289	RO0 LifeEvntLvl	291
		RO0 Load Type	286	RO0 TotalLife	288	RO0 RemainLife	290	RO0 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				
	Auto Manual Ctrl	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	DC Brake Lvl Sel	393	Brake Off Adj 1	402
		Stop Mode B	371	DB Ext Ohms	383	DC Brake Level	394	Brake Off Adj 2	403
		Bus Reg Mode A	372	DB Ext Watts	384	DC Brake Time	395	Dec Inhibit Actn	409
		Bus Reg Mode B	373	DB ExtPulseWatts	385				
		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		
		Regen 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 Hatası	Ground Warn Actn	466						
		Ground Warn Lvl	467						
	Önleyici Bakım	PredMaint Status	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
				HSFan EventLevel	492	MtrBrngEventActn	506	MchBrngEventActn	515
				HSFan EventActn	493	MtrBrng ResetLog	507	MchBrngResetLog	516
				HSFan ResetLog	494	MtrLubeElpsdHrs	508	MchLubeElpsdHrs	517
				InFan Derate	495	MtrLubeEventLvl	509	MchLube EventLvl	518
				InFan TotalLife	496	MtrLubeEventActn	510	MchLubeEventActn	519
				InFan ElpsdLife	497				
				InFan RemainLife	498				
				InFan EventLevel	499				
				InFan EventActn	500				
				InFan ResetLog	501				

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	Preset Speed 1	571		
		Spd Ref A Stpt	546	Jog Speed 1	556	Preset Speed 2	572		
		Spd Ref A AnlgHi	547	Jog Speed 2	557	Preset Speed 3	573		
		Spd Ref A AnlgLo	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 AnlgHi	552	MOP Low Limit	562				
		Spd Ref B AnlgLo	553	DI ManRef Sel	563				
		Spd Ref B Mult	554	DI ManRef AnlgHi	564				
				DI ManRef AnlgLo	565				
	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 AnlgHi	602	Trim RefB AnlgHi	606	TrmPct RefA AnHi	610	TrmPct RefB AnHi	614
		Trim RefA AnlgLo	603	Trim RefB AnlgLo	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 AnlgHi	677	Trq Ref B AnlgHi	682			Limited Trq Ref	690
		Trq Ref A AnlgLo	678	Trq Ref B AnlgLo	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		
	Sürtünme Komp [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						

Dosya	Grup	Parametreler							
Position Control	Position Cfg/Sts	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				
	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				
	Position 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				
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 [753]	883
								Drive Ramp Rslt [753]	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		
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
		Fault Status A	952	Fault Frequency	956	Type 2 Alarms	961		
		Fault Status 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

Dosya	Grup	Parametreler							
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 Deadband	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		
	Fiber Fonksiyonu [753]	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 [753]	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		
				Adj Vltg DecTime	1141	Adj Vltg Preset6	1147		
						Adj Vltg Preset7	1148		
	Atbaşı Pompa [753]	Rod Speed	1165	TorqAlarm Action	1168	Total Gear Ratio	1174	Gearbox Limit	1181
		Rod Torque	1166	TorqAlarm Config	1169	Max Rod Speed	1175	Gearbox Rating	1182
		Rod Speed Cmd	1167	TorqAlarm Dwell	1170	Max Rod Torque	1176	Gearbox Ratio	1183
				TorqAlarm Level	1171	Min Rod Speed	1177	Gearbox Sheave	1184
				TorqAlm Timeout	1172	Motor Sheave	1178		
				TorqAlarm TOActn	1173	OilWell Pump Cfg	1179		
						PCP Pump Sheave	1180		
	Pompa Kapalı [753]	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				
	Profil [755]	Profile Status	1210	DI Vel Override	1221	Step 1…16 Type	1230, 1240, 1250…1380		
		Units Traveled	1212	DI StrtStep Sel0	1222	Step 1…16 Velocity	1231, 1241, 1251…1381		
		Profile Command	1213	DI StrtStep Sel1	1223	Step 1…16 Accel	1232, 1242, 1252…1382		
		Counts Per Unit	1215	DI StrtStep Sel2	1224	Step 1…16 Decel	1233, 1243, 1253…1383		
		ProfVel Override	1216	DI StrtStep Sel3	1225	Step 1…16 Value	1234, 1244, 1254…1384		
		Prof DI Invert	1217	DI StrtStep Sel4	1226	Step 1…16 Dwell	1235, 1245, 1255…1385		
		DI Hold Step	1218			Step 1…16 Batch	1236, 1246, 1256…1386		
		DI Abort Step	1219			Step 1…16 Next	1237, 1247, 1257…1387		
		DI Abort Profile	1220			Step 1…16 Action	1238, 1248, 1258…1388		
						Step 1…16 Dig In	1239, 1249, 1259…1389		
	Kam (Camming) [755]	PCAM Control	1390	PCAM Span X	1396	PCAM Main Pt X 0…15	1407, 1409, 1411…1437		
		PCAM Mode	1391	PCAM Scale X	1397	PCAM Main Pt Y 0…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…15	1441, 1443, 1445…1469		
		PCAM PsnOfst Eps	1395	PCAM VelScaleSel	1401	PCAM Aux Pt Y 1…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				

Uzman Parametre Görünümü

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		
	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	Stab Volt Gain	51
		Maximum Voltage	36	Flux Up Enable	43	Econ AccDec Ki	48	Stab Angle Gain	52
		Maximum Freq	37	Flux Up Time	44	Econ AccDec Kp	49		
		PWM Frequency	38	Flux Down Ki	45	Stability Filter	50		
		Mtr Options Cfg	40	Flux Down Kp	46				
	Volt/Hertz	Start Acc Boost	60	Break Voltage	62	SVC Boost Filter	64		
		Run Boost	61	Break Frequency	63	VHz Curve	65		
	Autotune	Autotune	70	Total Inertia	76	PM PriEnc Offset [755]	81	PM IR Voltage [755]	87
		Autotune Torque	71	Inertia Test Lmt	77	PM AltEnc Offset [755]	82	PM IXq Voltage [755]	88
		IR Voltage Drop	73	Encdrlss AngComp	78	PM OfstTst Cur [755]	83	PM IXd Voltage [755]	89
		Ixo Voltage Drop	74	Encdrlss AngComp	79	PM OfstTst		PM Vqs Reg Kp [755]	91
		Flux Current Ref	75	PM Cfg [755]	80	CRamp [755]	84	PM Vqs Reg Ki [755]	92
						PM OfstTst		PM Dir Test Cur [755]	93
						FRamp [755]	85		
						PM CEMF			
						Voltage [755]	86		
	Vektör Regülatörü	VCL Cur Reg BW	95	Slip Reg Ki	101	Trq Adapt En	107	SFAdapt SlewLmt	113
		VCL Cur Reg Kp	96	Slip Reg Kp	102	Phase Delay Comp	108	SFAdapt SlewRate	114
		VCL Cur Reg Ki	97	Flux Reg Enable	103	Trq Comp Mode	109	SFAdapt CnvrgLvl	115
		VEncdls FReg Kp	98	Flux Reg Ki	104	Trq Comp Mtring	110	SFAdapt CnvrgLmt	116
		VEncdls FReg Ki	99	Flux Reg Kp	105	Trq Comp Regen	111		
		Slip Reg Enable	100	Trq Adapt Speed	106	Slip Adapt Iqs	112		
Geri Bildirim ve I/O	Geri Bildirim	Pri Vel Fdbk Sel	125	Alt Vel Feedback	130	Mtr 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 MOP Inc	177	DI PID Enable	191		
		DI Run Reverse	165	DI MOP Dec	178	DI PID Hold	192		
	Dijital Girişler	Digital In Sts	220	Dig In Filt Mask [753]	222	Dig In Filt [753]	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		
		Dig Out Setpoint	227	RO0 Level	232	TO0 Level	242		
				RO0 Level CmpSts	233	TO0 Level CmpSts	243		
				RO0 On Time	234	TO0 On Time	244		
				RO0 Off Time	235	TO0 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	RO0 Load Amps	287	RO0 ElapsedLife	289	RO0 LifeEvntLvl	291
		RO0 Load Type	286	RO0 TotalLife	288	RO0 RemainLife	290	RO0 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				
	Auto Manual Ctrl	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	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 Reg Ki	380	Flux Braking Ki	390	DC Brk Vq Fltr	398
		Stop Mode B	371	Bus Reg Kp	381	Flux Braking Kp	391	DC Brk Vd Fltr	399
		Bus Reg Mode A	372	DB Resistor Type	382	DC Brake Lvl Sel	393	Fast Braking Ki [755]	400
		Bus Reg Mode B	373	DB Ext Ohms	383	DC Brake Level	394	Fast Braking Kp	401
		Bus Reg Lvl Cfg	374	DB Ext Watts	384	DC Brake Time	395	Brake Off Adj 1	402
		Bus Reg Level	375	DB ExtPulseWatts	385	DC Brake Ki	396	Brake Off Adj 2	403
		Bus Limit Kp	376	Flux Braking En	388	DC Brake Kp	397	Dec Inhibit Actn	409
		Bus Limit Kd	377	Flux Braking Lmt	389				
		Bus Limit ACR Ki	378						
		Bus Limit ACR Kp	379						
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		
		Regen 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 Hatası	Ground Warn Actn	466						
		Ground Warn Lvl	467						
	Önleyici Bakım	PredMaint Status	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
				HSFan EventLevel	492	MtrBrngEventActn	506	MchBrngEventActn	515
				HSFan EventActn	493	MtrBrng ResetLog	507	MchBrngResetLog	516
				HSFan ResetLog	494	MtrLubeElpsdHrs	508	MchLubeElpsdHrs	517
				InFan Derate	495	MtrLubeEventLvl	509	MchLube EventLvl	518
				InFan TotalLife	496	MtrLubeEventActn	510	MchLubeEventActn	519
				InFan ElpsdLife	497				
				InFan RemainLife	498				
				InFan EventLevel	499				
				InFan EventActn	500				
				InFan ResetLog	501				

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	Preset Speed 1	571	Selected Spd Ref	592
		Spd Ref A Stpt	546	Jog Speed 1	556	Preset Speed 2	572	Limited Spd Ref	593
		Spd Ref A AnlgHi	547	Jog Speed 2	557	Preset Speed 3	573	Ramped Spd Ref	594
		Spd Ref A AnlgLo	548	MOP Reference	558	Preset Speed 4	574	Filtered Spd Ref	595
		Spd Ref A Mult	549	Save MOP Ref	559	Preset Speed 5	575	Speed Rate Ref	596
		Spd Ref B Sel	550	MOP Rate	560	Preset Speed 6	576	Final Speed Ref	597
		Spd Ref B Stpt	551	MOP High Limit	561	Preset Speed 7	577		
		Spd Ref B AnlgHi	552	MOP Low Limit	562	Spd Ref Filter	588		
		Spd Ref B AnlgLo	553	DI ManRef Sel	563	Spd Ref Fltr BW	589		
		Spd Ref B Mult	554	DI ManRef AnlgHi	564	Spd Ref FltrGain	590		
				DI ManRef AnlgLo	565	Spd Ref Sel Sts	591		
	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 AnlgHi	602	Trim RefB AnlgHi	606	TrmPct RefA AnHi	610	TrmPct RefB AnHi	614
		Trim RefA AnlgLo	603	Trim RefB AnlgLo	607	TrmPct RefA AnLo	611	TrmPct RefB AnLo	615
								SpdTrimPrcRefSrc	616
								Spd Trim Source	617
	Kayma/Slip Komp.	Droop RPM at FLA	620						
		Slip RPM at FLA	621						
		Slip Comp BW	622						
		VHzSV SpdTrimReg	623						
	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		
		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 AnlgHi	677	Trq Ref B AnlgHi	682			Notch Fltr Atten	688
		Trq Ref A AnlgLo	678	Trq Ref B AnlgLo	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		
	Sürtünme Komp [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						

Dosya	Grup	Parametreler							
Position Control	Position Cfg/Sts	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				
	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				
	Position 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				
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 [753]	883
								Drive Ramp Rslt [753]	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		
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
		Fault Status A	952	Fault Frequency	956	Type 2 Alarms	961		
		Fault Status 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

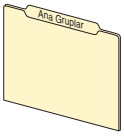
Dosya	Grup	Parametreler							
Uygulamalar	Proses PID	PID Cfg	1065	PID Fdbk Sel	1072	PID Output Sel	1079	PID Prop Gain	1086
		PID Control	1066	PID Fdbk AnlgHi	1073	PID Output Mult	1080	PID Int Time	1087
		PID Ref Sel	1067	PID Fdbk AnlgLo	1074	PID Upper Limit	1081	PID Deriv Time	1088
		PID Ref AnlgHi	1068	PID FBLoss SpSel	1075	PID Lower Limit	1082	PID Status	1089
		PID Ref AnlgLo	1069	PID FBLoss TqSel	1076	PID Deadband	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		
	Fiber Fonksiyonu [753]	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 [753]	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		
				Adj Vltg DecTime	1141	Adj Vltg Preset6	1147		
						Adj Vltg Preset7	1148		
	Atbaşı Pompa [753]	Rod Speed	1165	TorqAlarm Action	1168	Total Gear Ratio	1174	Gearbox Limit	1181
		Rod Torque	1166	TorqAlarm Config	1169	Max Rod Speed	1175	Gearbox Rating	1182
		Rod Speed Cmd	1167	TorqAlarm Dwell	1170	Max Rod Torque	1176	Gearbox Ratio	1183
				TorqAlarm Level	1171	Min Rod Speed	1177	Gearbox Sheave	1184
				TorqAlm Timeout	1172	Motor Sheave	1178		
				TorqAlarm TOActn	1173	OilWell Pump Cfg	1179		
						PCP Pump Sheave	1180		
	Pompa Kapalı [753]	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				
	Profil [755]	Profile Status	1210	DI Vel Override	1221	Step 1…16 Type	1230, 1240, 1250…1380		
		Units Traveled	1212	DI StrtStep Sel0	1222	Step 1…16 Velocity	1231, 1241, 1251…1381		
		Profile Command	1213	DI StrtStep Sel1	1223	Step 1…16 Accel	1232, 1242, 1252…1382		
		Counts Per Unit	1215	DI StrtStep Sel2	1224	Step 1…16 Decel	1233, 1243, 1253…1383		
		ProfVel Override	1216	DI StrtStep Sel3	1225	Step 1…16 Value	1234, 1244, 1254…1384		
		Prof DI Invert	1217	DI StrtStep Sel4	1226	Step 1…16 Dwell	1235, 1245, 1255…1385		
		DI Hold Step	1218			Step 1…16 Batch	1236, 1246, 1256…1386		
		DI Abort Step	1219			Step 1…16 Next	1237, 1247, 1257…1387		
		DI Abort Profile	1220			Step 1…16 Action	1238, 1248, 1258…1388		
						Step 1…16 Dig In	1239, 1249, 1259…1389		
	Kam (Camming) [755]	PCAM Control	1390	PCAM Span X	1396	PCAM Main Pt X 0…15	1407, 1409, 1411…1437		
		PCAM Mode	1391	PCAM Scale X	1397	PCAM Main Pt Y 0…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…15	1441, 1443, 1445…1469		
		PCAM PsnOfst Eps	1395	PCAM VelScaleSel	1401	PCAM Aux Pt Y 1…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				

Opsiyon Modülü Parametreleri Nasıl Düzenlenmiştir

Opsiyon modülü parametreleri sadece o opsiyon ana bilgisayar sürücüsünde kurulmuşsa kullanılabilir. Opsiyon modülü parametrelerini görüntülemek ve düzenlemek için erişmek istediğiniz cihazın port numarasını seçin. Talimatlar için bakınız Bir Cihaz Seçilmesi sayfa D-5.

I/O Modülleri

Parametre açıklamaları sayfa 3-137'den başlamaktadır.

Dosya	Grup	Parametreler							
Ana Gruplar	Dijital Girişler	Dig In Sts	1	Dig In Filt Mask	2	Dig In Filt	3		
	Dijital Çıkışlar	Dig Out Sts	5	RO0 Sel	10	RO1 Sel	20	TO1 Sel	30
		Dig Out Invert	6	RO0 Level Sel	11	TO0 Sel	20	TO1 Level Sel	31
		Dig Out Setpoint	7	RO0 Level	12	RO1 Level Sel	21	TO1 Level	32
				RO0 Level CmpSts	13	RO1 Level	22	TO1 Level CmpSts	33
				RO0 On Time	14	RO1 Level CmpSts	23	TO1 On Time	34
				RO0 Off Time	15	RO1 On Time	24	TO1 Off Time	35
						RO1 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	RO0 Load Type	100	RO1 Load Type	110		
				RO0 Load Amps	101	RO1 Load Amps	111		
				RO0 TotalLife	102	RO1 TotalLife	112		
				RO0 ElapsedLife	103	RO1 ElapsedLife	113		
				RO0 RemainLife	104	RO1 RemainLife	114		
				RO0 LifeEvntLvl	105	RO1 LifeEvntLvl	115		
				RO0 LifeEvntActn	106	RO1 LifeEvntActn	116		

Güvenli Hız Monitörü Modülü

Parametre açıklamaları sayfa 3-148'den başlamaktadır.

Dosya	Grup	Parametreler							
Ana Gruplar	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	eset Type	22	SS Out Mode	72		
		Safety Mode	21	OverSpd Response	24	SLS Out Mode	73		
	Geri Bildirim	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
				Fdk 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		
	Max Speed	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	Guard Status	68	IO Diag Status	69	Config Flt Code	70

Tek Artımlı Enkoder Modülü

Parametre açıklamaları sayfa 3-159'den başlamaktadır.

Dosya	Grup	Parametreler							
Ana Gruplar	Yok	Encoder Cfg	1	Fdbk Loss Cfg	3	Encoder Status	5	Phase Loss Count	7
		Encoder PPR	2	Encoder Feedback	4	Error Status	6	Quad Loss Count	8

İkili Artımlı Enkoder Modülü

Parametre açıklamaları sayfa 3-161'den başlamaktadır.

Dosya	Grup	Parametreler							
Ana Gruplar	Encoder 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
	Encoder 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 Bildirim Modülü

Parametre açıklamaları sayfa 3-166'den başlamaktadır.

Dosya	Grup	Parametreler							
Ana Gruplar	Modül	Module Sts	1						
		Module Err Reset	2						
	Geri bildirim 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	Fdbk0 LinStahl Sts	27
	Geri bildirim 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	Fdbk1 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

Entegre EtherNet/IP

Parametre açıklamaları sayfa 3-178'den başlamaktadır.

Dosya	Grup	Parametreler							
Ana Gruplar	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

Parametre açıklamaları sayfa G-3'den başlamaktadır.

Dosya	Grup	Parametreler							
Ana Gruplar	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 OutSP1	97		

Sürücü İzleme Dosyası

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MONİTÖR	Ölçüm	1	**Output Frequency** Output Frequency T1, T2 ve T3 (U, V & W) terminallerinde mevcut olan çıkış frekansı	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 0.00 –/+650.00	Sadece Oku-nur	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 Oku-nur	Reel
		3	**Mtr Vel Fdbk** Motor Hızı Geri Bildirim Hesaplanan veya gerçek motor hızı, geri bildirimli. 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 Oku-nur	Reel
		4	**Commanded Trq** Komut Verilen Tork Limitler ve filtreleme uygulandıktan sonraki son tork. Motor sınıflandırma torku yüzdesi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+800.00	Sadece Oku-nur	Reel
		5	**Torque Cur Fdbk** Tork Akım Geri Bildirim 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 Oku-nur	Reel
		6	**Flux Cur Fdbk** Flux Akım Geri Bildirim Temel voltaj komponenti ile aynı fazda olmayan akım miktarı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak –/+P21 [Rated Amps] x 2	Sadece Oku-nur	Reel
		7	**Output Current** Output Current 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 Oku-nur	Reel
		8	**Output Voltage** Output Voltage 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 Oku-nur	Reel
		9	**Output Power** Output Power T1, T2 ve T3 (U, V & W) terminallerinde mevcut olan çıkış gücü	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	kW 0.00 0.00/100.00	Sadece Oku-nur	Reel
		10	**Output Powr Fctr** Çıkış Güç Faktörü Çıkış güç faktörü.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/1.00	Sadece Oku-nur	Reel
		11	**DC Bus Volts** Doğru Akım Bara Volt DC bara voltajı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VDC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/P20 [Rated Volts] x 2	Sadece Oku-nur	Reel
		12	**DC Bus Memory** Doğru Akım Bara Hafızası Giriş geriliminin DC eşdeğerini hesaplamak için kullanılan altı dakikalık P11 [DC Bus Volts] ortalaması. Enerji verilmesi sonrasında otomatik olarak başlatılır, normal çalışma sırasında sürekli olarak güncellenir ve bir güç kaybı durumunu tetiklemek için kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VDC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/P20 [Rated Volts] x 2	Sadece Oku-nur	Reel
		13	**Elapsed MWH** Geçen Megawatt Saat Sürücünün biriken çıkış enerjisi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	MWh 0.000 0.000/4294967295.000	Sadece Oku-nur	Reel
		14	**Elapsed kWH** Geçen Kilowatt Saat Sürücünün biriken çıkış enerjisi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	kWh 0.000 0.000/4294967295.000	Sadece Oku-nur	Reel
		15	**Elapsed Run Time** Elapsed Run Time Sürücünün güç verdiği toplam zaman.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.000 0.000/220000000.000	Sadece Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MONİTÖR	Sürücü Verisi	20	**Rated Volts** Sınıflandırma Gerilimi Sürücünün giriş gerilim sınıfı (208, 240, 400 vb.).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/690.00	Sadece Okunur	Reel
		21	**Rated Amps** Akım Sınıflandırması Sürücünün sürekli amper sınıflandırması.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/500.00	Sadece Okunur	Reel
		22	**Rated kW** Kilowatt Sınıflandırması Sürücünün sürekli güç sınıflandırması.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	kW Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/400.00	Sadece Okunur	Reel

Sürücü Motor Kontrol Dosyası

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Motor Verisi	25	**Motor NP Volts** Motor İsim Plakası Gerilim Gerilim sınıflandırması motor isim plakasında gösterilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC P20 [Rated Volts] x 0.3913 0.10/P20 [Rated Volts] (P305 = 0) 0.10/1.5 x P20 [Rated Volts] (P305 = 1)	RW	Reel
		26	**Motor NP Amps** Motor İsim Plakası Amper Tam yük amper sınıflandırması motor isim plakasında gösterilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.01/3200.00	RW	Reel
		27	**Motor NP Hertz** Motor İsim Plakası Hertz Frekans sınıflandırması motor isim plakasında gösterilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 2.00/650.00	RW	Reel
		28	**Motor NP RPM** Motor İsim Plakası Devir/Dakika Sınıflandırma devri motor isim plakasında gösterilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 1.0/40000.0	RW	Reel
		29	**Mtr NP Pwr Units** Motor İsim Plakası Güç Birimleri Motor isim plakasında gösterilen güç birimleri.	Varsayılan: Opsiyonlar:	Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0 = «Bg» 1 = «kW»	RW	32-bit Tam Sayı
		30	**Motor NP Power** Motor İsim Plakası Güç Motor isim plakasında gösterilen güç sınıflandırması.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Bg Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.01/2000.00	RW	Reel
		31	**Motor Poles** Motor Poles Motordaki kutup sayısı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Kutup 4 2/100	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Mtr Ktrl Seçenekleri	35	**Motor Ctrl Mode** Motor Kontrol Modu Motor tipi ve motor kontrol modu.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	1 = «Induction SV» 0 = «InductionVHz» 1 = «Induction SV» 2 = «Induct Econ» 3 = «Induction FV» 4 = «PM VHz» 5 = «PM SV» 6 = «PM FV» 7 = «SyncRel VHz» 8 = «SyncRel SV» 9 = «Adj Voltage»	RW	32-bit Tam Sayı
		36	**Maximum Voltage** Maximum Voltage Sürücünün verebileceği en yüksek voltaj.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak	RW	Reel
		37	**Maximum Freq** Maksimum Frekans Sürücünün P36 [Maximum Voltage] durumunda, P35 [Motor Ctrl Mode] tarafından «VHz» seçildiğinde vereceği frekans. P524 [Overspeed Limit] için şemaya bakınız.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz P27 [Motor NP Hertz] x 2 + 10 Hz P27 [Motor NP Hertz] + 10 Hz/420.00	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 Cnfg

Motor Opsiyonları Yapılandırma

Motor kontrolü ile ilgili fonksiyonların yapılandırması.

Opsiyonlar	Jerk Select	Rezerve	Rezerve	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	1	0	0	1	1	0	0	0	1	1	1	0	0	1	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

(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 Yap] bitleri 0 ve 1 bu modu kullanmak için ayarlanmalıdır.

Bit 4 «Mtr Lead Rev» – Uygulanan gerilimin 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 senkron geçiş.

Bit 9 «PWM FreqLock» – Geri beslemeli FV motor kontrol modundayken güç verilen cihazların geçiş frekansını yapılandırır. 0 = düşük hızlarda geçiş frekansı otomatik olarak 2 kHz değerine düşer (en iyi performans), 1 = geçiş frekansı değişmez (geçiş 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 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Mtr Ktrl Seçenekleri	42	**Bus Utilization** Bus Utilization 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	**Akışı Devreye Al** Akışı Devreye Al «Manual» (0) – Hızlanma öncesinde akış P44 [Flux Up Time] için kurulur. «Automatic» (1) – Hızlanma öncesinde akış motor isim plakası verileri baz alınarak hesaplanan bir süre boyunca kurulur. P44 [Flux Up Time] kullanılmaz.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	1 = «Automatic» 0 = «Manual» 1 = «Automatic»	RW	32-bit Tam Sayı
		44	**Akış Çalışma Süresi** Akış Çalışma Süresi Tam motor statoru akışına ulaşmasını denemek 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	**Akışı Gider Ki** Akışı Gider Ki Motor içerisinde akışın giderilmesini kontrol eden voltaj regülatöründe kullanılan integral terim.	Varsayılan: Min/Maks:	0.20 0.00/100.00	RW	Reel
		46	**Akışı Gider Kp** Akışı Gider Kp Motor içerisinde akışın 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** Stability Filter 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 bildirimi 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 bildirimi 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.	İsim 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 Baz Alınarak	RW	Reel
		61	**Run Boost** Run Boost 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 Baz Alınarak	RW	Reel
		62	**Break Voltage** Break Voltage 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 Baz Alınarak 0.00/P25 [Motor NP Volts] x 1.5	RW	Reel
		63	**Break Frequency** Break Frequency 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 Boost Filter 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 Curve 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: Opsiyon-lar:	0 = «Özel V/Hz» 0 = «Özel V/Hz» 1 = «Fan/Pompa»	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim 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 isim plakasındaki verileri kullanır. «Static Tune» (2) – Geçerli tüm modlarda P73'in [IR Voltage Drop] mümkün olan en iyi otomatik ayarı için bir dönüşsüz motor stator testi başlatan ve bir Flux Vector (FV) modunda P74'ün [Ixo Voltage Drop] mümkün olan en iyi otomatik ayarı için bir dönüşsüz motor kaçak endüksiyon testi başlatan geçici komut. Bu ayarın başlatılmasından sonra bir başlatma komutu gereklidir. Motor döndürülemediğinde 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 bildirimi 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.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	1 = «Calculate» 0 = «Ready» 1 = «Calculate» 2 = «Static Tune» 3 = «Rotate Tune» 4 = «Inertia Tune»	RW	32-bit Tam Sayı
		71	**Autotune Torque** Autotune Torque Akış akımı ve atalet testleri sırasında motor uygulanan motor torku.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 50.00 0.00/200.00	RW	Reel
		73	**IR Voltaj Düşmesi** 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:	VAC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak	RW	Reel
		74	**Ixo Voltaj Düşmesi** Ixo Voltaj Düşmesi Sınıflandırma motor akımında motorun kaçak endüksiyonu 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:	VAC P25 [Motor NP Volts] x 0.25 0.00/P25 [Motor NP Volts]	RW	Reel
		75	**Flux Current Ref** Akış 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
		76	**Total Inertia** Total Inertia Sınıflandırma 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Autotune	78	**Encdrlss AngComp** Encodersiz Açı Kompanzasyonu Motor kablosuna ve PWM Frekansına bağlı elektrik açısı kompanzasyonunu belirler. P35 [Motor Ctrl Mode] geri bildirim olmadan FV modlarından birine ayarlandığında otomatik ayar sırasında belirlenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Rad 0.0000 –/+6.2831.0000	RW	Reel
		79	**Encdrlss VltComp** Encodersiz Voltaj Kompanzasyonu Motor kablosuna ve PWM Frekansına bağlı voltaj kompanzasyonunu belirler. P35 [Motor Ctrl Mode] geri bildirim olmadan FV modlarından birine ayarlandığında otomatik ayar sırasında belirlenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/P25 [Motor NP Volts] x 0.25	RW	Reel
		80	755 **PM Cfg** Sabit Mıknatıslı Motor Yapılandırma Bu parametre P35 [Motor Ctrl Mode] tarafından seçilen PM FV modu için iki opsiyon içerir. Bit 0 = 1 olduğunda – PM Sapma testi sürücü normal çalışmaya geçmeden önce sadece bir güç çevrimi veya sürücü sıfırlaması sonrasında yürütülecektir. Bit 1 = 1 olduğunda – Vqs regülatörü devreye alınacaktır.				

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	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 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

		81	755 **PM PriEnc Offset** Sabit Mıknatıslı Motor Ana Enkoder Sapması Ana geri bildirim 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.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/1023	RW	32-bit Tam Sayı
		82	755 **PM AltEnc Offset** Sabit Mıknatıslı Motor Alternatif Enkoder Sapması Alternatif geri bildirim 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 Auto Tach Loss Switchover (bakınız P635 [Speed Options Ctrl]) sırasında Alternatif Hız Geri Bildirimi kullanıldığında etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/1023	RW	32-bit Tam Sayı
		83	755 **PM OfstTst Cur** Sabit Mıknatıslı Motor Sapma Testi Akımı PM FV modundaki otomatik ayar testlerinden biri olan PM Sapma Testi sırasında motor sınıflandırma akımının biriminde akım komutunun büyüklüğü.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 40.00 0.00/200.00	RW	Reel
		84	755 **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	755 **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	755 **PM CEMF Voltage** Sabit Mıknatıslı Motor Sayacı Elektrik Harekete Geçirme Kuvveti Temel motor hızına normalleştirilen hattan hatta rms değerinde görüntülenen sayaç elektrik harekete geçirme kuvveti (CEMF) voltajı. PM FV modunda otomatik ayarın tamamlanmasından sonra güncellenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC P25 [Motor NP Volts] x 0.0675 0.00/P25 [Motor NP Volts] x 1.5	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Autotune	87	755 **PM IR Voltage** Sabit Mıknatıslı Motor Stator Voltaj Düşmesi Hattan hatta rms değerinde görüntülenen sınıflandırma motor akımındaki PM motorunun stator direnci arasındaki voltaj. PM FV modunda otomatik ayarın tamamlanmasından sonra güncellenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak 0.00/P25 [Motor NP Volts] x 0.25	RW	Reel
		88	755 **PM IXq Voltage** Sabit Mıknatıslı Motor Q-Ekseni Stator Endüktansı Voltaj Düşmesi Sınıflandırma motor akımında ve hattan hatta rms değerinde görüntülenen sınıflandırma motor akımında PM motorunun q ekseni stator endüktansı arasındaki voltaj. Bu parametre PM FV modunda otomatik ayarın tamamlanmasından sonra güncellenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 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 Sınıflandırma motor akımında ve hattan hatta rms değerinde görüntülenen sınıflandırma motor akımında PM motorunun d ekseni stator endüktansı arasındaki voltaj. PM FV modunda otomatik ayarın tamamlanmasından sonra güncellenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC P25 [Motor NP Volts] x 0.0435 0.00/P25 [Motor NP Volts] x 1.5	RW	Reel
		91	755 **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	755 **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	755 **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

Dosya	Grup	No.	İsim 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 0.0/10000.0	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 0.0/10000.0	RW	Reel
		98	**VEncdls FReg Kp** Encodersiz Vektör Frekans Regülatörü Oransal Kazanç Motor kablosuna ve PWM Frekansına bağlı elektrik açısı kompanzasyonunu belirler. P35 [Motor Ctrl Mode] geri bildirim olmadan FV modlarından birine ayarlandığında otomatik ayar sırasında belirlenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz/A 524.0 0.0/100000.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Vektör Regülatörü	99	**VEncdls FReg Ki** Encodersiz Vektör Frekans Regülatörü İntegral Kazanç P35 [Motor Ctrl Mode] geri bildirim 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 bildirimi kullanıldığında etkindir.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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** Akış Regülatörü Devreye Al Akış 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: Opsiyon-lar:	1 = «Enabled» 0 = «Disabled» 1 = «Enabled»	RW	32-bit Tam Sayı
		104	**Flux Reg Ki** Akış Regülatörü İntegral Kazanç Akış regülatörü için integral kazanç.	Varsayılan: Min/Maks:	30.00 0.00/10000.00	RW	Reel
		105	**Flux Reg Kp** Akış Regülatörü Oransal Kazanç Akış regülatörü için oransal kazanç.	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.00/10000.00	RW	Reel
		106	**Trq Adapt Speed** Tork Uyarlama Hızı Adaptif tork kontrol regülatörlerinin motor isim plakası 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: Opsiyon-lar:	1 = «Enabled» 0 = «Disabled» 1 = «Enabled»	RW	32-bit Tam Sayı
		108	**Phase Delay Comp** Faz Gecikme Kompanzasyonu Akım geri bildirimi için örnek gecikme kompanzasyonu kazancını ayarlamakta kullanılır. Kazanç kompanzasyonu örnek zamanına ölçeklendirilir (örneğin, +1.0, pozitif 1 örnek zamanının kompanzasyonu olacaktır).	Birimler: 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: Opsiyon-lar:	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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
MOTOR KONTROLÜ	Vektör Regülatörü	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. Sadece motor kontrol modu flux vector endüksiyon (P35 [Motor Ctrl Mode] = 3 «Induction FV») için etkindir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.05 0.00/1.00	RW	Reel
		113	**SFAdapt SlewLmt** Kayma ve Akış Uyarlama Değişim Limiti Motor hızı P106'da [Trq Adapt Speed] ayarlanan seviyeye ulaştıktan sonra regülatörler açılmadan önce kayma, akış ve tork regülatörlerinin yaklaşmasına izin verilen süre.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/60.00	RW	Reel
		114	**SFAdapt SlewRate** Kayma ve Akış Uyarlama Değişim Hızı Regülatörler devreye alınmadan önce kayma ve akış regülatörlerinin yaklaşabileceği oran.	Varsayılan: Min/Maks:	0.005000 0.000010/1.000000	RW	Reel
		115	**SFAdapt CnvrgLvl** Kayma ve Akış Uyarlama Yaklaşma Seviyesi Yakınlaşmayı gösteren kayma ve akış regülatörü hata seviyesi.	Varsayılan: Min/Maks:	0.010000 0.000010/1.000000	RW	Reel
		116	**SFAdapt CnvrgLmt** Kayma ve Akış Uyarlama Yaklaşma Limiti Hata P115'de [SFAdapt CnvrgLvl] ayarlanan seviyenin altına düştükten sonra uyarlama regülatörleri devreye alınmadan önce yaklaşma süresi.	Varsayılan: Min/Maks:	0.500 0.000/5.000	RW	Reel

Sürücü Geri Bildirim ve I/O Dosyası

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Geri Bildirim	125	**Pri Vel Fdbk Sel** Ana Hız Geri Bildirim Seç Bir Auto Tach Loss Switchover kullanılmadan sürücü 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 bildirim 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 bildirimi, 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 bildirimi 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 bildirim modülünden elde edilen veriler motor hızı geri bildirimini belirlemek için kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	137 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Geri Bildirim	126	**Pri Vel FdbkFltr** Ana Hız Geri Bildirim Filtre P125 [Pri Vel Fdbk Sel] tarafından seçilen motor hızı geri bildirim kaynağına uygulanan bir filtre ayarını ayarlar. Bu filtrenin amacı geri bildirim sinyalindeki parazit seviyesini azaltmaktır. 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 bildirim 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 bildirim filtre ayarından bağımsızdır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 Bildirimi Ana Hız Geri Bildirimi 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 Bildirimi, sürücü Auto Tach Loss 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 Oku-nur	Reel
		128	**Alt Vel Fdbk Sel** Alternatif Hız Geri Bildirim Seç Bir Auto Tach Loss Switchover ile sürücü çalışırken kullanılacak olan P3 [Mtr Vel Fdbk] ve P131 [Active Vel Fdbk] kaynağını seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	137 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		129	**Alt Vel FdbkFltr** Alternatif Hız Geri Bildirim Filtre P128 [Alt Vel Fdbk Sel] tarafından seçilen motor hızı geri bildirim kaynağına uygulanan bir filtre ayarını ayarlar. Bu filtrenin amacı geri bildirim sinyalindeki parazit seviyesini azaltmaktır. Filtre ayarlaması ve çalışması P126'ya [Pri Vel FdbkFltr] benzerdir.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 Bildirimi Alternatif Hız Geri Bildirimi 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 Bildirimi, sürücü bir Auto Tach Loss 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 Oku-nur	Reel
		131	**Active Vel Fdbk** Etkin Hız Geri Bildirimi Flux Vector kontrolü hız regülatörü tarafından kullanılan etkin motor hızı geri bildirim değeri. Kullanımda olan bu değer Ana/Alternatif geri bildirim seçiminin sonucudur. Sürücü bir Auto Tach Loss Switchover olmadan çalıştığında, P127 [Pri Vel Feedback] seçilir. Sürücü bir Auto Tach Loss Switchover çalıştığında, P130 [Alt Vel Feedback] seçilecektir. Auto Tach Switchover gerçekleştiğinde Durum Biti 5 «FdbkLoss SwO» P936'da [Drive Status 2] ayarlanacaktır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 –/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 –/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Oku-nur	Reel
		132	**Aux Vel Fdbk Sel** Yardımcı Hız Geri Bildirimi Seç Sürücünün P134 [Aux Vel Feedback] kaynağını seçer. Mümkün olan seçimler P125 [Pri Vel Fdbk Sel] için olanlar ile aynıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	137 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Geri Bildirim	133	**Aux Vel FdbkFltr** Yardımcı Hız Geri Bildirim Filtre P132 [Aux Vel Fdbk Sel] tarafından seçilen P134'e [Aux Vel Feedback] uygulanan bir filtre ayarını değiştirir. Bu filtrenin amacı geri bildirim sinyalinde bulunan parazit seviyesini azaltmaktır. Filtre ayarlaması ve çalışması P126'ya [Pri Vel FdbkFltr] benzerdir.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 Bildirimi Yardımcı Hız Geri Bildirimi 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 Oku-nur	Reel
		135	**Mtr Psn Fdbk Sel** Motor Pozisyonu Geri Bildirim Seç P847 [Psn Fdbk] kaynağını seçer. Mümkün olan seçimler aşağıdadır: Port 0 – Simulator Fdbk ve bir geri bildirim modülü içeren herhangi bir Port (örneğin, Enkoder). Açık Döngülü Geri Bildirim Pozisyon Geri Bildirim kaynağı olarak mevcut değildir. Varsayılan ayar P138'dir [Simulator Fdbk]. Bu pozisyon geri bildiriminin P690 [Limited Trq Ref] ve P76 [Total Inertia] baz alınarak hesaplandığı bir test modudur. Pozisyon kontrolü kullanıldığında, geçerli bir pozisyon geri bildirim kaynağı seçilmelidir.	Varsayılan: Min/Maks:	138 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		136	755 **Load Psn FdbkSel** Yük Pozisyonu Geri Bildirim Seç Pozisyon kontrolü için bir pozisyon yük geri bildirim kaynağı seçer. Pozisyon yük geri bildirimi P847 [Psn Fdbk] seçilen pozisyon geri bildirim değerini gösterir. Değer, pozisyon regülatörü entegrasyon kanalı için ana geri bildirimi oluşturur.	Varsayılan: Min/Maks:	137 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		137	**Open Loop Fdbk** Açık Döngülü Geri Bildirim Hız Geri Bildirimi Seçim parametrelerinden biri için mevcut olan hesaplanan motor geri bildirim kaynağı – P125 [Pri Vel Fdbk Sel], P128 [Alt Vel Fdbk Sel] ve P132 [Aux Vel Fdbk Sel]. Açık Döngülü Geri Bildirim Pozisyon Geri Bildirim kaynağı olarak mevcut değildir. Açık Döngülü Geri Bildirim'in parametre değeri P141 [Virtual Enc EPR] tarafından belirlenen şekilde enkoder sayım birimine sahiptir. Açık Döngülü geri bildirim, P1 [Output Frequency] ve P5 [Torque Cur Fdbk] baz alınarak hesaplanır, P621 [Slip RPM @ FLA] kullanılarak ayarlanır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 –2147483648/2147483647	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		138	**Simulator Fdbk** Simulator Geri Bildirimi Simulator Geri Bildirimi hesaplanan bir motor geri bildirim kaynağıdır. P35 [Motor Ctrl Mode] içerisinde seçilen herhangi bir Flux Vector kontrol modu ile çalışılırken kullanılabilir. Simulator Geri Bildirimi herhangi bir Hız Geri Bildirimi Seçim parametresi ile kullanılabilir: P125 [Pri Vel Fdbk Sel], P128 [Alt Vel Fdbk Sel] ve P132 [Aux Vel Fdbk Sel]. Simulator Geri Bildirimi P135 [Mtr Psn Fdbk Sel] tarafından seçilen şekilde bir Pozisyon geri bildirim kaynağı olarak da kullanılabilir. Simulator Geri Bildiriminin parametre değeri P141 [Virtual Enc EPR] tarafından belirlenen şekilde enkoder sayım birimine sahiptir. Simülator hız geri bildirimi 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: Opsiyon-lar:	0 –2147483648/2147483647	Sadece Oku-nur	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 Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Geri Bildirim	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: Opsiyon-lar:	0 –2147483648/2147483647	Sadece Oku-nur	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 –/+32767	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Diji 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. «Run Level» (1) – Ayrı bir «Stop» komutu verilmedikçe, kendi başına seviye (artan edge (kenar) gerekmez) sürücünün çalışıp çalışmayacağını belirler.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		156	**DI Clear Fault** Dijital Giriş Hata Silme Hataları silmek için dijital bir giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	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 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		158	**DI Stop** Dijital Giriş Durdur Bir durdurma komutu oluşturmak için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	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 0/159999.15	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.

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Dij Gir Fonksiyonları	160	**DI Coast Stop** Dijital Giriş Serbest Duruş Serbest duruş gerçekleştirmek için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	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 0/159999.15	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 0/159999.15	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 0/159999.15	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 0/159999.15	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 0/159999.15	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 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		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.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		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.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		169	**DI Jog 2** Dijital Giriş Jog 2 P557 [Jog Speed 2] hızında sürücüyü jog durumunda çalıştırmak için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		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.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		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.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		172	**DI Manual Ctrl** Dijital Giriş Manuel Kontrol Manuel kontrol komutu vermek için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Dij Gir Fonksiyonları	173 174 175	**DI Speed Sel 0** **DI Speed Sel 1** **DI Speed Sel 2** Dijital Giriş Hız Seçimi 0, 1, 2 Aşağıdaki şekilde hız referansları arasında seçim yapmak için kullanılan dijital girişleri atar:	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		177	**DI MOP Inc** Dijital Giriş Motor ile Çalıştırılan Potansiyometre Artışı MOP hız referansını artırmak için kullanılan dijital bir giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		178	**DI MOP Dec** Dijital Giriş Motor ile Çalıştırılan Potansiyometre Azaltması MOP hız referansını azaltmak için kullanılan dijital bir giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		179	**DI Accel 2** Dijital Giriş Hızlanma 2 P536'yı [Accel Time 2] aktifleştirmek için bir dijital giriş atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	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 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		181 182	**DI SpTqPs Sel 0** **DI SpTqPs Sel 1** Dijital Giriş Hız Tork Pozisyon Seçimi 0, 1 Hız, tork ve pozisyon modları arasında seçim yapmak için kullanılan dijital girişleri atar.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	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 0/159999.15	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 0/159999.15	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 0/159999.15	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 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		189	**DI Precharge** Dijital Giriş Ön Şarj Sürücüyü ön şarja zorlamak için kullanılan bir dijital giriş atar (normalde sadece ortak bara uygulamalarında kullanılır).	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	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 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Dij Gir Fonksiyonları	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 0/159999.15	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 0/159999.15	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 0/159999.15	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 0/159999.15	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 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		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 bir «Fast Stop» (Hızlı Duruş) komutunun yürütülmesidir. Bu durumda sürücü durduktan sonra, sadece ters yönde yeniden başlatılabilecektir. Bu fonksiyon genellikle sürücünün durması gereken noktaya yakın bir limit şalteri ile kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	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 hız referansının geçersiz kılınması ve Ön Ayar Hızı 1'e yavaşlamaktır. Bu fonksiyon genellikle bir limit şalteri ile kullanılır ve Uç Limite ulaşmadan önce bir yavaşlama işlemi başlatır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	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 bir «Fast Stop» (Hızlı Duruş) komutunun yürütülmesidir. Bu durumda sürücü durduktan sonra, sadece ters yönde yeniden başlatılabilecektir. Bu fonksiyon genellikle sürücünün durması gereken noktaya yakın bir limit şalteri ile kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		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 hız referansının geçersiz kılınması ve Ön Ayar Hızı 1'e yavaşlamaktır. Bu fonksiyon genellikle bir limit şalteri ile kullanılır ve Uç Limite ulaşmadan önce bir yavaşlama işlemi başlatır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		200	**DI PHdwr OvrTrvl** Dijital Giriş Pozitif Donanım Fazla Hareket Pozitif bir Donanım Fazla Hareketi tetiklemek için kullanılan bir dijital giriş atar. Sonuçta ortaya çıkan işlem hemen hata verilmesi ve sıfır tork üretilmesidir. Bu durumda sürücü durduktan sonra hatanın sıfırlanması gereklidir ve sürücü sadece ters yönde yeniden başlatılabilir. Bu fonksiyon genellikle, fazla bir hareket durumunda makinenin hasar görmesini engellemek amacıyla bir güvenlik limiti oluşturmak için «Uç Limit»ten ileride bir limit şalteri ile kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		201	**DI NHdwr OvrTrvl** Dijital Giriş Negatif Donanım Fazla Hareket Negatif bir Donanım Fazla Hareketi tetiklemek için kullanılan bir dijital giriş atar. Sonuçta ortaya çıkan işlem hemen hata verilmesi ve sıfır tork üretilmesidir. Bu durumda sürücü durduktan sonra hatanın sıfırlanması gereklidir ve sürücü sadece ters yönde yeniden başlatılabilir. Bu fonksiyon genellikle, fazla bir hareket durumunda makinenin hasar görmesini engellemek amacıyla bir güvenlik limiti oluşturmak için «Uç Limit»ten ileride bir limit şalteri ile kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Dijital Girişler	220	**Digital In Sts** Dijital Giriş Durumu Ana kontrol kartı üzerinde bulunan (Port 0) dijital giriş(ler)in durumu.			
		222	753 **Dig In Fltr Mask** Dijital Giriş Filtresi Maske Seçilen dijital girişi filtreler. **Önemli:** Sadece PowerFlex 753 ana kontrol kartı ile kullanılır.			
		223	753 **Dig In Filt** Dijital Giriş Filtresi Dijital girişlerdeki filtreleme miktarını ayarlar. **Önemli:** Sadece PowerFlex 753 ana kontrol kartı ile kullanılır.	Birimler: mS Varsayılan: 4 Min/Maks: 2/10	RW	Reel

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Digital In 2 (1)	Digital In 1 (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

(1) Sadece 755 sürücüler.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Input 2 (Giriş 2)	Input 1 (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

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Dijital Çıkışlar	225	753 **Dig Out Sts** Dijital Çıkış Durumu Dijital çıkışların durumu.			
		226	753 **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	Rezerve	Trans Out 0	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

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
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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Dijital Çıkışlar	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. 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 Bit: 15 14 13 12 11 10 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0 0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru				
		230	753 **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).	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		231	753 **RO0 Level Sel** Röle Çıkışı 0 Seviye Seç Karşılaştırma yapılacak olan seviye kaynağını seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		232	753 **RO0 Level** Röle Çıkışı 0 Seviye Seviye karşılaştırma değerini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 –/+1000000.0	RW	Reel
		233	753 **RO0 Lvl CmpSts** Röle Çıkışı 0 Seviye Kompanzasyon Durumu Seviye karşılaştırma durumu ve bir röle veya transistör çıkışı için olası kaynak. Çıkışa enerji vermek amacıyla Röle Çıkışı X Seç veya Transistör Çıkışı X 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, Rezerve, Rezerve, 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				
		234	753 **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. 0.00 0.00/600.00	RW	Reel
		235	753 **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. 0.00 0.00/600.00	RW	Reel
		240	753 **TO0 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: Min/Maks:	0 0/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		241	753 **TO0 Level Sel** Transistör Çıkışı 0 Seviye Seç Karşılaştırma yapılacak olan seviye kaynağını seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		242	753 **TO0 Level** Transistör Çıkışı 0 Seviye Seviye karşılaştırma değerini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 –/+1000000.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Dijital Çıkışlar	243	**753 TO0 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.				
		244	**753 TO0 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: Min/Maks:	0 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		245	**753 TO0 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: Min/Maks:	0.0 –/+1000000.0	RW	Reel

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Motor PTC	250	**753 PTC Cfg** Pozitif Sıcaklık Katsayısı Yapılandırma PTC'nin uygun olmadığı durumlarda yapılacak işlemi ayarlar. «Ignore» (0) – Bir işlem yapılmaz «Alarm» (1) – Alarm verilir «Flt Minor» (2) – Devreye alınırsa Önemsiz Hata oluşur, aksi takdirde Serbest Duruş hatası «FltCoastStop» (3) – Serbest Duruş hatası oluşur «Flt RampStop» (4) – Ani Duruş hatası oluşur «Flt CL Stop» (5) – Akım Limiti Duruş hatası oluşur	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 Status** 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 Uygundur
Bit 1 «PTC Short» – PTC Kısa Devre
Bit 2 «Over Temp» – PTC aşırı sıcaklık göstermektedir

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM 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.				
		256	753 **Anlg In Sqrt** Analog Giriş Kare Kök Her giriş için kare kök fonksiyonunu devreye alır/devreden çıkarır.				
		257	753 **Anlg In Loss Sts** Analog Giriş Kayıp Durumu Analog giriş kaybı durumu.				
		260	753 **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 Oku-nur	Reel
		261	753 **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
		262	753 **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

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 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

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 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

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 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Analog Girişler	263	753 **Anlg In0 LssActn** Analog Giriş 0 Kayıp İşlemi Analog bir sinyal kaybı tespit edildiğinde yapılacak olan sürücü işlemini seçer. Sinyal kaybı 1V veya 2 mA altında bir analog sinyal olarak tanımlanır. Giriş sinyali seviyesi 1.5V veya 3 mA üzerindeyse veya eşitse sinyal kaybı olayı sona erer ve normal çalışma devam eder. «Ignore» (0) – Bir işlem yapılmaz «Alarm» (1) – Alarm verilir «Flt Minor» (2) – Devreye alınırsa Önemsiz Hata oluşur, aksi takdirde Serbest Duruş hatası «FltCoastStop» (3) – Serbest Duruş hatası oluşur «Flt RampStop» (4) – Ani Duruş hatası oluşur «Flt CL Stop» (5) – Akım Limiti Duruş hatası oluşur «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: Opsiyon-lar:	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
		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 Oku-nur	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.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Analog Çıkışlar	270	753 **Anlg Out Type** Analog Çıkış Tipi Her analog çıkış için analog çıkış modunu seçer.			

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Analog Çık 0
Varsayı-lan	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

		271	753 **Anlg Out Abs** Analog Çıkış Mutlak Analog çıkışı çalıştırmadan için ölçekleme yapmadan önce parametrenin işaretli değerinin mi mutlak değerinin mi kullanılacağını seçer.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Analog Çık 0
Varsayı-lan	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

		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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Analog Çıkışlar	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:	VAC 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 Oku-nur	Reel
		278	753 **Anlg Out0 DataHi** Analog Çıkış 0 Veri Üst Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için üst değeri ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1 –/+214748000	RW	Reel
		279	753 **Anlg Out0 DataLo** Analog Çıkış 0 Veri Alt Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için alt değeri ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1 –/+214748000	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 Output 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 Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Röle Çıkışı Önleyici Bakım	285	753 **RO PredMaint Sts** Röle Çıkışı Önleyici Bakım Durumu Röle 0 önleyici bakım durumu.				
		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: Opsiyon-lar:	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 Oku-nur	32-bit Tam Sayı

Opsi-yonlar	Master	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Relay Out 0
Varsayı-lan	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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
GERİ BİLDİRİM ve I/O	Röle Çıkışı Önleyici Bakım	289	753 **RO0 ElapsedLife** Röle Çıkışı 0 Geçen Ömür Sıfırlanamaz, rölenin biriken toplam çevrim sayısı.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Cycl 0 0/2147483647	Sadece Oku-nur	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 Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		291	753 **RO0 LifeEvntLvl** Röle Çıkışı 0 Ömür Olay 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 Olay İşlemi Röle ömür çevrimlerinin yüzdesine ulaşıldığında yapılacak olan işlemi ayarlar. «Ignore» (0) – Bir işlem yapılmaz «Alarm» (1) – Alarm verilir «Flt Minor» (2) – Devreye alınırsa Önemsiz Hata oluşur, aksi takdirde Serbest Duruş hatası «FltCoastStop» (3) – Serbest Duruş hatası oluşur «Flt RampStop» (4) – Ani Duruş hatası oluşur «Flt CL Stop» (5) – Akım Limiti Duruş hatası oluşur	Varsayılan: Opsiyon-lar:	1 = «Alarm» 0 = «Ignore» 1 = «Alarm» 2 = «Flt Minor» 3 = «FltCoastStop» 4 = «Flt RampStop» 5 = «Flt CL Stop»	RW	32-bit Tam Sayı

Sürücü Yap Dosyası

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Tercihler	300	**Speed Units** Speed Units Hızla ilgili tüm parametrelerde kullanılacak olan birimleri seçer. 0 ve 1 opsiyonları diğer parametre değerlerini çevirmez (örn. 60 Hz referans 60 dev/dak olur). 2 ve 3 opsiyonları diğer parametre değerlerini otomatik olarak çevirir (örn. 60 Hz referans, motor isim plakasındaki ayarlara göre 1800 dev/dak olur). Bu parametre sadece Varsayılan Ayarlara Dön (Set Defaults) «All» (önerilmez) yürütüldüğünde sıfırlanır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	Mevcut Seçim 0 = «Hz» 1 = «RPM»	RW	32-bit Tam Sayı
		301	**Access Level** Access Level 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 gereklidir. «Expert» (2) – Normal de önerilmez (listeyi çok uzun hale getirir) ve çok nadir ihtiyaç duyulan parametreleri de 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: Opsiyon-lar:	Mevcut Seçim 0 = «Basic» 1 = «Advanced» 2 = «Expert»	RW	32-bit Tam Sayı
		302	**Language** Language Gösterim dilini seçer. Bu parametre sadece Varsayılan Ayarlara Dön (Set Defaults) «All» (önerilmez) yürütüldüğünde sıfırlanır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Not Used» 0 = «Not Used» 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» 10 = «Korean» (Korece)	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Kontrol Yap	305	**Voltage Class** Voltage Class Sürücünün çalışması için voltaj sınıfını seçer (örn. 400/480V sürücüler için «Low Voltage» = 400V, «High Voltage» = 480V). Bu ayar sürücünün sistem içerisinde nasıl bir nod olarak var olacağını (örn. 400V veya 480V) ve aynı zamanda sürücünün akım sınıflandırmasını etkiler (Amper Sınıflandırması). Bu parametre sadece Varsayılan Ayarlara Dön (Set Defaults) «All» (önerilmez) yürütüldüğünde (orijinal fabrika ayarlarına) sıfırlanır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = Fabrika Ayarı Baz Alınarak 0 = «Low Voltage» 1 = «High Voltage»	RW	32-bit Tam Sayı
		306	**Duty Rating** Duty Rating Sürücünün sürekli ve aşırı yük kapasitesini seçer. «Normal Duty» en yüksek sürekli sınıflandırmayı sağlar, ancak daha düşük aşırı yük sınıflandırmasına sahiptir (%110 60 sn, %150 3 sn). «Heavy Duty» en düşük sürekli sınıflandırmayı sağlar, ancak daha yüksek aşırı yük sınıflandırmasına sahiptir (%150 60 sn., %180 3 sn.). Bu parametre sadece Varsayılan Ayarlara Dön (Set Defaults) «All» (önerilmez) yürütüldüğünde sıfırlanır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Normal Duty» 0 = «Normal Duty» 1 = «Heavy Duty»	RW	32-bit Tam Sayı
		308	**Direction Mode** Direction Mode Yönü değiştirmek için yöntemi seçer. Mod — Yön Değişimi Unipolar — Drive Logic Bipolar — Referans İşareti Rev Disable — Değiştirilemez	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Kontrol Yap	309 310 311 312	**SpdTrqPsn Mode A** **SpdTrqPsn Mode B** **SpdTrqPsn Mode C** **SpdTrqPsn Mode D** Hız Tork Pozisyon Modu A Sadece P35 [Motor Ctrl Mode] içerisinde 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 ç 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 bobin sarma uygulamaları tarafından kullanılan özel bir moddur. Sürücü genek 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 bobin sarma 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.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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»	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	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: Opsiyon-lar:	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»	Sadece Oku-nur	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: Opsiyon-lar:	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: Opsiyon-lar:	3 = «FltCoastStop» 3 = «FltCoastStop» 4 = «Flt RampStop» 5 = «Flt CL Stop»	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Auto Manual Ctrl	324	**Logic Mask** Logic Mask Mantık komutunu kontrol etmek için portları devreye alır/devreden çıkarır (başlatma ve yön gibi).			

Opsi-yonlar	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
Varsayı-lan	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 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Auto Manual Ctrl	325	**Auto Mask** Otomatik Maske Otomatik moddayken mantık komutunu kontrol etmek için portları devreye alır/devreden çıkarır (başlatma ve yön gibi).			
		326	**Manual Cmd Mask** Manuel Komutu Maske Manuel moddayken mantık komutunu kontrol etmek için portları devreye alır/devreden çıkarır (başlatma ve yön gibi).			
		327	**Manual Ref Mask** Manuel Referans Maske Manuel Moddayken hız referansını kontrol etmek için portları devreye alır/devreden çıkarır. Eğer bu parametre içerisindeki ilgili bit ayarlanmışsa, bir port manuel bir komut verdiğinde, referans komut veren porta (veya P328 [Alt Man Ref Sel] tarafından seçilen alternatif porta) yönlendirilir.			
		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
		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: Hz dev/dak Varsayılan: P520 Min/Maks: 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: Hz dev/dak Varsayılan: 0 Min/Maks: P521/P520	RW	Reel
		331	**Manual Preload** Manual Preload HIM'e (Operatör Arayüzü) manuel kontrol verildiğinde «Auto» hız referansının bir HIM içerisine otomatik yüklenmesini devreye alır/devreden çıkarır.			

325 Auto Mask

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	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 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

326 Manual Cmd Mask

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	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 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

327 Manual Ref Mask

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 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

331 Manual Preload

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 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Sürücü Hafızası	336	**Reset Meters** Reset Meters Seçilen ölçümleri sıfırlar. Değer otomatik olarak 0'a dönecektir.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Ready» 0 = «Ready» 1 = «MWH ve kWh» 2 = «Elapsed Time» (Geçen Süre)	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Başlatma Özellikleri	345	**Start At PowerUp** Enerji Vermede Başlat Bir Başlat veya Çalıştır komutu vermek için bir özellik devreye alır/ devreden çıkarır ve sürücü gücü geri geldiğinde komut verilen hızda çalışmaya otomatik olarak devam eder. Çalıştır ve Başlat için yapılandırılmış bir dijital giriş ve geçerli bir başlatma kontağı gereklidir.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Disabled» 0 = «Disabled» 1 = «Enabled»	RW	32-bit Tam Sayı
		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
		347	**Auto Retry Fault** Otomatik Yeniden Deneme Hatası Retries Exhausted (Yeniden Deneme Bitti) hata işlemini devreye alır.				
		348	**Auto Rstrt Tries** Otomatik Yeniden Başlatma Denemeleri Sürücünün bir hata vereceği ve yeniden başlatma deneyeceği maksimum sayıyı belirler.	Varsayılan: Min/Maks:	0 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.

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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Başlatma Özellikleri	350	**Sleep Wake Mode** Sleep Wake Mode 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: Opsiyon-lar:	0 = «Disabled» 0 = «Disabled» 1 = «Direct» 2 = «Invert» (7)	RW	32-bit Tam Sayı
		351	**SleepWake RefSel** Uyu Uyan Referans Seç Uyuma-Uyanma fonksiyonunu kontrol eden girişin kaynağını seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	0 (Disabled) 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		352	**Sleep Level** Sleep Level Sürücüyü durduracak olan analog giriş seviyesini tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC, P351 = 0 (Disabled) VAC veya mA, P351 = 0 Değil (Port X Cihaz Bağlantı Teli Ayarı) 5.00 VAC (P351 = 0) 5.00 VAC/0.00 mA (Port X Cihaz Bağlantı Teli Ayarı) 0.00/10.00 VAC 0.00/20.00 mA	RW	Reel
		353	**Sleep Time** Sleep Time Bir Durdur komutu verilmeden önce 352 [Sleep Level] seviyesinde ve altında olan zaman miktarını tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/1000.00	RW	Reel

DİKKAT: Uyku/Uyanma fonksiyonunun aktive edimesi 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.

Giriş	Enerji Verme Sonrası	Sürücü Hatası Sonrası		Dur Komutu Sonrası
		Stop-CF, HIM veya TB ile durdurma	*Hataları Silme (TB) ile Sıfırlama*	*HIM veya TB*
Stop	Durdur Kapalı Uyku Modundan Çıkma Sinyali Yeni Başlat veya Çalıştır Komutu. (4)	Durdur Kapalı Uyku Modundan Çıkma Sinyali Yeni Başlat veya Çalıştır Komutu. (4)	Durdur Kapalı Uyku Modundan Çıkma Sinyali	Durdur Kapalı Direct Modu Analog Sin. > Uyku Seviyesi (6) Invert Modu Analog Sig. < Uyku Seviyesi (6) Yeni Başlat veya Çalıştır Komutu. (4)
Devreye Al	Devreye Alma Kapalı Uyku Modundan Çıkma Sinyali (4)	Devreye Alma Kapalı Uyku Modundan Çıkma Sinyali Yeni Başlat veya Çalıştır Komutu. (4)	Devreye Alma Kapalı Uyku Modundan Çıkma Sinyali	Devreye Alma Kapalı Direct Modu Analog Sin. > Uyku Seviyesi (6) Invert Modu Analog Sig. < Uyku Seviyesi (6) Yeni Başlat veya Çalıştır Komutu. (4)
Çalıştır İleri Çalıştır Geri Çalıştır	Çalıştır Kapalı Uyku Modundan Çıkma Sinyali	Yeni Çalıştır Komutu. (5) Uyku Modundan Çıkma Sinyali	Çalıştır Kapalı Uyku Modundan Çıkma Sinyali	Yeni Çalıştır Komutu. (5) Uyku Modundan Çıkma Sinyali

(1) Güç geri geldiğinde, eğer yukarıdaki koşulların biri veya birkaçı mevcutsa yeniden başlatma gerçekleştirilecektir.
(2) Eğer [Sleep-Wake Mode] «enabled» durumuna alındığında yukarıdaki koşulların tümü mevcutsa sürücü başlatılacaktır.
(3) Etkin hız referansı. Uyku/Uyanma fonksiyonu ve hız referansı aynı girişe atanabilir.
(4) Komut HIM, TB veya ağ tarafından verilmelidir.
(5) Çalıştır Komutu verilmelidir.
(6) Sinyalin uyanma seviyesinden yüksek olması gerekmez.
(7) Invert fonksiyonu için I/O modülündeki P53/63'e [Anlg InX LssActn] bakınız.

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Başlatma Özellikleri	354	**Wake Level** Wake Level Sürücüyü başlatacak olan analog giriş seviyesini tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC, P351 = 0 (Disabled) VAC veya mA, P351 = 0 Değil (Port X Cihaz Bağlantı Teli Ayarı) 6.00 VAC (P351 = 0) 6.00 VAC/12.00 mA (Port X Cihaz Bağlantı Teli Ayarı) 0.00/10.00 VAC 0.00/20.00 mA	RW	Reel
		355	**Wake Time** Wake Time Bir Başlat komutu verilmeden önce 354 [Wake Level] seviyesinde ve üzerinde olan zaman miktarını tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/1000.0	RW	Reel
		356	**FlyingStart Mode** Hızlı Başlatma Modu Bir başlatma komutu verildiğinde mevcut devirde dönen bir motora bağlantı yapan fonksiyonu devreye alır/devreden çıkarır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = «Disabled» 0 = «Disabled» 1 = «Enhanced» (Gelişmiş) 2 = «Sweep» (Al)	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 Başlat Hız Regülatörü İntegral Kazancı 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
		361	**FS Excitation Ki** Hızlı Başlat Tetikleme İntegral Kazancı P356 [FlyingStart Mode] = 1 «Enhanced»: Akım regülatöründe yeniden bağlanma fonksiyonu tarafından ihtiyaç tespit edildiğinde tetikleme 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 Tetikleme Oransal Kazancı P356 [FlyingStart Mode] = 1 «Enhanced»: Akım regülatöründe yeniden bağlanma fonksiyonu tarafından ihtiyaç tespit edildiğinde tetikleme 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Başlatma Özellikleri	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:	Sn. 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	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. «Coast» (0) – Güç motordan kaldırılır, motor sıfır hıza yavaşlar. «Ramp» (1) – Yavaşlama hızında sıfır hıza yavaşlar. «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). «DCBrkAutoOff» (4) – Sıfır hıza ulaşılana veya DC fren zamanına ulaşılana kadar (hangisi daha kısaysa) DC frenleme uygulanır. «Current Lmt» (5) – Sıfır hıza gelene kadar uygulanan maks tork/akım «Fast Brake» (6) – Temel hız üzerinde maksimum frenleme performansı için yüksek kayma frenlemesi.	Varsayılan Opsiyon-lar:	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
		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. Dinamik Frenleme Modülü Ayarı Eğer bir dinamik frenleme modülü direnci sürücüye bağlanmışsa, bu parametrelerin her ikisi de 2, 3 veya 4 opsiyonuna ayarlanmalıdır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 C.1 sayfa C-2'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: Opsiyon-lar:	0 = «Bus Memory» 0 = «Bus Memory» 1 = «BusReg Level»	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Frenleme Özellikleri	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 < 252V DC: 375 P20 = 252…503V DC: 750 P20 = 504…629V DC: 937 P20 > 629V DC: 1076 P20 < 252V DC: 375/389 P20 = 252…503V DC: 750/779 P20 = 504…629V DC: 937/974 P20 > 629V DC: 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** Bus 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** Bus 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
		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: Opsiyon- lar:	0 = «Internal» 0 = «Internal» 1 = «External»	RW	32-bit Tam Sayı
			DİKKAT: Eğer sürücüye monte edilmiş bir (dahili) direnç bulunuyorsa ve bu parametre «External» 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 C.1 sayfa C-2'de gösterilen (veya eşdeğer) bir koruma bir devresi tedarik edilmelidir.				
		383	**DB Ext Ohms** Dinamik Frenleme Modülü Harici Ohm Dinamik frenleme modülünden elde edilebilecek olan maksimum negatif torku hesaplar ve harici direnç dinamik frenleme modülü koruması için kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Ohm Sürücü Sınıflandırması Baz Alınarak Dahili/10000	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 «External»). 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Frenleme Özellikleri	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 «External»). 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. **Önemli:** Eğer müşteri tarafından sağlanan koruma sürücünün hesaplanan direnç termal koruması yerine kullanılacaksa, [DB ExtPulse Watts] parametresini maksimum değere ayarlayın.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Watt 2000.00 1.00/100000000.00	RW	Reel
		388	**Flux Braking En** Akış Frenleme Devreye Al Akış frenleme etkin olduğunda 1 değerini etkin olmadığında 0 değerini gösterir.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Disabled» 0 = «Disabled» 1 = «Enabled»	RW	32-bit Tam Sayı
		389	**Flux Braking Lmt** Akış Frenleme Limiti Akış frenlemesi sırasında P25'in [Motor NP Volts] yüzdesi olarak istenen motor voltajı üzerindeki limiti ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 125.00 100.00/250.00	RW	Reel
		390	**Flux Braking Ki** Akış Frenleme İntegral Kazanç Akış frenleme kontrol cihazı integral kazancı.	Varsayılan: Min/Maks:	10000.0 0.0/1000000.0	RW	Reel
		391	**Flux Braking Kp** Akış Frenleme Oransal Kazanç Akış frenleme kontrol cihazı oransal kazancı.	Varsayılan: Min/Maks:	100.0 0.0/1000000.0	RW	Reel
		393	**DC Brake Lvl Sel** DC Fren Seviyesi Seç P394 [DC Brake Level] için kullanılan kaynağa olan bağlantıyı ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	394 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		394	**DC Brake Level** DC Brake Level [Stop Mode x] = 3 «DC Brake» olduğunda motora verilen DC freni akım seviyesini belirler. 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.	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.				
		395	**DC Brake Time** DC Brake Time Motor «verilen» DC fren akımı için süreyi ayarlar. Etkin durdurma modunda, P370/371 [Stop Mode X] = 2 «Ramp to Hold,» bu parametre yok sayılır ve DC frenleme sürekli olarak uygulanır.	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.	Varsayılan: Min/Maks:	10.0 0.0/1000.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
DRIVE CFG	Frenleme Özellikleri	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 modunda P370/371 [Stop Mode X] = 4 «DCBrkAutoOff» 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 modunda P370/371 [Stop Mode X] = 4 «DCBrkAutoOff» 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.	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.	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 Bara voltajı regülasyonu nedeniyle sürücü yavaşlamadığında bir Decel Inhibit durumu için tepkiyi yapılandırır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	3 = «FltCoastStop» 0 = «Ignore» 1 = «Alarm» 2 = «Flt Minor» 3 = «FltCoastStop»	RW	32-bit Tam Sayı

Sürücü Koruma Dosyası

Dosya	Grup	No.	İsim 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.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 Vermeden Motor Aşırı Yük Sürücüye enerji verilmesi sonrasında motor aşırı yük sayacının ilk değeri için kullanılacak olan modu seçer.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 sınıflandırmasının 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	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
		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 0.0/100.00	Sadece Oku-nur	Reel
		419	**Mtr OL Trip Time** Motor Aşırı Yük Koruma 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 Oku-nur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim 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: Opsiyon-lar:	3 = «Both-PWM1rst» 0 = «Disabled» 1 = «Reduce CLmt» 2 = «Reduce PWM» 3 = «Both-PWM1rst»	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: Opsiyon-lar:	422 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		422 423	**Current Limit 1** **Current Limit 2** Akım Limiti 1, 2 P421 [Current Lmt Sel] için kaynak olarak kullanılabilecek sabit değerler.	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 Oku-nur	Reel
		425	**Current Rate Lmt** Akım 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).	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).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 200.00 0.00/800.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Yük Limitleri	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
		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** Jerk Gain 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.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Shear2NoAcc	Shear1NoAcc
Varsayı-lan	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 «Shear1NoAcc» – 0 = Hızlanma sırasında etkin, 1 = Hızlanma sırasında yoksay
Bit 1 «Shear2NoAcc» – 0 = Hızlanma sırasında etkin, 1 = Hızlanma sırasında yoksay

		435 438	**Shear Pin 1 Actn** **Shear Pin 2 Actn** Emniyet Pimi 1 İşlemi Emniyet Pimi 2 İşlemi [Shear Pin X Time] içerisinde ayarlanan süre boyunca çıkış akımı [Shear PinX Level] değerinden büyükse veya buna eşitse yapılacak olan işlemi yapılandırır. Bu iki bağımsız emniyet pimi fonksiyonu «duruş» ve «sıkışma» göstergesine sahip harici aşırı yük eşdeğerlerinde erişmek üzere ayarlanabilir.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 1 Seviye Emniyet Pimi 2 Seviye Emniyet pimi işlemini aktifleştirecek olan akım değerini ayarlar (bakınız [Shear Pin X 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** Shear Pin 1 Time Shear Pin 2 Time Emniyet pimi fonksiyonu ile ilişkilendirilmiş olan süreyi (bakınız [Shear Pin X Actn]).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/30.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Yük Limitleri	441	**Load Loss Action** Load Loss Action P443 [Load Loss Time] içerisinde ayarlanan süre boyunca yük P442 [Load Loss Level] değerinden küçükse veya buna eşitse yapılacak olan işlemi yapılandırır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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** Load Loss Level Yük kaybı fonksiyonunun aktivasyonu ile ilişkili motor isim plakası torkunun (mutlak değer) yüzdesini ayarlar (bakınız P441 [Load Loss Action]).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 200.00 0.00/800.00	RW	Reel
		443	**Load Loss Time** Load Loss Time 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.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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.	Varsayılan: Min/Maks:	200 0/1000	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim 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.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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. Bara voltaj kaybı [Pwr Loss X Level] içerisinde belirlenir ve bara voltajı hafızası P12 [DC Bus Memory] ile karşılaştırılır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 400/480V sürücüde, $0.221 \times 480\text{VAC} \times \sqrt{2} = 150\text{VDC}$	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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Güç Kaybı	456	**PwrLoss RT BusKp** Güç Kaybı Ride Through (Güç Geçişi) Bara Kp Güç kaybı 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 Güç kaybı 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 Güç kaybı 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 0.0/1000000.0	RW	Reel
		459	**PwrLoss RT ACRKi** Güç Kaybı Ride Through (Güç Geçişi) Etkin Akım Regülatörü Ki Güç kaybı 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
		460	**UnderVltg Action** Düşük Voltaj İşlemi Bir düşük voltaj durumunda sürücünün tepkisini yapılandırır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 olayının oluşacağı AC hat voltajı seviyesi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC P20 [Rated Volts] x 0.625 0.00/P20 [Rated Volts] x 1.41	RW	Reel
		462	**InPhase LossActn** Giriş Faz Kaybı İşlemi Eğer bir giriş fazı kaybı tespit edilirse yapılacak olan işlemi seçer.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 Seviye Bir giriş faz kaybı durumunu belirlemek için kullanılan eşik değer seviyesini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	325 10/32767	RW	32-bit Tam Sayı
		464	**DC Bus Mem Reset** Doğru Akım Bara Hafızası Sıfırla Enerji verme sırasında otomatik olarak başlatılan ve normal çalışma sırasında sürekli olarak güncellenen P12 [DC Bus Memory] için manuel güncelleme gerçekleştirir. Manuel bir sıfırlama nadiren gereklidir, ancak giriş gerilimi eğer uzun bir süre boyunca çok yüksekse veya çok düşükse ve sonrasında nominal değere çok hızlı dönüyorsa oluşabilir. 0 değerinden 1 değerine geçiş, sadece sürücü rejenerasyon yapmıyorsa ve dinamik frenleme modülünü ateşlemiyorsa, güncellemeye neden olacaktır. Güncelleme eğer komut sonrasında 30 saniye içerisinde tamamlanmazsa yok sayılacaktır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Disabled» 0 = «Disabled» 1 = «Enabled»	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Topraklama Hatası	466	**Ground Warn Actn** Topraklama Uyarı İşlemi Topraklama akımı olay yapılandırmasını seçer.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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** Topraklama Uyarı Seviyesi Topraklama uyarı alarmının gerçekleşeceği seviyeyi ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Amper 3.0 1.0/5.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Önleyici Bakım	469	**PredMaint Status** Önleyici Bakım Durumu Programlanan event seviyesine göre önleyici bakım için geçen süre durumu. 1 değeri = event etiketi aşılmıştır. Bit 15 master bit = 1, 1 veya daha fazla bit = 1 olduğunda.				
		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:	Derece C 50.00 0.00/50.00	RW	Reel
		471	**PredMaint Rst En** Önleyici Bakım Sıfırlamasını Devreye Al Seçilen geçen ömrü parametresi için [PredMaint Reset]'in bir sıfırlama gerçekleştirmesini sağlar. [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: Opsiyon-lar:	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: Opsiyon-lar:	Mevcut Seçim 0 = «Ready» 1 = «HS Fan Life» 2 = «InFan Life» 3 = «MtrBrng Life» 4 = «MtrLube Hrs» 5 = «MchBrng Life» 6 = «MchLube Hrs»	RW	32-bit Tam Sayı
		488	**HSFan Derate** Soğutucu (Heatsink) 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** Soğutucu (Heatsink) Fan Toplam Ömür Soğutucu (heatsink) 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 0.00/21,474,836.47 (31 bit)	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı

Opsi-yonlar	Master	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Mch Lube	Mch Bearing	Mtr Lube	Mtr Bearing	Internal Fan	Heatsink Fan
Varsayı-lan	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

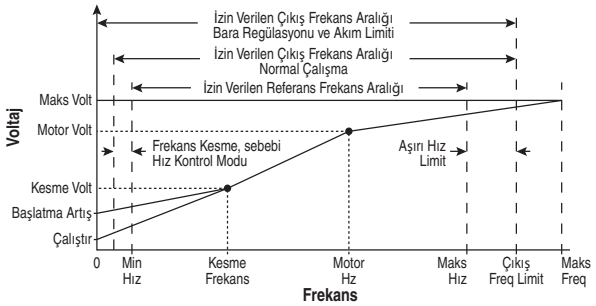
Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Önleyici Bakım	490	**HSFan ElpsdLife** Soğutucu (Heatsink) Fan Geçen Ömür Soğutucu (heatsink) fanı toplam çalışma süresi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21,474,836.47 (31 bit)	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		491	**HSFan RemainLife** Soğutucu (Heatsink) Fan Kalan Ömür Soğutucu (heatsink) 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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 –21,474,836.48/21,474,836.47	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		492	**HSFan EventLevel** Soğutucu (Heatsink) Fan Event Seviyesi Önceden bir alarmın veya hatanın programlanabileceği beklenen toplam soğutucu (heatsink) fan ömrünün yüzdesi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 80.000 0.000/100.000	RW	Reel
		493	**HSFan EventActn** Soğutucu (Heatsink) Fan Event İşlemi P492 [HSFan EventLevel] oluştuğunda veya aşıldığında bir soğutucu (heatsink) fan event'i için verilecek tepkiyi yapılandırır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Ignore» 0 = «Ignore» 1 = «Alarm» 2 = «Flt Minor» 3 = «FltCoastStop» 4 = «Flt RampStop» 5 = «Flt CL Stop»	RW	32-bit Tam Sayı
		494	**HSFan ResetLog** Soğutucu (Heatsink) Fan Sıfırlama Kaydı P490 [HSFan ElpsdLife] parametresinde gerçekleştirilen toplam sıfırlama sayısı	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/255 (işaretsiz 8 bit)	Sadece Oku-nur	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 0.00/21,474,836.47 (31 bit)	Sadece Oku-nur	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).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21,474,836.47 (31 bit)	Sadece Oku-nur	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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 –21,474,836.48/21,474,836.47	Sadece Oku-nur	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.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/255 (işaretsiz 8 bit)	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		502	**MtrBrngTotalLife** Motor Yatağı Toplam Ömür Motor yataklarının ömrü için hesaplanan toplam saat.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21,474,836.47 (31 bit)	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Önleyici Bakım	503	**MtrBrngElpsdLife** Motor Yatağı Geçen Ömür Motor yataklarının toplam çalışma süresi. Saatler, sürücünün sıfır hız dışında çalıştığı tüm zamanlar için toplanır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21,474,836.47 (31 bit)	Sadece Oku-nur	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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 –21,474,836.48/21,474,836.47	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		505	**MtrBrngEventLvl** Motor Yatağı Olay Seviyesi Önceden bir alarmın veya hatanın programlanabileceği beklenen toplam motor yatağı ömrünün yüzdesi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 80.000 0/100.000	RW	Reel
		506	**MtrBrngEventActn** Motor Yatağı Olay İşlemi P505 [MtrBrngEventLvl] oluştuğunda veya aşıldığında bir motor yatağı olayı için verilecek tepkiyi yapılandırır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		508	**MtrLubeElpsdHrs** Motor Yağı Geçen Saat Motor yataklarının en son yağlanmasından sonra geçen toplam saat. Sınırlama olmaksızın sıfırlanabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21,474,836.47	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		509	**MtrLubeEventLvl** Motor Yağı Olay 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 0.000/220000000.000	RW	Reel
		510	**MtrLubeEventActn** Motor Yağı Olay İşlemi P509 [MtrLubeEventLvl] oluştuğunda veya aşıldığında bir motor yatağı yağlama olayı için verilecek tepkiyi yapılandırır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Ignore» 0 = «Ignore» 1 = «Alarm» 2 = «Flt Minor» 3 = «FltCoastStop» 4 = «Flt RampStop» 5 = «Flt CL Stop»	RW	32-bit Tam Sayı
		511	**MchBrngTotalLife** Makine Yatağı Toplam Ömür Makine yataklarının ömrü için hesaplanan toplam saat.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat Mevcut Değer 0/21,474,836.47	RW	32-bit Tam Sayı
		512	**MchBrngElpsdLife** Makine Yatağı Geçen Ömür Makine yataklarının toplam çalışma süresi.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0/21,474,836.47	Sadece Oku-nur	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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 –21,474,836.48/21,474,836.47	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		514	**MchBrngEventLvl** Makine Yatağı Olay 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

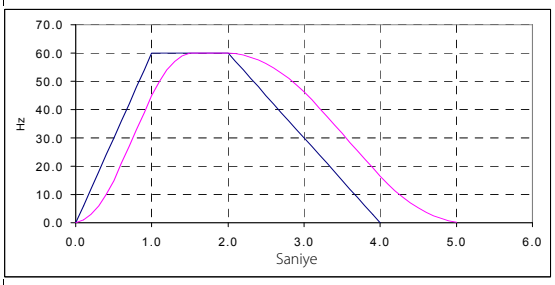
Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
KORUMA	Önleyici Bakım	515	**MtrBrngEventActn** Makine Yatağı Olay İşlemi P518 [MchBrngEventLvl] oluştuğunda veya aşıldığında bir makine yatağı olayı için verilecek tepkiyi yapılandırır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Ignore» 0 = «Ignore» 1 = «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 Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		517	**MchLubeElpsdHrs** Makine Yağı Geçen Saat Makine yataklarının en son yağlanmasından sonra geçen toplam saat. Sınırlama olmaksızın sıfırlanabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Saat 0.00 0.00/21,474,836.47.00	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		518	**MchLube EventLvl** Makine Yağı Olay 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 0.000/220000000.000	RW	Reel
		519	**MchLubeEventActn** Makine Yağı Olay İşlemi P518 [MchLube EventLvl] oluştuğunda veya aşıldığında bir makine yatağı yağlama olayı için verilecek tepkiyi yapılandırır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Ignore» 0 = «Ignore» 1 = «Alarm» 2 = «Flt Minor» 3 = «FltCoastStop» 4 = «Flt RampStop» 5 = «Flt CL Stop»	RW	32-bit Tam Sayı

Sürücü Hız Kontrol Dosyası

Dosya	Grup	No.	İsim 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]. Hız referansı i çin analog bir giriş kullanıldığında, bu parametre I/O modülünde P51/61 [Anlg InX Hi] olarak ölçeklenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hertz] P28 [Motor NP RPM] [Motor NP Hertz] x 0.05/ [Motor NP Hertz] x 16.00 [Motor NP RPM] x 0.05/ [Motor NP RPM] x 16.00	RW	Reel
		521	**Max Rev Speed** Maksimum Geri Hız Geri üst hız limitini ayarlar. Bakınız P524 [Overspeed Limit]. Hız referansı için analog bir giriş kullanıldığında, bu parametre I/O modülünde P51/61 [Anlg In X Hi] olarak ölçeklenir.	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]. Hız referansı için analog bir giriş kullanıldığında, bu parametre I/O modülünde P52/62 [Anlg InX Lo] olarak ölçeklenir.	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]. Hız referansı için analog bir giriş kullanıldığında, bu parametre I/O modülünde P52/62 [Anlg InX Lo] olarak ölçeklenir.	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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Limitleri	524	**Overspeed Limit** Overspeed Limit 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. Maksimum hız + P524 [Overspeed Limit] ≤ P37 [Maximum Freq] olmalıdır 	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak P27 [Motor NP Hertz]/6 P28 [Motor NP RPM]/6 0.00/(P27 [Motor NP Hertz]/3) 0.00/(P28 [Motor NP RPM]/6)	RW	Reel
		525	**Zero Speed Limit** Zero Speed Limit 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 0.00/P27 [Motor NP Hertz] x 0.5 0.00/P28 [Motor NP RPM] x 0.5	RW	Reel
		526 527 528	**Skip Speed 1** **Skip Speed 2** **Skip Speed 3** Atlama Hızı 1, 2, 3 Sürücünün çalışmayacağı bir frekans ayarlar. [Skip Speed X] ve P529 [Skip Speed Band] 0'a eşit olmamalıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz 0.00 P521 [Max Rev Speed]/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
		529	**Skip Speed Band** Skip Speed Band 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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 0.00/P27 [Motor NP Hertz] x 0.5 0.00/P28 [Motor NP RPM] x 0.5	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Artış Oranları	535 536	**Accel Time 1** **Accel Time 2** Hızlanma Süresi 1, 2 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 zamanı 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 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 1, 2 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 zamanı 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 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Artış Oranları	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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Referansı	545 550	**Spd Ref A Sel** **Spd Ref B Sel** Hız Referansı A Seç Hız Referansı 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 ile Referans B arasındaki seçim bir dijital giriş fonksiyonu ile (bakınız Digin Fonksiyonları) veya Mantık Komutu (bir haberleşme ağı üzerinden gönderilir) ile kontrol edilir.	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 Ayar Noktası Hız Referansı 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 –/+P27 [Motor NP RPM] x 8	RW	Reel
		547 552	**Spd Ref A AnlgHi** **Spd Ref B AnlgHi** Hız Referansı A Analog Üst Hız Referansı B Analog Üst Sadece P546 veya P551'e göre hız referansı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. Bir I/O modülünde [Anlg InX 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 Analog Alt Hız Referansı B Analog Alt Sadece P546 veya P551'e göre hız referansı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. Bir I/O modülünde [Anlg InX 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Referansı	549 554	**Spd Ref A Mult** **Spd Ref B Mult** Hız Referansı A Çarpan Hız Referansı 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 1, 2 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]/6 P27 [Motor NP RPM]/6 –/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 –/+P27 [Motor NP RPM] x 8	RW	Reel
		558	**MOP Reference** Motor ile Çalıştırılan Potansiyometre Referansı P545 ve P550 için olası bir kaynak olarak kullanılabilecek MOP (Motor ile Çalıştırılan Potansiyometre) Referansı değeri. MOP Referansı dijital giriş fonksiyonları ile etkinleştirilir (artırılır veya azaltılır).	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+800.00	Sadece Oku-nur	Reel
		559	**Save MOP Ref** Motor ile Çalıştırılan Potansiyometre Referansı Kaydet Mevcut MOP Ref değerini güç kesme veya durdurma durumunda kaydeden özelliği devreye alır/devreden çıkarır.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Duruşta	Enerji Kesintisinde
Varsayı-lan	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

		560	**MOP Rate** Motor ile Çalıştırılan Potansiyometre Oranı Mevcut MOP sinyalini artırırken veya azaltırken MOP referansının değişim hızını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	%/Sn. 1.0000 0.0100/100.0000	RW	Reel
		561	**MOP High Limit** Motor ile Çalıştırılan 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** Motor ile Çalıştırılan 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Referansı	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
		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 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7 Bir dijital giriş fonksiyonu (bakınız Digin Fonksiyonları) veya Mantık Komutu (bir haberleşme ağı üzerinden gönderilir) tarafından etkinleştirilen ayrık hız referansları.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 1/12 x P27 veya P28 (Preset Speed 1) 1/6 x P27 veya P28 (Preset Speed 2) 1/3 x P27 veya P28 (Preset Speed 3) 1/2 x P27 veya P28 (Preset Speed 4) 2/3 x P27 veya P28 (Preset Speed 5) 5/6 x P27 veya P28 (Preset Speed 6) P27 veya P28 (Preset Speed 7) P521 [Max Rev Speed]/ P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
		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: Opsiyon- lar:	0 = «Off» 0 = «Off» 1 = «Light» (Hafif) 2 = «Heavy» (Ağır) 3 = «Custom» (Özel) 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Referansı	591	**Spd Ref Sel Sts** Hız Referansı Seçme Durumu				

Opsi-yonlar	Skip Band	End Lmt Sw	Decel Lmt Sw	Unipolar Ref	Rev Disable	Bipolar Ref	Sel Override	Manual	Preset Auto	Trim Ref	Trim Pct Ref	MicroPsnMult	Ref B Mult	Ref A Mult	Ref B Auto	Ref A Auto
Varsayı-lan	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

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 P5554 [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 bir artı P616 [SpdTrimPrcRefSrc] içerisinde gösterilen parametrenin değeri ile çarpılır.

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» –

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» Bipolar (Çift kutuplu) modunda, hız referans değerinin işareti motor dönüşünün yönünü belirleyecektir.

Bit 11 «Rev Disable» – Ayarlandığında, P308 [Direction Mode] = 2 «Rev Disable.» 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» 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 Onay fonksiyonunun kontrol mantığı bir yavaşlama limit şalterinin etkin olduğunu tespit etmiş ve hız referans değeri için P571 [Preset Speed 1] seçmiştir.

Bit 14 «End Lim Sw» – Ayarlandığında, Tork Onay fonksiyonunun kontrol mantığı bir uç limit şalterinin 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.

		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 Oku-nur	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 Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Referansı	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 Oku-nur	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 Oku-nur	Reel
		596	**Speed Rate Ref** Hız Oranı Referansı Bu parametre hem Inertia Compensation (Tork Destek) hem de Speed Compensation (Hız Destek) fonksiyonları tarafından paylaşılmaktadır. Bu fonksiyonlar sadece P35 [Motor Ctrl Mode] için Flux Vector seçimlerinde mevcuttur. Hem Inertia Compensation (Tork Destek) hem de Speed Compensation (Hız Destek) 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 Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Kesme	600 604	**Trim Ref A Sel** **Trim Ref B Sel** Kesme Referansı A Seç Kesme Referansı 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 RefX 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 Ayar Noktası Kesme Referansı 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
		602 606	**Trim RefA AnlgHi** **Trim RefB AnlgHi** Kesme Referansı A Analog Üst Kesme Referansı B Analog Üst Sadece P600 veya P604'e göre kesme kaynağı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. I/O modülündeki veya ana kontroldeki (ürüne bağlı olarak) [Anlg InX 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Kesme	603 607	**Trim RefA AnlgLo** **Trim RefB AnlgLo** Kesme Referansı A Analog Alt Kesme Referansı B Analog Alt Sadece P600 veya P604'e göre kesme kaynağı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. I/O modülündeki veya ana kontroldeki (ürüne bağlı olarak) [Anlg InX 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 Referans A Seç Kesme Yüzdesi Referans 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 X Sel) 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 Yüzde Referansı A Ayar Noktası Kesme Yüzde Referansı 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 Yüzde Referansı A Analog Üst Kesme Yüzde Referansı B Analog Üst Sadece P608 veya P612'ye göre yüzde kesme kaynağı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. I/O modülündeki veya ana kontroldeki (ürüne bağlı olarak) [Anlg InX 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 Yüzde Referansı A Analog Alt Kesme Yüzde Referansı B Analog Alt Sadece P608 veya P612'ye göre yüzde kesme kaynağı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. I/O modülündeki veya ana kontroldeki (ürüne bağlı olarak) [Anlg InX 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 kaynağın port numarasını (eğer sıfır değilse) ve PPPP kaynak parametre numarasını gösterir. Sıfır değeri, bir kaynağın henüz atanmamış olduğunu gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		617	**Spd Trim Source** Hız Kesme Kaynağı Motor Hız Referansı Kesme'yi, SSPPPP formatında görüntüler, SS kaynağın port numarasını (eğer sıfır değilse) ve PPPP kaynak parametre numarasını gösterir. Sıfır değeri, bir kaynağın henüz atanmamış olduğunu gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/159999	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim 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 bildirimine 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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz dev/dak 0.00 –/+P27 [Motor NP Hertz] x 8 –/+P28 [Motor NP RPM] x 8	Sadece Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Regülatörü	635	**Spd Options Ctrl** Hız Opsiyonları Kontrol			

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Delayed Ref	Auto Tach SW	Jog No Integ	SpdErrFilter	SpdRegIntHld	SpdRegIntRes	StpNoSCrvAcc	Ramp Disable	Ramp Hold
Varsayı-lan	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 devreden çıkarılacaktır. 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.

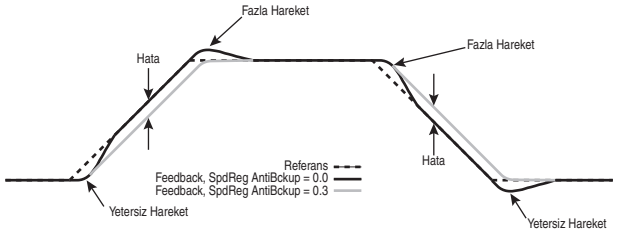
Bit 5 «SpdErrFilter» – Ayarlandığında, sürücünün Vector modundaki hız regülatörünün hız hatası filtresi tek kademeli düşük geçişli filtre olarak yapılandırılacaktır. Silindiğinde, hata filtresi iki kademeli düşük geçişli filtre olarak yapılandırılacaktır. İki kademeli yapılandırma hata filtresi için 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 kaynak başarısız olduğunda motor hız geri bildirim kaynaklarını Ana'dan Alternatif 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. Alternatif kaynak etkinden (Auto Tach SW) bit'inin silinmesi kontrolü Ana kaynağa geri alacaktır, ancak bunun için ana kaynağın çalışır durumda olması gereklidir. Eğer (Auto Tach SW) bit'i kapalı olarak kalırsa, Otomatik Tak Geçiş özelliği devreden çıkarılacaktır.

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.

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Regülatörü	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 bildirim 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
		637	**SReg FB Fltr Sel** Hız Regülatörü Geri Bildirim Filtresi Seç Hız regülatörünün geri bildirim kanalına uygulanan filtreleme miktarını seçer ve sadece FV motor kontrol modunda (P35) etkindir. Özel ayarlardan (3, 4 veya 5) birine ayarlandığında filtre P638 [Spd Ref Fltr BW] ve P639 [Spd Ref FltrGain] içerisinde ayarlanan değerler kullanılarak yapılandırılır. Ayar 4 ve 5 hafif ve ağır için değerleri başlatır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Off» 0 = «Off» 1 = «Light» (Hafif) 2 = «Heavy» (Ağır) 3 = «Custom» (Özel) 4 = «SetCustLight» 5 = «SetCustHeavy»	RW	32-bit Tam Sayı
		638	**SReg FB FltrGain** Hız Regülatörü Geri Bildirim Filtresi Kazancı P637 [SReg FB Fltr Sel], «Custom» ayarlardan (3, 4 veya 5) birine getirildiğinde hız regülatörü geri bildirim 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 Bildirim Filtresi Bant Genişliği P637 [SReg FB Fltr Sel], «Custom» ayarlardan (3, 4 veya 5) birine getirildiğinde hız regülatörü geri bildirim 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 Bildirimi 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 Oku-nur	Reel
		641	**Speed Error** Speed Error 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 Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Regülatörü	642	755 **Servo Lock Gain** Servo Kilit Kazanç Vektör kontrol modu hız regülatöründeki ek entegratörün kazancını ayarlar. Servo Kilidin etkisi bir düzensizlik yüklemek için hız tepkisinin sertliğini artırmaktır. İleri hız bildirimine 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
		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 bildirimi Açık Döngü ise, hata filtresi P636'nın [Speed Reg BW] 5 katına ayarlanır. 2. Eğer bir ana motor hızı geri bildirim 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 bildirim 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 bildirim kaynağına uygulanır. P651 [AltSpdErr FltrBW] filtre ayarı alternatif geri bildirim 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Regülatörü	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 etkin (birim tork/sn.)/(birim hız) 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 Bildirim Kayıp Geçişi oluştuğunda etkindir (P936 [Drive Status 2] bit 5 ile gösterilir). P649 [Speed Reg Kp], P650 [Speed Reg Ki] ve P651 [Spd Err Filt BW] 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
		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 Bildirim 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 Bildirim 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Regülatörü	651	**AltSpdErr FltrBW** Alternatif Hız Hatası Filtre Bant Genişliği P644 [Spd Err Filt BW] ile aynı fonksiyon için bağımsız bir ayar sağlar, ancak sadece Otomatik Geri Bildirim 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 rad/sn.'dir (R/S). Otomatik modda hata filtresi bant genişliğini ayarlamak için kullanılan kurallar aşağıdaki gibidir: 1. Eğer alternatif motor hızı geri bildirimi Açık Döngü ise, hata filtresi P648'in [Alt Speed Reg BW] 5 katına ayarlanır. 2. Eğer bir alternatif motor hızı geri bildirim 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 bildirim 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
		654	**Spd Reg Int Out** Hız Regülatörü Entegratör Çıkışı Vektör hız regülatörünün integral kanalının mevcut değerini görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+800.00	Sadece Oku-nur	Reel
		655	**Spd Reg Pos Lmt** Hız Regülatörü Pozitif Limit Vektör hız regülatörünün çıkışının üst limitini ayarlar.	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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% –300.00 –600.00/0.00	RW	Reel

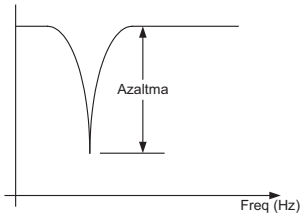
Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Regülatörü	657	**SReg OutFltr Sel** Hız Regülatörü Çıkış Filtresi Seç Vektör hız regülatörünün çıkışına uygulanan filtreleme miktarını seçer. Özel ayarlardan (3, 4 veya 5) birine ayarlandığında filtre P658 [SReg OutFltrGain] ve P659 [SReg Out FltrBW] içerisinde ayarlanan değerler kullanılarak yapılandırılır. Ayar 4 ve 5 hafif ve ağır için değerleri başlatır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Disabled» 0 = «Disabled» 1 = «Light» (Hafif) 2 = «Heavy» (Ağır) 3 = «Custom» (Özel) 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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+ 800.00	Sadece Oku-nur	Reel
		663	**VHzSV Spd Reg Kp** Volts/Hertz Sensorless Vector Hız Regülatörü Oransal Kazanç P35'e [Motor Cntl Mode] göre vektör olmayan modlarda kullanılan Hız Regülatörünün oransal kazancını ayarlar. Regülatörün çıkışı, P131 [Active Vel Fdbk] bir geri bildirim cihazından geldiğinde P623'ü [VHzSV SpdTrimReg] ayarlayacaktır.	Varsayılan: Min/Maks:	20.00 0.00/3000.00	RW	Reel
		664	**VHzSV Spd Reg Ki** Volts/Hertz Sensorless Vector Hız Regülatörü İntegral Kazanç P35'e [Motor Cntl Mode] göre vektör olmayan modlarda kullanılan Hız Regülatörünün integral kazancını ayarlar. Regülatörün çıkışı, P131 [Active Vel Fdbk] bir geri bildirim cihazından geldiğinde P623'ü [VHzSV SpdTrimReg] ayarlayacaktır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	/Sn. 50.00 0.00/100000.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HIZ KONTROLÜ	Hız Komp.	665	**Speed Comp Sel** Speed Compensation (Hız Destek) Seç Vektör kontrol modlarında hız referansına eklenen ileri bildirimli kompanzasyon oluşturmak için kullanılan Speed Compensation (Hız Destek) fonksiyonunu yapılandırır. Bu hızlanma sırasında pozisyon izleme hatalarının telafi edilmesine yardımcı olur. Bu izleme hataları, pozisyon-hız FIr filtresi nedeniyle oluşan örnek ve proses tutma ve gecikmeleri sebebiyle oluşur. Speed Compensation (Hız Destek), pozisyonu takip eden uygulamalarda pozisyon hatasını azaltmaya yardımcı olur. Bu parametre için kullanılabilecek ayarlar: «Disabled» (0) – Fonksiyon devreden çıkarılır, Speed Compensation (Hız Destek) hız referansını etkilemez. «Ramped Ref» (1) – Speed Compensation (Hız Destek) fonksiyonu devreye alınır ve dahili olarak oluşturulan bir artan hız referans sinyali kullanır. Hız referansının değişme hızı (türev) Speed Compensation (Hız Destek) fonksiyonu için bir giriş durumuna gelir. Bu, Speed Compensation (Hız Destek) kullanıldığı durumlarda en genel ayardır. «Rate Ref» (2) – Speed Compensation (Hız Destek) 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: Opsiyon-lar:	0 = «Disabled» 0 = «Disabled» 1 = «Ramped Ref» (Artan Ref) 2 = «Rate Ref» (Oran Ref)	RW	32-bit Tam Sayı
		666	**Speed Comp Gain** Speed Compensation (Hız Destek) Kazancı Speed Compensation (Hız Destek) 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 bildirim cihazı seçilerek ve P636 [Speed Reg BW] içerisinde sıfır olmayan bir bant genişliği ayarlanarak etkinleştirilir. Otomatik modda kazanç, hız geri bildirim FIR filtresinin kesinti zamanlarından ve gecikmelerinden bir arama tablosu kullanılarak dahili olarak hesaplanır. Herhangi bir diğer durum için – vektör olmayan kontrol, açık döngülü hız geri bildirimi veya sıfır bant genişliği ayarı, Speed Compensation (Hız Destek) kazancı manuel olarak ayarlanmalıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	–2.50 –/+32767.00	RW	Reel
		667	**Speed Comp Out** Speed Compensation (Hız Destek) Çıkışı Speed Compensation (Hız Destek) 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 Oku-nur	Reel

Sürücü Tork Kontrol Dosyası

Dosya	Grup	No.	İsim 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.	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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% –200.00 –800.00/0.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TORK KONTROLÜ	Tork Referansı	675 680	**Trq Ref A Sel** **Trq Ref B Sel** Tork Referansı A Seç Tork Referansı B Seç Bir tork referansı için kaynağı seçer, sürücü P309-312'ye [SpdTrqPsn Mode X] uygun şekilde tork komutu vermek için yapılandırıldığında kullanılır. Tork referans kaynaklarının değerleri tek bir tork referansı sağlamak için birbirlerine eklenir.	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 Ayar Noktası Tork Referansı B Ayar Noktası P675 ve P680 için olası kaynak olarak kullanılabilecek dijital tork değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+800.00	RW	Reel
		677 682	**Trq Ref A AnlgHi** **Trq Ref B AnlgHi** Tork Referansı A Analog Üst Tork Referansı B Analog Üst Sadece P676 veya P681'e göre tork referansı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. I/O modülündeki veya ana kontroldeki (ürüne bağlı olarak) [Anlg InX Hi]'ye karşılık gelen tork değerini ayarlar. Bu tüm aralık içerisinde ölçeklendirme gerçekleştirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00 –/+800.00	RW	Reel
		678 683	**Trq Ref A AnlgLo** **Trq Ref B AnlgLo** Tork Referansı A Analog Alt Tork Referansı B Analog Alt Sadece P676 veya P681'e göre tork referansı olarak analog bir giriş seçildiğinde kullanılır. I/O modülündeki veya ana kontroldeki (ürüne bağlı olarak) [Anlg InX Lo]'ya karşılık gelen tork değerini ayarlar. Bu tüm aralık içerisinde ölçeklendirme gerçekleştirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+800.00	RW	Reel
		679 684	**Trq Ref A Mult** **Trq Ref B Mult** Tork Referansı A Çarpan Tork Referansı B Çarpan P675 ve P680 tarafından referans verilen değerlere uygulanan çarpan. 1 değeri referansı etkilemez. Negatif değerleri referansın işaretini değiştirir.	Varsayılan: Min/Maks:	1.000 –/+1000.000	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim 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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+800.00	Sadece Oku-nur	Reel
		686	**Torque Step** Torque Step 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.	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.	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.  	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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+800.00	Sadece Oku-nur	Reel
		690	**Limited Trq Ref** Sınırlı Tork Referansı Filtreleme (P689), güç limitleri, tork limitleri ve akım limitleri uygulandıktan sonraki tork referans değerini görüntüler. 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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+800.00	Sadece Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TORK KONTROLÜ	Atalet Komp	695	755 **Inertia CompMode** Inertia Compensation (Tork Destek) Modu Inertia Compensation (Tork Destek) fonksiyonu ileri bildirimli bir tork sinyali hesaplar P699 [Inertia Comp Out]. Inertia Compensation (Tork Destek), 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 Compensation (Tork Destek) fonksiyonu için girişler motor hızı referansının değişim hızı ve P76 [Total Inertia]'dır. Bu parametre atalet komp fonksiyonunu devreye alır ve aşağıdaki şekilde mümkün olan motor hızı referans kaynaklarını seçer: «Disabled» (0) – Inertia Compensation (Tork Destek) fonksiyonu devreden çıkar. P699 [Inertia Comp Out] sıfırdır, bu nedenle motor tork referansı etkilenmez. «Int Ramp Ref» (1) – Inertia Compensation (Tork Destek) devrededir. Fonksiyon P595'in [Filtered Spd Ref] değişim hızını kullanmak üzere yapılandırılır. Bu stand-alone bir sürücüde Inertia Compensation (Tork Destek) için kullanılması gereken genel ayardır. «Ext Ramp Ref» (2) – Inertia Compensation (Tork Destek) 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 (Tork Destek) 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: Opsiyon-lar:	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 (Tork Destek) fonksiyonu için hızlanma kazancını ayarlar. 1 değeri %100 kompanzasyon sağlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.0000 0.0000/2.0000	RW	Reel
		697	755 **Inertia Dec Gain** Atalet Yavaşlama Kazancı Inertia Compensation (Tork Destek) fonksiyonu için yavaşlama kazancını ayarlar. 1 değeri %100 kompanzasyon sağlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1.0000 0.0000/2.0000	RW	Reel
		698	755 **Inert Comp LPFBW** Inertia Compensation (Tork Destek) Düşük Geçişli Filtre Bant Genişliği Inertia Compensation (Tork Destek) fonksiyonu için kullanılan düşük geçişli filtrenin bant genişliğini ayarlar. Bu filtrenin çıkışı P699'a [Inertia Comp Out] verilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 35.00 0.00/2000.00	RW	Reel
		699	755 **Inertia Comp Out** Inertia Compensation (Tork Destek) Çıkışı Inertia Compensation (Tork Destek) 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 (Tork Destek), motor hızı referansında değişiklikler olduğunda bir ileri tork bildirim sinyali sağlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+800.00	Sadece Oku-nur	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 Inertia Compensation (Tork Destek) fonksiyonu tarafından kullanılacaktır. P300 [Speed Units] değerine bağlı olarak bu parametre Hz veya dev/dak biriminde girilecektir.	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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TORK KONTROLÜ	Sürtünme Komp	704	755 **InAdp LdObs Mode** Atalet Uyarlama Yük İnceleme Modu Atalet Uyarlama veya Yük İnceleme modunun çalışmasını devreye alır. Bu Sistem Kontrol modları motor hızı geri bildirim 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. 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 bildirim 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 İnceleme fonksiyonu devrededir. Yük İnceleme fonksiyonu yük düzensizliklerinin etkilerini kaldırır veya önemli oranda azaltır ve daha çabuk sistem tepkisi sağlar. Yük İnceleme fonksiyonunun çıkışı P707'ye [Load Estimate] benzerdir, ancak P711 [Load Observer BW] tarafından belirlenen bir filtre ayarına sahiptir. Yük İncelemenin çıkış sinyali motor tork referansına eklenecektir.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Disabled» 0 = «Disabled» 1 = «InertiaAdapt» (AtalUyar) 2 = «LoadObserver» (YükInc)	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. Eğer hız regülatörü bant genişliği sıfır olarak ayarlanırsa, bu filtre ayarı manuel olarak değiştirilmelidir.	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. Eğer hız regülatörü bant genişliği sıfır olarak ayarlanırsa, bu kazanç ayarı manuel olarak değiştirilmelidir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.500 0.300/1.000	RW	Reel
		707	755 **Load Estimate** Yük Hesapla Sürücü için hesaplanan bir yük tork değeri görüntüler. Bu değer sadece bir motor hızı geri bildirim cihazı kullanıldığında Vektör Kontrolü modunda mevcuttur. Yük hesaplaması, motoru hızlandırmak veya yavaşlatmak için gerekli olan herhangi bir tork içermez. Doğruluk açısından, parametre P76 [Total Inertia] mantıksal olarak doğru bir değere sahip olmalıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+800.00	Sadece Oku-nur	Reel
		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 bildirim cihazı ile ve P704 [InAdp LdObs Mode] = 1 «InertiaAdapt» olarak çalışırken etkindir. %100 değeri sınıflandırma motor torkunu gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+800.00	Sadece Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TORK KONTROLÜ	Sürtünme Komp	709	755 **IA LdObs Delay** Atalet Uyarlama Yük İnceleme Gecikme Etkin motor hızı geri bildirim kaynağına uygulanan bir filtre ayarını değiştirir. Bu filtrenin amacı geri bildirim 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 Bildirim sinyali olacaktır. Motor Hızlanma Geri Bildirimi 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 bildirim sinyalinde bulunan parazit seviyesine ve hız regülatörünün bant genişliği ayarına bağlıdır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 **InertAdptFiltBW** 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. Eğer hız regülatörü bant genişliği sıfır olarak ayarlanırsa, bu filtre ayarı manuel olarak değiştirilmelidir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 50.00 0.00/1000.00	RW	Reel
		711	755 **Load Observer BW** Yük İnceleme Bant Genişliği Yük İnceleme fonksiyonunun çıkışında bulunan düşük geçişli filtrenin bant genişliğini ayarlar. Genel filtre ayarları 10 radyan/sn. ile 150 radyan/sn. arasındadır ve yüksek değerler düzensizliklere karşı daha fazla tepki verir, ancak bu sistem parazitini artırır. Nominal olarak en iyi ayar bulunmamaktadır, ancak 40 rad/sn. başlama noktası olarak önerilir. Bu seçim eğimli dişli sistemlerde iyi çalışmayabilir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	R/S 40.00 1.00/1000.00	RW	Reel

Sürücü Pozisyon Kontrol Dosyası

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Position Cfg/Sts	720	**PTP PsnRefStatus** Noktadan Noktaya Pozisyon Referans Durumu Pozisyon Referanslama'da Noktadan Noktaya Pozisyon Planlayıcı'nın mevcut çalışma durumunu görüntüler.			
		721	**Position Control** Position Control Çeşitli pozisyon kontrol fonksiyonlarını devreye almak için bit'leri ayarlar.			
		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: 0 Min/Maks: –2147483648/2147483647	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

720 PTP PsnRefStatus

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 bildirim referansının P783 [PTP Speed FwdRef] sıfır olduğunu gösterir.

Bit 1 «Ref Complete» – Pozisyon noktadan noktaya geri bildirimin 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 bit'inin P770 [PTP Control] Bit 4 «Intgrtr Hold» geri okuması.

Bit 3 «SpdFFRef En» – Hız ileri bildirim referansının P783 [PTP Speed FwdRef] sıfır olduğunu gösterir.

721 Position Control

Opsiyonlar	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
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.

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.

Bit 3 «OffsetVel En» – Pozisyon ofset entegratörü için ofset hızını P824 [Psn Offset Vel] kullanır. Ofset entegtatör 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 alır. P836 [Psn Actual], P847 [Psn Fdbk] değerini ayarlar – P725 [Zero Position] pozisyonu.

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 DtctIn] 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 DtctIn] pozisyon izleme 1 seçimi P745 [PsnWatch1 Select] tarafından seçilen ayar noktasından daha düşük olduğunda, ayarlanmasına neden olur.

Bit 8 «PsnWtch2Arm» – Pozisyon izleme 2'i 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 DtctIn] pozisyon izleme 2 seçimi P748 [PsnWatch2 DtctIn] tarafından seçilen ayar noktasından daha yüksek olduğunda, ayarlanmasına neden olur. Bu bit'in sıfırlanması pozisyon izleme 2 çıkışının, P749 [PsnWatch2 DtctIn] pozisyon izleme 2 seçimi P748 [PsnWatch2 DtctIn] 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Position Cfg/Sts	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 Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		724	**Psn Reg Status** Pozisyon Regülatörü Durumu Pozisyon kontrol mantığının durumunu gösterir.				

Opsi-yonlar	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
Varsayı-lan	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.

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

		725	**Zero Position** Zero Position 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.		0 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 iç-pozisyon bandı P726 [In Pos Psn Band] tarafından belirlenen değer içerisinde, iç pozisyon dedektörü iç-pozisyon algılama bit'ini P724 [Psn Reg Status] Bit 11 «InPsn Detect» ayarlamadan önce bu süre boyunca kalmalıdır. 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon Ana Konum	730	**Homing Status** Homing Status Pozisyon kontrol mantığının durumunu gösterir.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	At Home	Homing	Home Enabled	Home Request
Varsayı-lan	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 ana konum yapılandırma bit'leri P731 [Homing Control] tarafından talep edilir.
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.
Bit 3 «At Home» – Sürücünün ana konumda olduğunu gösterir.

731 **Homing Control**
Homing Control
Ana konum fonksiyonunu yapılandırmak için bit'leri ayarlar.

Opsi-yonlar	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
Varsayı-lan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	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. Bu bit için ana konum fonksiyonunu sıfırlamak amacıyla bir değiştirme gerekir.

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.

Bit 3 «Return Home» – Ana konum fonksiyonunu ana konuma geri dönüş modu olarak yapılandırır. Sürücü mevcut ana pozisyona P737 [Actual Home Psn] geri döner.

Bit 4 «Psn Redefine» – Pozisyon geri bildirimini 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» – Geçiş girişinin polaritesini değiştirir (dijital giriş).

Bit 7 «Hold At Home» – Ana konum fonksiyonunu tamamladıktan sonra sürücüyü ana pozisyona dönmek üzere yapılandırır. Sürücünün yeniden çalışması için bir başlatma komutu gereklidir.

No.	İsim / Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
732	**DI Find Home** Dijital Giriş Ana Konum Bul «Find Home» fonksiyonu için dijital bir giriş portu ayarlar.	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 şalteri 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	**Ana Konum Bul Hızı** Ana Konum Bul Hızı P731 [Homing Control] Bit 0 «Find Home» etkin olduğunda aktif olan hız ve yönü ayarlar. Değerin işareti yönü belirler («+» = İleri, «–» = Geri).	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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon Ana Konum	736	**Ana Konum Bul Artış** Ana Konum Bul Artış 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 bildirim 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Pozisyon İzleme	745 748	755 **PsnWatch1 Select** 755 **PsnWatch2 Select** Position Watch 1 Select Position Watch 2 Select Pozisyon izleme algılama girişi P746 [PsnWatch1 DtctIn], P749 [PsnWatch2 DtctIn] ile karşılaştırılan bir pozisyon geri bildirim kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	847 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		746 749	755 **PsnWatch1 DtctIn** 755 **PsnWatch2 DtctIn** Pozisyon İzleme 1 Algılama Girişi Pozisyon İzleme 2 Algılama Girişi Pozisyon izleme fonksiyonu için pozisyon geri bildirim 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 1 Ayar Noktası Pozisyon İzleme 2 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 bildirim 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Direkt	765	**Psn Ref Select** Pozisyon Referansı Seç Direkt pozisyon referansı için bir kaynak veri seçer.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	759 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		766	**Psn Direct Stpt** Direkt Pozisyon Ayar Noktası Direkt pozisyon referansı için ayar noktası sağlar. Bu parametre Hız/Tork/Poz modu P313 [Actv SpTqPs Mode] direkt pozisyon modundayken (Opsiyon 10) pozisyon regülatörüne pozisyon referansını sağlar ve pozisyon referansı seçimi P765 [Psn Ref Select] ayar noktasıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 –2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		767	**Psn Direct Ref** Direkt Pozisyon Referansı Pozisyon referans seçimi P765 [Psn Ref Select] tarafından seçilen direkt pozisyon referansını gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 –2147483648/2147483647	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim 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.				
		771	**PTP Mode** Noktadan Noktaya Mod Noktadan noktaya pozisyon modunu seçer. Noktadan noktaya pozisyon kontrolü aşağıdaki seçimlerle yapılandırılır. «Absolute» (0) – Mutlak pozisyon modu «Index» (1) – Endeks pozisyon modu «Immediate» (2) – Mutlak hemen pozisyon modu	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Absolute» (Mutlak) 0 = «Absolute» (Mutlak) 1 = «Index» (Endeks) 2 = «Immediate» (Hemen)	RW	32-bit Tam Sayı
		772	**DI Indx Step** Dijital Giriş Endeks Adımı Endeks pozisyon 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 hareket bit'ine P770 [PTP Control] Bit 1 «Move» eşdeğerdir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

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 aşırı yükünü P788 [PTP Vel Override] bir kazanç olarak ileri hız limitine P785 [PTP Fwd Vel Lmt] geri hız limitine P786 [PTP Rev Vel Lmt] uygular. Hız aşırı yükü 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.

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 bildirime P777 [PTP Feedback] ayarlar.

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Noktadan Noktaya (PTP)	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: Min/Maks:	0.00 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: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		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 Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		777	**PTP Feedback** Noktadan Noktaya Geri Bildirim Noktadan noktaya pozisyon kontrolündeki pozisyon geri bildirimini gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 –2147483648/2147483647	Sadece Oku-nur	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).	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).	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 Oku-nur	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 Oku-nur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Noktadan Noktaya (PTP)	785	**PTP Fwd Vel Lmt** Noktadan Noktaya İleri Hız Limiti Maksimum ileri hız referans limitini verir.	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
		786	**PTP Rev Vel Lmt** Noktadan Noktaya Geri Hız Limiti Maksimum geri hız referans limitini verir.	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 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Faz Kilitli Döngü	795	755 **PLL Control** Faz Kilitli Döngü Kontrolü Faz kilitli döngü kontrolünü yapılandırmak için bit'leri ayarlar.				
		796	755 **PLL Ext Spd Sel** Faz Kilitli Döngü Harici Hız Seç Harici bir hız referans kaynağı seçer.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	797 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı

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 bildirim yolun 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 bildirimi devreye alır.
Bit 3 «Accel Comp» – ileri bildirim 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.

Dosya	Grup	No.	İsim 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 bildirim 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 bildirimini 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 bildirim 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. En yüksek hat sayımlı cihazın kullanılması daha PLL'nin daha düzgün çalışmasını sağlar.	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
		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 Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Faz Kilitli Döngü	807	755 **PLL Speed Out** Faz Kilitli Döngü Hız Çıkışı Hız çıkışını gösterir. Bu parametre hız ileri bildirimi 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 Oku-nur	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 Oku-nur	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 Oku-nur	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 Oku-nur	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.	İsim 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 Oku-nur	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.	İsim 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 mevcut hızı, birim başına 1'den daha yüksek tork palsı oluşturmamak için maksimum 1/(atalet * 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Ld Psn Fdbk Scal	825	755 **LdPsn Fdbk Mult** Yük Pozisyonu Geri Bildirim Çarpan Yük EGR fonksiyonunun payını ayarlar. Motora yük palsı sayımını yansıtmak için yük geri bildirim seçimi P136 [Load Psn FdbkSel] tarafından belirlenen pozisyon yük geri bildirimi ile çarpılır ve yük geri bildirim 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 Bildirim Bölme Yük EGR fonksiyonunun paydasını ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1 1/2000000	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Position 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: Opsiyon-lar:	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 Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		836	**Psn Actual** Pozisyon Mevcut Toplam motor pozisyonunu 32-bit bir tam sayı olarak gösterir. Pozisyon geri bildirimini 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 Oku-nur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
POZİSYON KONTROLÜ	Position 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 bildirimi 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 Oku-nur	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/sn)/(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 sn değerinde birim pozisyon hatasının saniyede 2.5 P.U. hız değişimine neden olacağı anlamına gelir.	Varsayılan: Min/Maks:	4.00 0.00/1000.00	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, rad/sn, eşittir. Örneğin: 10 değerindeki bir kazanç 0.1'lik 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 maksimum değer genellikle hız bant genişliğinin (rad/sn) 1/3'üdür, 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.	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.	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 Oku-nur	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 Oku-nur	Reel
		844	**PReg Pos Spd Lmt** Pozisyon Regülasyonu Pozitif Hız Limiti Toplam pozisyon regülatörü çıkışı için pozitif hız limiti ayarlar.	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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% –10.00 –800.00/0.00	RW	Reel
		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 bildirim 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 sn. içerisinde katedilen mesafedir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/25.00	RW	Reel
		847	**Psn Fdbk** Pozisyon Geri Bildirimi Pozisyon geri bildirim seçimi [P135] tarafından seçilen pozisyon geri bildiriminin toplam pals sayımını gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 –2147483648/2147483647	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı

Sürücü Haberleşme Dosyası

Dosya	Grup	No.	İsim 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 1, 2, 3, 4, 5, 6, 13, 14 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 Bu, maskeler ve sahipler baz alınarak sürücü kontrolünü belirlemek üzere DPI portları ve DriveLogix kontrol cihazından çıkışları birleştiren mantık derleyicinin mantık çıkışıdır. PowerFlex 750-Serisi haberleşme modülleri ile birebir haberleşme için kullanılır.				
		880	**DPI Ref Rslt** DPI Referans Sonucu Birebir haberleşme için bir DPI referans olarak ölçeklendirilen mevcut frekans referansı. Gösterilen değer, hızlan/yavaşla artışı ve kayma kompanzasyonu, PI, vb öncesindeki değerdir. 20-COMM haberleşme modülleri ile birebir haberleşme için kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz/RPM 0.000 –2147483648.000/ 2147483624.000	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/RPM 0.000 –2147483648.000/ 2147483624.000	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		882	**DPI Logic Rslt** DPI Mantık Sonucu Bir 20-COMM haberleşme modülü ile birebir kontrol gerçekleştirirken kullanılan P879 versiyonu. (Bir 20-750 haberleşme modülü ile kullanım için değil).				
		883	753 **Drive Ref Rslt** Sürücü Referans Sonucu Birebir haberleşme için bir DPI referans olarak ölçeklendirilen mevcut frekans referansı. Gösterilen değer, hızlan/yavaşla artışı ve kayma kompanzasyonu, PI, vb öncesindeki değerdir. 20-COMM haberleşme modülleri ile birebir haberleşme için kullanılır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Hz/RPM 0.000 –2147483648.000/ 2147483624.000	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		884	753 **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/RPM 0.000 –2147483648.000/ 2147483624.000	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Jog 2	Run	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	Manual	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

Opsiyonlar	Rezerve	SpdRef Sel 2	SpdRef Sel 1	SpdRef Sel 0	Decel Time 2	Decel Time 1	Accel Time 2	Accel Time 1	Rezerve	Manual	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	Manual	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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
HABERLEŞME	Güvenlik	885	**Port Mask Act** Port Maskesi Etkin Port haberleşmesi için etkin durum.	0 = Yanlış 1 = Doğru		
		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.	0 = Yanlış 1 = Doğru		
		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.	0 = Yanlış 1 = Doğru		
		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.	0 = Yanlış 1 = Doğru		

Opsiyonlar	Güvenlik	Rezerve	Rezerve	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

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

Opsiyonlar	Güvenlik	Port 14	Port 13	Rezerve	Rezerve	Rezerve	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

Opsiyonlar	Rezerve	Port 14	Port 13	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 9	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Port 3	Port 2	Port 1	Rezerve
Varsayılan	0	1	1	0	0	0	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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
HABERLEŞME	DPI Veri Bağlantıları	895 896	**Data In A1** **Data In A2** Veri Girişi A1, A2 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 B1, B2 Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Bakınız [Data In A1].			
		899 900	**Data In C1** **Data In C2** Veri Girişi C1, C2 Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Bakınız [Data In A1].			
		901 902	**Data In D1** **Data In D2** Veri Girişi D1, D2 Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Bakınız [Data In A1].			
		905 906	**Data Out A1** **Data Out A2** Veri Çıkışı A1, A2 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 B1, B2 Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Bakınız [Data Out A1].			
		909 910	**Data Out C1** **Data Out C2** Veri Çıkışı C1, C2 Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Bakınız [Data Out A1].			
		911 912	**Data Out D1** **Data Out D2** Veri Çıkışı D1, D2 Bir haberleşme cihazı veri tablosundan değeri yazılacak olan parametre numarası.	Bakınız [Data Out A1].			

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
HABERLEŞME	Yetkiler	919	**Duruş Komutu Verme Yetkisi** Duruş Komutu Verme Yetkisi Mevcut durumda hangi portun geçerli bir duruş komutu verdiğini gösterir.			
		920	**Start Owner** Start Owner Mevcut durumda hangi portun geçerli bir başlat komutu verdiğini gösterir.			
		921	**Jog Owner** Jog Owner Mevcut durumda hangi portun geçerli bir jog komutu verdiğini gösterir.			
		922	**Dir Owner** Yön Sahibi Mevcut durumda hangi portun yön değiştirme kontrolü ayrıcalığına sahip olduğunu gösterir.			
		923	**Clear Flt Owner** Hata Silme Sahibi Mevcut durumda hangi portun bir hata sildiğini gösterir.			

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.

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.

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.

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.

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.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
HABERLEŞME	Yetkiler	924	**Manual Owner** Manual Owner 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.			
HABERLEŞME	Yetkiler	925	**Ref Select Owner** Referans Seç Sahibi Hangi portun geçerli bir referans seçimi yaptığını gösterir.			

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.

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.

Sürücü Teşhis Dosyası

Dosya	Grup	No.	İsim 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» (Güç Kesildi) 1-6 = «DPI 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 = «DPI Port 13» 20 = «DPI Port 14»	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		932	**Last Stop Source** Last Stop Source 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» (Güç Kesildi) 1-6 = «DPI 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 = «DPI Port 13» 20 = «DPI Port 14»	Sadece Okunur	32-bit Tam Sayı
		933	**Start Inhibits** Start Inhibits Sürücünün başlatılmasını veya çalışmasını hangi durumun engellediğini gösterir.				

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Profilier (1)	Sleep	Safety	Rezerve	Rezerve	Stop	Precharge	Devreye Al	Alarm	Faulted
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.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Durum	934	**Last StrtInhibit** Son Başlatma Engellemesi Son Başlat sinyalinin sürücüyü başlatmasını hangi Engelle (Inhibit) durumunun önlediğini gösterir. Bir sonraki başarılı başlatma sıralaması sonrasında bit'ler silincektir.			
		935	**Drive Status 1** Drive Status 1 Sürücünün mevcut çalışma durumu.			
		936	**Drive Status 2** Drive Status 2 Sürücünün mevcut çalışma durumu.			

934

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Profilier	Sleep	Safety	Startup	Database	Stop	Precharge	Devreye Al	Alarm	Faulted
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

935

Opsiyonlar	Regen	Motor OL	Enable On	Bus Frq Reg	Cur Limit	At Limit	At Home	AtZero Speed	Torque Mode	PositionMod	Speed Mode	DB Active	DC Braking	Stopping	Jogging	Running	Rezerve	SpdRef Bit 4	SpdRef Bit 3	SpdRef Bit 2	SpdRef Bit 1	SpdRef Bit 0	Manual	At Speed	Faulted	Alarm	Decelerating	Accelerating	Actual Dir	Command Dir	Etkin	Hazır
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

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

936

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Decel Rate (1)	Accel Rate (1)	PID FB Loss	Autotuning	PrchrgClosed	Adj VltgMode (1)	Rezerve	FdbkLoss SwO	Flux Brake	Rezerve	HS Fan On	AuRstrCntDwn	AutoRstr Act
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) Sadece 753 sürücüler.

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Durum	937	**Condition Sts 1** Koşul Durumu 1 Koruma fonksiyonlarının yapılandırmasına göre sürücünün bir işlem yapmasına veya yapmamasına (hata verme) neden olacak koşulların durumu.				
		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

Opsiyonlar	OW Timeout (1)	GndWarning	ExtPrchrgErr	PosFdbkLoss	AuxFdbkLoss	AltFdbkLoss	PriFdbkLoss	Shear Pin 2	Shear Pin 1	Dec Inhibit	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	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

(1) Sadece 753 sürücüler.

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Durum	945	**At Limit Status** At Limit Status Sürücü içerisinde etkin durumda veya bir limit uygulanmış olan dinamik koşulların durumu.			

Opsi-yonlar	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
Varsayı-lan	0	0	0	0	0	0	0	0	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 «Current Lmt» – Çıkış frekansını ayarlayan sayısal akım limiti
Bit 1 «Bus Vltg Lmt» – Çıkış frekansını ayarlayan sayısal bara voltajı
Bit 2 «MaxSpeed Lmt» – Maksimum ileri hız veya maksimum geri hız ile sınırlandırılmış motor hızı referansı
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
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 (+) fazla hız limiti etkindir
Bit 8 «FreqOSNegLmt» – Sayısal kontrol iç artış negatif (–) fazla hız limiti etkindir
Bit 9 «Flux Braking» – Akış 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
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» – Akış pozitif akım limiti etkindir
Bit 20 «FlxCurNegLmt» – Akış negatif akım limiti etkindir
Bit 21 «Trq Pos Lmt» – Pozitif tork limiti etkindir
Bit 22 «Trq Neg Lmt» – Negatif tork limiti etkindir
Bit 23 «Mtrng PwrLmt» – Motor gücü limiti etkindir
Bit 24 «Regen PwrLmt» – Rejenerasyon gücü limiti etkindir
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 Güvenli Hız İzleme Opsiyonu ile kullanmak için geçerli bir geri bildirim opsiyonunun port konumunu gösterir.																													

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Port 8	Port 7	Port 6	Port 5	Port 4	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve
Varsayı-lan	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.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Hata/Alarm Bilgisi	950	**Minor Flt Cfg** Önemsiz Hata Yapılandırması 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).			
		951	**Last Fault Code** Last Fault Code En son hataya ait hata kodu. 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** Fault Status A Hata olarak yapılandırılmış olan koşulların oluştuğunu gösterir. Bu koşullar 937 [Condition Sts 1] parametresindendir.			
		953	**Fault Status B** Fault Status B Hata olarak yapılandırılmış olan koşulların oluştuğunu gösterir.			
		954	**Status1 at Fault** Durum 1 Hatalı Son hatanın oluştuğu andaki P935 [Drive Status 1] bit düzenini alır ve görüntüler.			

950 Minor Flt Cfg

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Devreye Al
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

952 Fault Status A

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	ExtPrchrgErr	PosFdbkLoss	AuxFdbkLoss	AltFdbkLoss	PriFdbkLoss	Shear Pin 2	Shear Pin 1	Dec Inhibit	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
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

953 Fault Status B

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Over Travel (1)	OW Alarm TO (1)	Topraklama Hatası	TPEnclsCnfg (2)	TrqPrvSpdBnd (2)	HW OverCur	SW OverCur	AuRstExhaust	IXOVoltRange	FluxAmpsRang	IRVoltsRange	SafetyBrdFlt	Prchrg Open	OverSpd Lmt	Excess Load	SinkUnderImp	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 753 sürücüler.
(2) Sadece 755 sürücüler.

0 = Yanlış
1 = Doğru

954 Status1 at Fault

Opsiyonlar	Regen	Motor OL	Enable On	Bus Frq Reg	Cur Limit	At Limit	At Home	AtZero Speed	Torque Mode	PositionMod	Speed Mode	DB Active	DC Braking	Stopping	Jogging	Running	Rezerve	SpdRef Bit 4	SpdRef Bit 3	SpdRef Bit 2	SpdRef Bit 1	SpdRef Bit 0	Manual	At Speed	Faulted	Alarm	Decelerating	Accelerating	Actual Dir	Command Dir	Etkin	Hazır
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.	İsim 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.			
		956	**Fault Frequency** Fault Frequency Son hatanın oluştuğu andaki sürücü çıkış hızını alır ve görüntüler.	Varsayılan: 0.00 Min/Maks: –650.00/650.00	Sadece Okunur	Reel
		957	**Fault Amps** Fault Amps Son hatanın oluştuğu andaki motor amperini alır ve görüntüler.	Varsayılan: 0.00 Min/Maks: 0.00/P21 [Rated Amps] x 2	Sadece Okunur	Reel
		958	**Fault Bus Volts** Fault Bus Volts Son hatanın oluştuğu andaki sürücü DC bara voltajını alır ve görüntüler.	Varsayılan: 0.00 Min/Maks: 0.00/P20 [Rated Volts] x 2	Sadece Okunur	Reel
		959	**Alarm Status A** Alarm Status A Alarm olarak yapılandırılmış olan koşulların oluştuğunu gösterir. Bu olaylar 937 [Condition Sts 1] parametresindendir.			
		960	**Alarm Status B** Alarm Status B Alarm olarak yapılandırılmış olan koşulların oluştuğunu gösterir.			
		961	**Tip 2 Alarmlar** Tip 2 Alarmlar Alarm olarak yapılandırılmış olan koşulların oluştuğunu gösterir.			

955 Opsiyonlar

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Decel Rate	Accel Rate	PID FB Loss	Autotuning	PrchrgClosed	Rezerve	Rezerve	FdbkLoss SwO	Flux Brake	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 = Durum Yanlış
1 = Durum Doğru

959 Opsiyonlar

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Opsiyonlar	Rezerve	Gnd Warning	Rezerve	PosFdbkLoss	AuxFdbkLoss	AltFdbkLoss	PriFdbkLoss	Shear Pin 2	Shear Pin 1	Dec Inhibit	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 = Yanlış
1 = Doğru

960 Opsiyonlar

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	PumpOff Alrm (1)	OW Level TO (1)	OW Level (1)	Gnd Warning	Not Home Set	Homing Actv	Profile Actv (2)	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 = Yanlış
1 = Doğru

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

961 Opsiyonlar

Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Opsiyonlar	Rezerve	BipolarCflct (1)	IXOVoltRange	FluxAmpsRang	IRVltg Range	DigIn Cnfg C	DigIn Cnfg B	AltOpenLoop	PriOpenLoop	VHz Incmpble	VHzBossLmt	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 = Yanlış
1 = Doğru

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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Hata/Alarm Bilgisi	962	**AlarmA at Fault** Alarm A Hatalı Son hatanın oluştuğu andaki P959 [Alarm Status A] parametresini alır ve görüntüler.			
		963	**AlarmB at Fault** Alarm B Hatalı Son hatanın oluştuğu andaki P960 [Alarm Status B] parametresini alır ve görüntüler.			

Opsiyonlar	Rezerve	Ground Warn	Load Loss	PosFdbkLoss	AuxFdbkLoss	AltFdbkLoss	PriFdbkLoss	Shear Pin 2	Shear Pin 1	Dec Inhibit	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
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	OW Level TO (1)	OW Level (1)	Gnd Warning	Not Home Set	Homing Actv	Profile Actv (2)	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
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

0 = Yanlış
1 = Doğru

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

Dosya	Grup	No.	İsim 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 1, 2, 3, 4 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 Ondalıklı Değer 1, 2, 3, 4 Testpoint Sel X tarafından seçilen veriyi eğer veri tipi ondalık noktalıysa gösterir.	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 1, 2, 3, 4 Testpoint Sel X tarafından seçilen veriyi eğer veri tipi uzun tam sayı ise gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 –2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Tepe Değeri Yönü	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 0/159999	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 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1039	755 **Peak1 Cfg** Tepe Değeri 1 Yapılandır Her bir tepe değeri dedektörünün çalışmasını yapılandırır.				

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 [PkDtctXPresetSel] tarafından seçilene eşit olması için zorunlu çıkış.

1040	755 **Peak 1 Change** Tepe Değeri 1 Değiştir Tepe değeri dedektörlerinin durumu.															

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: Min/Maks:	0.000000 –/+21478000.000000	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
TEŞHİSLER	Tepe Değeri Yönü	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: Min/Maks:	1035 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 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 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı

1044 755 **Peak2 Cfg**

Tepe Değeri 2 Yapılandır

Her bir tepe değeri dedektörünün çalışmasını yapılandırır.

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

0 = Yanlış
1 = Doğru

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 [PkDtctXPresetSel] tarafından seçilene eşit olması için zorunlu çıkış.

1045 755 **Peak 2 Change**

Tepe Değeri 2 Değiştir

Tepe değeri dedektörlerinin durumu.

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.

No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
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: Min/Maks:	0.000000 –/+21478000.000000	Sadece Okunur	Reel

Sürücü Uygulamaları Dosyası

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Proses PID	1065	**PID Cfg** PID Yapılandırma Proses PID kontrol cihazının ana yapılandırması.				
		1066	**PID Control** PID Control Proses PID kontrol cihazını dinamik olarak kontrol etmek için kullanılır.				
		1067	**PID Ref Sel** PID Referans Seç PID Referansı için kaynağı seçer. Sıfır, Referansı sabit bir değere ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1070 0/159999	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:	% 100.00 –/+100.00	RW	Reel
		1070	**PID Setpoint** PID Setpoint 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
		1072	**PID Fdbk Sel** PID Geri Bildirim Seç PID Geri Bildirimi için kaynağı seçer. Sıfır, Geri Bildirimi sabit bir değere ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1077 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1073	**PID Fdbk AnlgHi** PID Geri Bildirim Analog Üst PID Geri Bildirimi 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 Bildirim Analog Alt PID Geri Bildirimi 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 Bildirim Kaybı Hız Seç PID Geri Bildirimi 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.	Varsayılan: Min/Maks:	546 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı

1065 PID Cfg

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 = Yanlış
1 = Doğru

1066 PID Control

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 = Yanlış
1 = Doğru

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Proses PID	1076	**PID FBLoss TqSel** PID Geri Bildirim Kaybı Tork Seç PID Geri Bildirimi için bir analog giriş seçildiğinde, P1079 [PID Output Sel] Hız Hariç Tut/Hız Kes 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 Bildirimi [PID Fdbk Sel] bu parametreye ayarlandığında PID Geri Bildirimi için dahili sabit bir değer sağlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+100.00	RW	Reel
		1078	**PID Fdbk Mult** PID Geri Bildirimi Çarpan Geri Bildirim kullanılmadan önce Geri Bildirim 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.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 Upper Limit P1093 [PID Output Meter] için üst limiti ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 100.00 –/+800.00	RW	Reel
		1082	**PID Lower Limit** PID Lower Limit P1093 [PID Output Meter] için alt limiti ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% –100.00 –/+800.00	RW	Reel
		1083	**PID Deadband** PID Deadband 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
		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 Preload Eğer bu özelliği kullanmak üzere yapılandırılmışsa, PID devreye girdiğinde PID Entegratöre ön yük uygulamak için kullanılan değeri ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+100.00	RW	Reel
		1086	**PID Prop Gain** PID Oransal Kazanç PI oransal kısmının değerini ayarlar. PI Hatası x PI Oran Kazanç = PI Çıkışı	Varsayılan: Min/Maks:	1.00 0.00/100.00	RW	Reel
		1087	**PID Int Time** PID İntegral Zamanı İntegral kısmın P1092 [PI 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: $PI_{Out} = KD\ (Sn.) \times \frac{d_{PI\ Hatası}\ (\%)}{d_t\ (Sn.)}$	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/100.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Proses PID	1089	**PID Status** PID Status Proses PI regülatörünün durumu.				
		1090	**PID Ref Meter** PID Referans Ölçer PI referans sinyalinin mevcut değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+100.00	Sadece Oku-nur	Reel
		1091	**PID Fdbk Meter** PID Geri Bildirim Ölçer PI geri bildirim sinyalinin mevcut değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+100.00	Sadece Oku-nur	Reel
		1092	**PID Error Meter** PID Error Meter PI hatasının mevcut değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+200.00	Sadece Oku-nur	Reel
		1093	**PID Output Meter** PID Output Meter PI çıkışının mevcut değeri.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 –/+800.00	Sadece Oku-nur	Reel

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 = Yanlış
1 = Doğru

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Tork Onayı	1100	755 **Trq Prove Cfg** Tork Onayı Yapılandır Tork/fren onay özelliğini devreye alır/devreden çıkarır. «Enabled» durumda olduğunda fren kontrolü, Port 0, P1103 [TorqProve Status] bit 4 «Brake Set» opsiyonunu seçmek üzere ayarlanmış bir dijital çıkış rölesinden gelir.			
		1101	755 **Trq Prove Setup** Tork Onay Ayarı Bir haberleşme cihazı aracılığıyla belirli tork onay fonksiyonlarının kontrolüne imkan tanır.			

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	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 özelliklerini devreye alır.
Bit 1 «Encoderless» – Encodersiz çalışmayı devreye alır – Bit 0 devreye alınmalıdır.
Bit 2 «Micro Psn» – Bir «1» Mikro Pozisyon dijital girişinin sürücü çalışırken hız komutunu değiştirmesine imkan tanır.
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.

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	End Stop Rev	Decel Rev	End Stop Fwd	Decel Fwd	Float Micro	Fast Stop (Hızlı Dur)
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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Tork Onayı	1102	755 **DI FloatMicroPsn** Dijital Giriş Ondalık Mikro Pozisyon Ondalık/mikro pozisyon fonksiyonları için kullanılacak olan dijital girişi seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı
		1103	755 **Trq Prove Status** Tork Onay Durumu TorqProve için durum bit'lerini görüntüler.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Encoderless	RefLoadLmted	LoadTestActv	Brake Set	BrkSlip1 Alm	Micro Psn	DecelLmtActv	EndLimitActv
Varsayı-lan	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

No.	İsim Açıklama	Birimler:	Varsayılan:	Min/Maks:	Okuma-Yazma	Veri Tipi
1104	755 **Trq Lmt SlewRate** Tork Limiti Değişim Hızı Fren onayı sırasında sıfır değerine tork limitlerini artırmak için hızı ayarlar.	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 bildirim cihazından) arasında izin verilen sapma miktarı. Bu değer P1106 içerisindeki süre boyunca aşıldığında, bir hata oluşacaktır.	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] parametresini ne kadar süre geçebileceğini gösteren değer.	Sn.	0.060	0.001/0.200	RW	Reel
1107	755 **Brk Release Time** Fren Bırakma Süresi Fren bırakma komutu ile sürücünün hızlanmaya başladığı zaman arasındaki süre. Encodersiz modda, bu parametre sürücü başlatıldıktan sonra frenin bırakılacağı süreyi ayarlar.	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.	Sn.	0.100	0.000/10.000	RW	Reel
1109	755 **Brk Alarm Travel** Fren Alarm Hareketi Fren kayma testi sırasında izin verilen motor mili devir sayısını ayarlar. Sürücü tork fren kaymasını kontrol etmek üzere azaltılır. Kayma meydana geldiğinde, sürücü kontrolü yeniden kazanmadan önce bu sayıdaki motor devrine izin verir. P1100 [Trq Prove Cfg] Bit 1 «Encoderless» = 1 (enabled) olduğunda kullanılmaz.		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.		250.00	0.00/65535.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Tork Onayı	1111	755 **Float Tolerance** Hareket Toleransı Hareket zamanlayıcısı başladığında frekans seviyesini ayarlar. P1100 [Trq Prove Cfg] Bit 1 «Encoderless» = 1 (enabled) olduğunda freni kapatacak frekans 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 Hareket 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Fiber Fonksiyonları	1120	753 **Fiber Control** Fiber Kontrol Sync (Senk) ve Traverse (Travers) Fiber Uygulama fonksiyonlarını kontrol eder.				
		1121	753 **Fiber Status** Fiber Durumu Sync ve Traverse fonksiyonlarının durumu.				
		1122	753 **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	753 **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

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	Traverse Ena	Sync 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 «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.

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	Traverse Dec	Traverse On	Sync Ramp	Sync Hold
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.

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Fiber Fonksiyonları	1124	753 **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	753 **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 0.00 0.00/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
		1126	753 **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 0.00 0.00/P520 [Max Fwd Speed]	RW	Reel
		1129	753 **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	753 **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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Ayarlanabilir Voltaj	1131	753 **Adj Vltg Config** Ayarlanabilir Voltaj Yapılandırması Giriş gerilimi faz ayarını seçer.				
		1133	753 **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	753 **Adj Vltg Ref Hi** Ayarlanabilir Voltaj Referans Üst Kaynak analog bir giriş olduğunda P1133 [Adj Vltg Select] seçiminin üst değerini ölçeklendirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 Sürücü Sınıflandırma Voltunun –/+100.00	RW	Reel
		1135	753 **Adj Vltg Ref Lo** Ayarlanabilir Voltaj Referans Alt Kaynak analog bir giriş olduğunda P1133 [Adj Vltg Select] seçiminin alt değerini ölçeklendirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 Sürücü Sınıflandırma Voltunun –/+100.00	RW	Reel
		1136	753 **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	753 **Adj Vltg Trim Hi** Ayarlanabilir Voltaj Kesme Üst Kaynak analog bir giriş olduğunda P1136 [Adj Vltg TrimSel] seçiminin üst değerini ölçeklendirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 Sürücü Sınıflandırma Voltunun –/+100.00	RW	Reel

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	0
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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Ayarlanabilir Voltaj	1138	753 **Adj Vltg Trim Lo** Ayarlanabilir Voltaj Kesme Alt Kaynak analog bir giriş olduğunda P1136 [Adj Vltg TrimSel] seçiminin alt değerini ölçeklendirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 Sürücü Sınıflandırma Voltunun –/+100.00	RW	Reel
		1139	753 **Adj Vltg Command** Ayarlanabilir Voltaj Komutu P1133 [Adj Vltg Select] içerisinde belirlenen referansın voltaj değerini gösterir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 0.0 0.0/Sürücü Sınıflandırma Voltu	Sadece Oku-nur	Reel
		1140	753 **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	753 **Adj Vltg DecTime** Ayarlanabilir Voltaj Yavaşlama Süresi Voltaj azalma hızını ayarlar. Değer voltajın P36'dan [Maximum Voltage] P1152'ye [Min Adj Voltage] azalması için gereken süre olacaktır. Artışa P1150 [Adj Volt Scurve] kullanılarak bir «S» eğrisi uygulanabilir. **Önemli:** Bu artış ve P142/143 [Decel Time X] 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	753 **Adj Vltg Preset1** 753 **Adj Vltg Preset2** 753 **Adj Vltg Preset3** 753 **Adj Vltg Preset4** 753 **Adj Vltg Preset5** 753 **Adj Vltg Preset6** 753 **Adj Vltg Preset7** Ayarlanabilir Voltaj Ön Ayar 1…7 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 Sınıflandırma Voltu	RW	Reel
		1149	753 **Adj Vltg RefMult** Ayarlanabilir Voltaj Referans Çarpanı Referans kaynağından gelen referans voltaj değerini ölçeklendirir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 Sürücü Sınıflandırma Voltunun –/+100.00	RW	Reel
		1150	753 **Adj Vltg Scurve** Ayarlanabilir Voltaj S Eğrisi Voltaj artışına «S» eğrisi olarak uygulanan hızlanma veya yavaşlama yüzdesini ayarlar. Süre, 1/2 artışın başına ve 1/2 sonuna, eklenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.0 0.0/100.0	RW	Reel
		1151	753 **Adj Vltg TrimPct** Ayarlanabilir Voltaj Kesme Yüzdesi Tüm kaynaklardan gelen toplam voltaj kesme değerini ölçeklendirir. Analog In 1 ve 2, P1137 [Adj Vltg Trim Hi] ve P1138 [Adj Vltg Trim Lo] ile ayrı ölçeklendirilir, sonrasında [Adj Vltg TrimPct] kesme değerini ayarlar. Bu değerin işareti, kesmenin referansa ekleneceğini mi yoksa referanstan çıkarılacağını mı belirler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 Sürücü Sınıflandırma Voltunun –/+100.00	RW	Reel
		1152	753 **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 Sınıflandırma Voltu	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Atbaşı Pompa	1165	753 **Rod Speed** Mil Hızı Dişli kutusu ve kasnaklar sonrasındaki pompa mili hızını devir/dakika olarak görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 0.00 0.00/10000.00	Sadece Oku-nur	Reel
		1166	753 **Rod Torque** Mil Torku Yük tarafındaki torku gösterir. Bu gösterimi etkinleştirmek için P1174 [Total Gear Ratio] sıfırdan büyük olmalıdır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	FtLb 0.00 0.00/10000.00	Sadece Oku-nur	Reel
		1167	753 **Rod Speed Cmd** Mil Hızı Komutu Dişli kutusu ve kasnaklar sonrasındaki komut verilen pompa mili hızını devir/dakika olarak görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak 0.00 0.00/10000.00	Sadece Oku-nur	Reel
		1168	753 **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: Opsiyon-lar:	0 = «Ignore» 0 = «Ignore» 1 = «Preset Spd 1»	RW	32-bit Tam Sayı
		1169	753 **TorqAlarm Config** Tork Alarmı Yapılandır Tork Alarm fonksiyonunu devreye alır.				

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Torque Level (Tork Sev)
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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
		1170	753 **TorqAlarm Dwell** Tork Alarmı Bekleme P1168 [TorqAlarm Action] gerçekleşmeden önce, torkun P1171'i [TorqAlarm Level] geçeceği süreyi ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/60.0	RW	Reel
		1171	753 **TorqAlarm Level** Tork Alarm Seviyesi Tork Alarmının etkin hale geleceği seviyeyi ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	FtLb 0.0 0.0/5000.0	RW	Reel
		1172	753 **TorqAlm Timeout** Tork Alarmı Süre Aşımı Süre aşımı işlemi başlayana kadar bir Tork Alarmının etkin olacağı süreyi ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.0 0.0/600.0	RW	Reel
		1173	753 **TorqAlarm TOActn** Tork Alarmı Süre Aşımı İşlemi P1172 [TorqAlrm Timeout] aşıldığındaki sürücü işlemini ayarlar. «Ignore» (0) – Bir işlem yapılmaz «Alarm» (1) – Alarm verilir «Flt Minor» (2) – Devreye alınırsa Önemsiz Hata oluşur, aksi takdirde Serbest Duruş hatası «FltCoastStop» (3) – Serbest Duruş hatası oluşur «Flt RampStop» (4) – Ani Duruş hatası oluşur «Flt CL Stop» (5) – Akım Limiti Duruş hatası oluşur	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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
		1174	753 **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 Oku-nur	Reel
		1175	753 **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	753 **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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Atbaşı Pompa	1177	753 **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	753 **Motor Sheave** Motor Kasnağı Motordaki kasnak çapını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	İnç 10.0 0.25/25.00	RW	Reel
		1179	753 **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. «PC Oil Well» (2) – Burgulu tip Pompalar baz alınarak parametreleri ayarlar.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Disable» 0 = «Disable» 1 = «Pump Jack» 2 = «PC Oil Well»	RW	32-bit Tam Sayı
		1180	753 **PCP Pump Sheave** PCP Pompa Kasnağı Pompa kasnağının çapını belirler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	İnç 20.0 0.25/200.00	RW	Reel
		1181	753 **Gearbox Limit** Dişli Kutusu 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	753 **Gearbox Rating** Dişli Kutusu Sınıflandırması Dişli kutusu sınıflandırmasını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Kin# 640.0 16.0/2560.0	RW	Reel
		1183	753 **Gearbox Ratio** Dişli Kutusu Oranı İsim plakasındaki dişli oranını belirler.	Varsayılan: Min/Maks:	1.0 1.0/40.0	RW	Reel
		1184	753 **Gearbox Sheave** Dişli Kutusu Kasnağı Dişli kutusundaki kasnak çapını ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	İnç 0.25 0.25/100.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Pump Off	1187	753 **Pump Off Config** Pompa Kapatma Yapılandır Pompa-Kapatma kontrolü için kullanılacak olan tork verisini seçer. «Automatic» (0) – Otomatik seçim. «Position» (1) – Aşağı strok tork. «Cycle» (2) – Tam Strok tork.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Automatic» 0 = «Automatic» 1 = «Position» 2 = «Cycle»	RW	32-bit Tam Sayı
		1188	753 **Pump Off Setup** Pompa Kapatma Ayarı Pompa Kapatma opsiyonları seçimi.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Cycle PO Pos	Pos Min Trq	Pos Offset	Pos Filter
Varsayı-lan	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

		1189	753 **Pump Off Action** Pompa Kapatma İşlemi Bir Pompa Kapatma durumu algılandıktan sonra yapılacak olan işlemi seçer.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Change Speed» 0 = «Change Speed» 1 = «Always Stop» 2 = «Stop After 1» 3 = «Stop After 2»	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Pump Off	1190	753 **Pump Off Control** Pompa Kapatma Kontrolü Pompa Kapatma kontrolünü devreye alır/devreden çıkarır veya tork seviyesi için kaynağı seçer.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Disable» 0 = «Disable» 1 = «Baseline Set» 2 = «Fixed Setpt»	RW	32-bit Tam Sayı
		1191	753 **Pump Off Status** Pompa Kapatma Durumu Pompa Kapatma kontrolünün durumunu görüntüler.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Pump Stable	PumpOff Alrm	TopOf Stroke	Cycle Used	Pump Stopped	Pump Slowed	Pump OffEnbl
Varsayı-lan	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

No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
1192	753 **Pump Cycle Store** Pompa Çevrimi Sakla Tork dalga formunu saklar. Değer otomatik olarak 0'a dönecektir.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Disable» 0 = «Disable» 1 = «Enable»	RW	32-bit Tam Sayı
1193	753 **Set Top ofStroke** Strok Üst Nokta Ayarla Pompa stroğu çevriminin üst pozisyonunu alır. Değer otomatik olarak 0'a dönecektir.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Disable» 0 = «Disable» 1 = «Enable»	RW	32-bit Tam Sayı
1194	753 **Torque Setpoint** Tork Ayar Noktası P1190 [Pump Off Control] 2 «Fixed Setpt» olarak ayarlandığında Pompa Kapatma için tork seviyesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 0.00/100.00	RW	Reel
1195	753 **Pump Off Level** Pompa Kapatma Seviye Kuyunun pompa kapatma durumunda olduğunu gösterecek temel veya ayar noktasına göre torkta oluşması gereken değişim yüzdesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 5.00 0.00/100.00	RW	Reel
1196	753 **Pump Off Speed** Pompa Kapatma Hız P1190 [Pump Off Control] Fixed Setpt olarak ayarlandığında Pompa Kapatma için tork seviyesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 20.00 0.00/100.00	RW	Reel
1197	753 **Pump Off Time** Pompa Kapatma Süre Komut verilen hıza dönmeden 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	753 **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 Oku-nur	Reel
1199	753 **Pct Lift Torque** Yüzde Kaldırma Torku Ortalama mil kaldırma torkunu görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -100.00/200.00	Sadece Oku-nur	Reel
1200	753 **Pct Drop Torque** Yüzden İndirme Torku Ortalama mil indirme torkunu görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0.00 -100.00/200.00	Sadece Oku-nur	Reel
1201	753 **Stroke Pos Count** Strok Pozisyon Sayımı Pompa çevrimi pozisyonunu görüntüler. Stroğun üst konumu 0'dır ve 10,000 değerinde çevrilir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/15000	Sadece Oku-nur	Reel
1202	753 **Stroke Per Min** Strok/Dakika Dakikadaki strok sayısını gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/50.00	Sadece Oku-nur	Reel
1203	753 **Pump Off Count** Pompa Kapatma Sayımı Bu parametre sıfırlandıktan sonra kaç kez pompa kapatma durumunun oluştuğunu gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/60000.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Pump Off	1204	753 **Pump Off 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	753 **Day Stroke Count** Günlük Strok Sayımı Son 24 saat içerisindeki strok sayısını gösterir. Bu her saat başı güncellenen ayarlı bir sayaçtır.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/65535.00	Sadece Oku-nur	Reel
		1206	753 **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	753 **Pump OffSleepLvl** Pompa Kapatma Uyku Seviyesi P351 [SleepWake RefSel] için bir kaynak sağlar. Bu Pompa Kapatma fonksiyonu tarafından sürücünün başlatma/durdurma kontrolünü sağlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 0.00/10.00	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler	Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1210	755 **Profile Status** Sayma Durumu Speed profile/position indexer (Hız Sayıcı/pozisyon adımlayıcı) kontrol mantığının durumunu gösterir.			

Opsi-yonlar	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	PositionMod	Running	Enabled	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Step Bit 4	Step Bit 3	Step Bit 2	Step Bit 1	Step Bit 0
Varsayı-lan	0	0	0	0	0	0	0	0	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 «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

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 Komutu] Bit 10 «Restart Step» içerisindeki yeniden başlatma adımının durumunu takip eder.

Bit 18 «Vel Override» – P1213 [Profile Command] Bit 9 «Vel Override» içerisindeki 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1212	755 **Units Traveled** Kat Edilen Birim Katedilen toplam birim sayısını gösterir. Geri bildirim 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 –/+ 2200000000.0	Sadece Oku-nur	Reel
		1213	755 **Profile Command** Sayma (Profile) Komutu Speed profile/position indexer (Hız Sayıcı/pozisyon adımlayıcı) kontrol mantığının yapılandırmak üzere bit'leri ayarlar.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Prof Run Alm	HomNotSetAlm	Restart Step	Vel Override	Hold Step	Rezerve	Rezerve	Rezerve	StrStepSel4	StrStepSel3	StrStepSel2	StrStepSel1	StrStepSel0
Varsayı-lan	0	0	0	1	1	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 «StrStepSel0» – Bit 0 ile Bit 4 arası hareket tablosundaki ilk veya başlatma adımını ikilik formatta ayarlar. Sıfır başlatma adımı değeri, sürücü devreye alındığında hareket 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 durumda açıktır.

Bit 12 «Prof Run Alm» – sürücü çalışırken sayma (profile) çalışma alarmını göstermek için koşulu belirler. Varsayılan durumda açıktır.

		1215	755 **Counts Per Unit** Sayım/Birim Birim makine hareketi için pozisyon geri bildirim 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1217	755 **Prof DI Invert** Sayma (Profile) Dijital Giriş Ters Çevir 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.				

Opsi-yonlar	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
Varsayı-lan	0	0	0	0	0	0	0	0	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 «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
		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 **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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	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 0, 1, 2, 3, 4 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 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 Tipi 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: Opsiyon-lar:	0 = «Speed» 0 = «Speed» 1 = «Position Abs» 2 = «PositionIncr»	RW	32-bit Tam Sayı
		1231 1241 1251 1261 1271 1281 1291 1301 1311 1321 1331 1341 1351 1361 1371 1381	755 **Step 1 Velocity** 755 **Step 2 Velocity** 755 **Step 3 Velocity** 755 **Step 4 Velocity** 755 **Step 5 Velocity** 755 **Step 6 Velocity** 755 **Step 7 Velocity** 755 **Step 8 Velocity** 755 **Step 9 Velocity** 755 **Step 10 Velocity** 755 **Step 11 Velocity** 755 **Step 12 Velocity** 755 **Step 13 Velocity** 755 **Step 14 Velocity** 755 **Step 15 Velocity** 755 **Step 16 Velocity** Adım 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 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.	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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1232 1242 1252 1262 1272 1282 1292 1302 1312 1322 1332 1342 1352 1362 1372 1382	755 **Step 1 Accel** 755 **Step 2 Accel** 755 **Step 3 Accel** 755 **Step 4 Accel** 755 **Step 5 Accel** 755 **Step 6 Accel** 755 **Step 7 Accel** 755 **Step 8 Accel** 755 **Step 9 Accel** 755 **Step 10 Accel** 755 **Step 11 Accel** 755 **Step 12 Accel** 755 **Step 13 Accel** 755 **Step 14 Accel** 755 **Step 15 Accel** 755 **Step 16 Accel** Adım 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.00/3600.00	RW	Reel
		1233 1243 1253 1263 1273 1283 1293 1303 1313 1323 1333 1343 1353 1363 1373 1383	755 **Step 1 Decel** 755 **Step 2 Decel** 755 **Step 3 Decel** 755 **Step 4 Decel** 755 **Step 5 Decel** 755 **Step 6 Decel** 755 **Step 7 Decel** 755 **Step 8 Decel** 755 **Step 9 Decel** 755 **Step 10 Decel** 755 **Step 11 Decel** 755 **Step 12 Decel** 755 **Step 13 Decel** 755 **Step 14 Decel** 755 **Step 15 Decel** 755 **Step 16 Decel** Adım 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 Yavaşlama Sınıflandırma 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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.00/3600.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1234 1244 1254 1264 1274 1284 1294 1304 1314 1324 1334 1344 1354 1364 1374 1384	755 **Step 1 Value** 755 **Step 2 Value** 755 **Step 3 Value** 755 **Step 4 Value** 755 **Step 5 Value** 755 **Step 6 Value** 755 **Step 7 Value** 755 **Step 8 Value** 755 **Step 9 Value** 755 **Step 10 Value** 755 **Step 11 Value** 755 **Step 12 Value** 755 **Step 13 Value** 755 **Step 14 Value** 755 **Step 15 Value** 755 **Step 16 Value** Adım 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 Değeri 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 Sayma) [Action] = Posit Blend (Karış. Poz) [Value] Incremental Target Position (Artımlı Hedef Pozisyonu)'dur [Type] = Speed Profile (Hız Sayma) [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 sn.). Negatif değerler zaman = 0 sn. ile sonuçlanır (hareket yok) [Type] = Speed Profile (Hız Sayma) [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.	Varsayılan: Min/Maks:	0 –2147483648/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı
		1235 1245 1255 1265 1275 1285 1295 1305 1315 1325 1335 1345 1355 1365 1375 1385	755 **Step 1 Dwell** 755 **Step 2 Dwell** 755 **Step 3 Dwell** 755 **Step 4 Dwell** 755 **Step 5 Dwell** 755 **Step 6 Dwell** 755 **Step 7 Dwell** 755 **Step 8 Dwell** 755 **Step 9 Dwell** 755 **Step 10 Dwell** 755 **Step 11 Dwell** 755 **Step 12 Dwell** 755 **Step 13 Dwell** 755 **Step 14 Dwell** 755 **Step 15 Dwell** 755 **Step 16 Dwell** Adım 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 0.00 –1.00/3600.00	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	1236 1246 1256 1266 1276 1286 1296 1306 1316 1326 1336 1346 1356 1366 1376 1386	755 **Step 1 Batch** 755 **Step 2 Batch** 755 **Step 3 Batch** 755 **Step 4 Batch** 755 **Step 5 Batch** 755 **Step 6 Batch** 755 **Step 7 Batch** 755 **Step 8 Batch** 755 **Step 9 Batch** 755 **Step 10 Batch** 755 **Step 11 Batch** 755 **Step 12 Batch** 755 **Step 13 Batch** 755 **Step 14 Batch** 755 **Step 15 Batch** 755 **Step 16 Batch** Adım 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 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. Bir sıfır adım grubu ayarı adımın sonsuza kadar tekrarlanmasına neden olacaktır.	Varsayılan: Min/Maks:	1 0/65535	RW	32-bit Tam Sayı
		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 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Sayma (Profiling)	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 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 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: Opsiyon-lar:	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
		1239 1249 1259 1269 1279 1289 1299 1309 1319 1329 1339 1349 1359 1369 1379 1389	755 **Step 1 Dig In** 755 **Step 2 Dig In** 755 **Step 3 Dig In** 755 **Step 4 Dig In** 755 **Step 5 Dig In** 755 **Step 6 Dig In** 755 **Step 7 Dig In** 755 **Step 8 Dig In** 755 **Step 9 Dig In** 755 **Step 10 Dig In** 755 **Step 11 Dig In** 755 **Step 12 Dig In** 755 **Step 13 Dig In** 755 **Step 14 Dig In** 755 **Step 15 Dig In** 755 **Step 16 Dig In** Adım 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 16 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)	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 0.00/159999.15	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Camming (Kam)	1390	755 **PCAM Control** Pozisyon Camming (Kam) 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.

No.	İsim / Açıklama	Varsayılan: / Opsiyonlar:		Okuma-Yazma	Veri Tipi
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
1395	755 **PCAM PsnOfst Eps** Pozisyon Kam (Camming) Pozisyon Ofset Eps (kenar/sn.) Parametre sanal enkoder fonksiyonu için saniyedeki kenar sayımını sağlar. 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 Parametre, x-ekseninin kapsamına veya aralığına eşdeğer tam sayı sayımını verir.	Varsayılan: Min/Maks:	8192 0/2147483647	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Camming (Kam)	1397	755 **PCAM Scale X** Pozisyon Kam (Camming) Ölçek X 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 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) Ölçek Y Seç Parametre y ölçeği için bir kaynak seçer.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	1400 1/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		1400	755 **PCAM ScaleYSetPt** Pozisyon Kam (Camming) Ölçek Y 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 0.01/214748000.00	RW	Reel
		1401	755 **PCAM VelScaleSel** Pozisyon Kam (Camming) Hız Ölçeği Seç Parametre hız ölçeği için bir kaynak seçer.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 0.000000/8.00000	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 –214748000.00/214748000.00	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 –214748000.00/214748000.00	RW	Reel
		1405	755 **PCAM Main EndPnt** Pozisyon Kam (Camming) Ana Bitiş Noktası Parametre, ana CAM profilinde kullanılan son CAM noktasının numarasını verir.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 1/15	RW	32-bit Tam Sayı
		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.				

Opsiyonlar	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
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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Camming (Kam)	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 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15 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 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15 Ana CAM profilindeki CAM noktası için y-koordinatı değerini verir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 –/+220000000.00	RW	Reel
		1439	755 **PCAM Aux EndPnt** Pozisyon Kam (Camming) Yardımcı Bitiş Noktası Yardımcı CAM profilinde kullanılan son CAM noktasının numarasını verir.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 1/15	RW	32-bit Tam Sayı
		1440	755 **PCAM Aux Types** Pozisyon Kam (Camming) Yardımcı Tipler 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.				
		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 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15 Yardımcı CAM profilindeki CAM noktası için x-koordinatı değerini verir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 –/+220000000.00	RW	Reel

Opsiyonlar	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
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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
UYGULAMALAR	Camming (Kam)	1442 1444 1446 1448 1450 1452 1454 1456 1458 1460 1462 1464 1466 1468 1470	755 **PCAM Aux Pt Y 1** 755 **APCAM 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 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15 Yardımcı CAM profilindeki CAM noktası için y-koordinatı değerini verir.	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 –/+220000000.00	RW	Reel
		1471	755 **PCAM Status** Pozisyon Kam (Camming) Durumu Pozisyon CAM mantığının durumunu gösterir.				

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Cndtnl Hold	Unidirection	Reref Pos 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
Bit	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.

	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

İsme Göre Sürücü Parametreleri için Çapraz Referans

Param İsim Metni	Parametre #
Accel Time 1	535
Accel Time 2	536
Access Level	301
Active Cur Lmt	424
Active Vel Fdbk	131
Actual Home Psn	737
Actv SpTqPs Mode	313
Adj Vltg AccTime [753]	1140
Adj Vltg Command [753]	1139
Adj Vltg Config [753]	1131
Adj Vltg DecTime [753]	1141
Adj Vltg Preset1 [753]	1142
Adj Vltg Preset2 [753]	1143
Adj Vltg Preset3 [753]	1144
Adj Vltg Preset4 [753]	1145
Adj Vltg Preset5 [753]	1146
Adj Vltg Preset6 [753]	1147
Adj Vltg Preset7 [753]	1148
Adj Vltg Ref Hi [753]	1134
Adj Vltg Ref Lo [753]	1135
Adj Vltg RefMult [753]	1149
Adj Vltg Scurve [753]	1150
Adj Vltg Select [753]	1133
Adj Vltg Trim Hi [753]	1137
Adj Vltg Trim Lo [753]	1138
Adj Vltg TrimPct [753]	1151
Adj Vltg TrimSel [753]	1136
Alarm Status A	959
Alarm Status B	960
AlarmA at Fault	962
AlarmB at Fault	963
Alt Man Ref AnHi	329
Alt Man Ref AnLo	330
Alt Man Ref Sel	328
Alt Speed Reg BW	648
Alt Speed Reg Ki	650
Alt Speed Reg Kp	649
Alt Vel Fdbk Sel	128
Alt Vel FdbkFltr	129
Alt Vel Feedback	130
AltSpdErr FltrBW	651
Anlg In Loss Sts [753]	257
Anlg In Sqrt [753]	256
Anlg In Type [753]	255
Anlg In0 Filt BW [753]	266
Anlg In0 Filt Gn [753]	265
Anlg In0 Hi [753]	261
Anlg In0 Lo [753]	262
Anlg In0 LssActn [753]	263
Anlg In0 Raw Val [753]	264
Anlg In0 Value [753]	260

Param İsim Metni	Parametre #
Anlg Out Abs [753]	271
Anlg Out Type [753]	270
Anlg Out0 Data [753]	277
Anlg Out0 DataHi [753]	278
Anlg Out0 DataLo [753]	279
Anlg Out0 Hi [753]	280
Anlg Out0 Lo [753]	281
Anlg Out0 Sel [753]	275
Anlg Out0 Stpt [753]	276
Anlg Out0 Val [753]	282
At Limit Status	945
Auto Mask	325
Auto Retry Fault	347
Auto Rstrt Delay	349
Auto Rstrt Tries	348
Autotune	70
Autotune Torque	71
Aux Vel Fdbk Sel	132
Aux Vel FdbkFltr	133
Aux Vel Feedback	134
Brake Off Adj 1	402
Brake Off Adj 2	403
Break Frequency	63
Break Voltage	62
Brk Alarm Travel [755]	1109
Brk Release Time [755]	1107
Brk Set Time [755]	1108
Brk Slip Count [755]	1110
Bus Limit ACR Ki	378
Bus Limit ACR Kp	379
Bus Limit Kd	377
Bus Limit Kp	376
Bus Reg Ki	380
Bus Reg Kp	381
Bus Reg Level	375
Bus Reg Lvl Cfg	374
Bus Reg Mode A	372
Bus Reg Mode B	373
Bus Utilization	42
Clear Flt Owner	923
Commanded SpdRef	2
Commanded Trq	4
Condition Sts 1	937
Counts Per Unit [755]	1215
Current Limit 1	422
Current Limit 2	423
Current Limit Kd	428
Current Limit Ki	429
Current Limit Kp	430
Current Lmt Sel	421
Current Rate Lmt	425
Data In A1	895
Data In A2	896
Data In B1	897
Data In B2	898

Param İsim Metni	Parametre #
Data In C1	899
Data In C2	900
Data In D1	901
Data In D2	902
Data Out A1	905
Data Out A2	906
Data Out B1	907
Data Out B2	908
Data Out C1	909
Data Out C2	910
Data Out D1	911
Data Out D2	912
Day Stroke Count [753]	1205
DB Ext Ohms	383
DB Ext Watts	384
DB ExtPulseWatts	385
DB Resistor Type	382
DC Brake Ki	396
DC Brake Kp	397
DC Brake Level	394
DC Brake Lvl Sel	393
DC Brake Time	395
DC Brk Vd Fltr	399
DC Brk Vq Fltr	398
DC Bus Mem Reset	464
DC Bus Memory	12
DC Bus Volts	11
Dec Inhibit Actn	409
Decel Time 1	537
Decel Time 2	538
Delayed Spd Ref [755]	139
DI Abort Profile [755]	1220
DI Abort Step [755]	1219
DI Accel 2	179
DI Aux Fault	157
DI BusReg Mode B	186
DI Clear Fault	156
DI Coast Stop	160
DI Cur Lmt Stop	159
DI Decel 2	180
DI Enable	155
DI Fiber SyncEna [753]	1129
DI Fiber TravDis [753]	1130
DI Find Home	732
DI FloatMicroPsn [755]	1102
DI Fwd Dec Limit	197
DI Fwd End Limit	196
DI Fwd Reverse	162
DI Hold Step	1218
DI Indx Step	772
DI Indx StepPrst	774
DI Indx StepRev	773
DI Jog 1	166
DI Jog 1 Forward	167
DI Jog 1 Reverse	168

Param İsim Metni	Parametre #
DI Jog 2	169
DI Jog 2 Forward	170
DI Jog 2 Reverse	171
DI ManRef AnlgHi	564
DI ManRef AnlgLo	565
DI ManRef Sel	563
DI Manual Ctrl	172
DI MOP Dec	178
DI MOP Inc	177
DI NHdwr OvrTrvl	201
DI OL Home Limit	734
DI PCAM Start [755]	1474
DI PHdwr OvrTrvl	200
DI PID Enable	191
DI PID Hold	192
DI PID Invert	194
DI PID Reset	193
DI Prchrg Seal	190
DI Precharge	189
DI PumpOff Disbl [753]	1206
DI Pwr Loss	188
DI PwrLoss ModeB	187
DI Redefine Psn	733
DI Rev Dec Limit	199
DI Rev End Limit	198
DI Run	163
DI Run Forward	164
DI Run Reverse	165
DI Speed Sel 0	173
DI Speed Sel 1	174
DI Speed Sel 2	175
DI SpTqPs Sel 0	181
DI SpTqPs Sel 1	182
DI Start	161
DI Stop	158
DI Stop Mode B	185
DI StrtStep Sel0 [755]	1222
DI StrtStep Sel1 [755]	1223
DI StrtStep Sel2 [755]	1224
DI StrtStep Sel3 [755]	1225
DI StrtStep Sel4 [755]	1226
DI Torque StptA	195
DI Vel Override [755]	1221
Dig In Filt [753]	223
Dig In Filt Mask [753]	222
Dig Out Invert [753]	226
Dig Out Setpoint [753]	227
Dig Out Sts [753]	225
Digital In Cfg [753]	150
Digital In Sts [753]	220
Dir Owner	922
Direction Mode	308
DPI Logic Rslt	882
DPI Ramp Rslt	881
DPI Ref Rslt	880

Param İsim Metni	Parametre #
Drive Logic Rslt	879
Drive OL Count	940
Drive OL Mode	420
Drive Ramp Rslt [753]	884
Drive Ref Rslt [753]	883
Drive Status 1	935
Drive Status 2	936
Drive Temp C	944
Drive Temp Pct	943
Droop RPM at FLA	620
Duty Rating	306
Econ AccDec Ki	48
Econ AccDec Kp	49
Econ At Ref Ki	47
Elapsed kWH	14
Elapsed MWH	13
Elapsed Run Time	15
Encdrlss AngComp	78
Encdrlss VltComp	79
Ext Ramped Ref [755]	700
Fast Braking Ki	400
Fast Braking Kp	401
Fault Amps	957
Fault Bus Volts	958
Fault Frequency	956
Fault Status A	952
Fault Status B	953
Fiber Control [753]	1120
Fiber Status [753]	1121
Filtered Spd Ref	595
Filtered SpdFdbk	640
Filtered Trq Ref	689
Final Speed Ref	597
Ana Konum Bul Artış	736
Ana Konum Bul Hızı	735
Float Tolerance [755]	1111
Flux Braking En	388
Flux Braking Ki	390
Flux Braking Kp	391
Flux Braking Lmt	389
Flux Cur Fdbk	6
Flux Current Ref	75
Akışı Gider Ki	45
Akışı Gider Kp	46
Flux Reg Enable	103
Flux Reg Ki	104
Flux Reg Kp	105
Akışı Devreye Al	43
Akış Çalışma Süresi	44
FlyingStart Mode	356
FS Excitation Ki	361
FS Excitation Kp	362
FS Gain	357
FS Ki	358
FS Msrmnt CurLvl	364

Param İsim Metni	Parametre #
FS Reconnect Dly	363
FS Speed Reg Ki	359
FS Speed Reg Kp	360
Gearbox Limit [753]	1181
Gearbox Rating [753]	1182
Gearbox Ratio [753]	1183
Gearbox Sheave [753]	1184
Ground Warn Actn	466
Ground Warn Lvl	467
Homing Control	731
Homing Status	730
HSFan Derate	488
HSFan ElpsdLife	490
HSFan EventActn	493
HSFan EventLevel	492
HSFan RemainLife	491
HSFan ResetLog	494
HSFan TotalLife	489
IA LdObs Delay [755]	709
Id Lo FreqCur Kp	431
IGBT Temp C	942
IGBT Temp Pct	941
In Pos Psn Band	726
In Pos Psn Dwell	727
InAdp LdObs Mode [755]	704
Inert Comp LPFBW [755]	698
InertAdptFltrBW [755]	710
Inertia Acc Gain [755]	696
Inertia Adapt BW [755]	705
Inertia Comp Out [755]	699
Inertia CompMode [755]	695
Inertia Dec Gain [755]	697
Inertia Test Lmt	77
InertiaAdaptGain [755]	706
InertiaTrqAdd [755]	708
InFan Derate	495
InFan ElpsdLife	497
InFan EventActn	500
InFan EventLevel	499
InFan RemainLife	498
InFan ResetLog	501
InFan TotalLife	496
InPhase Loss Lvl	463
InPhase LossActn	462
Iq Lo FreqCur Kp	432
IR Voltaj Düşmesi	73
Ixo Voltaj Düşmesi	74
Jerk Gain	433
Jog Acc Dec Time	539
Jog Owner	921
Jog Speed 1	556
Jog Speed 2	557
Language	302
Last Fault Code	951
Last StartSource	931

Param İsim Metni	Parametre #
Last Stop Source	932
Last StrtInhibit	934
LdPsn Fdbk Div	826
LdPsn Fdbk Mult	825
Limited Spd Ref	593
Limited Trq Ref	690
Load Estimate [755]	707
Load Loss Action	441
Load Loss Level	442
Load Loss Time	443
Load Observer BW [755]	711
Load Psn FdbkSel [755]	136
Logic Mask	324
Logic Mask Act	886
Manual Cmd Mask	326
Manual Owner	924
Manual Preload	331
Manual Ref Mask	327
Max Fwd Speed	520
Max Rev Speed	521
Max Rod Speed [753]	1175
Max Rod Torque [753]	1176
Max Traverse [753]	1125
Maximum Freq	37
Maximum Voltage	36
MchBrngElpsdLife	512
MchBrngEventActn	515
MchBrngEventLvl	514
MchBrngRemainLif	513
MchBrngResetLog	516
MchBrngTotalLife	511
MchLube EventLvl	518
MchLubeElpsdHrs	517
MchLubeEventActn	519
MicroPsnScalePct [755]	1112
Min Adj Voltage [753]	1152
Min Fwd Speed	522
Min Rev Speed	523
Min Rod Speed [753]	1177
Minor Flt Cfg	950
MOP High Limit	561
MOP Low Limit	562
MOP Rate	560
MOP Reference	558
Motor Ctrl Mode	35
Motor NP Amps	26
Motor NP Hertz	27
Motor NP Power	30
Motor NP RPM	28
Motor NP Volts	25
Motor OL Actn	410
Motor Poles	31
Motor Power Lmt	427
Motor Sheave [753]	1178
Mtr NP Pwr Units	29

Param İsim Metni	Parametre #
Mtr OL Alarm Lvl	412
Mtr OL at Pwr Up	411
Mtr OL Counts	418
Mtr OL Factor	413
Mtr OL Hertz	414
Mtr OL Reset Lvl	415
Mtr OL Trip Time	419
Mtr Options Cfg	40
Mtr Psn Fdbk Sel	135
Mtr Vel Fdbk	3
MtrBrng ResetLog	507
MtrBrngElpsdLife	503
MtrBrngEventActn	506
MtrBrngEventLvl	505
MtrBrngRemainLif	504
MtrBrngTotalLife	502
MtrLubeElpsdHrs	508
MtrLubeEventActn	510
MtrLubeEventLvl	509
MtrOL Reset Time	416
Neg Torque Limit	671
Notch Fltr Atten	688
Notch Fltr Freq	687
OilWell Pump Cfg [753]	1179
Open Loop Fdbk	137
Out PhaseLossLvl	445
OutPhaseLossActn	444
Output Current	7
Output Frequency	1
Output Power	9
Output Powr Fctr	10
Output Voltage	8
Overspeed Limit	524
P Jump	1126
PCAM Aux EndPnt [755]	1439
PCAM Aux Pt X 1…15 [755]	1441…1469
PCAM Aux Pt Y 1…15 [755]	1442…1470
PCAM Aux Types [755]	1440
PCAM Control [755]	1390
PCAM Main EndPnt [755]	1405
PCAM Main Pt X 0…15 [755]	1407…1437
PCAM Main Pt Y 0…15 [755]	1408…1438
PCAM Main Types [755]	1406
PCAM Mode [755]	1391
PCAM Psn Ofst [755]	1394
PCAM Psn Out [755]	1473
PCAM Psn Select [755]	1392
PCAM Psn Stpt [755]	1393
PCAM PsnOfst Eps [755]	1395
PCAM Scale X [755]	1397
PCAM ScaleY Sel [755]	1399
PCAM ScaleYSetPt [755]	1400
PCAM Slope Begin [755]	1403
PCAM Slope End [755]	1404
PCAM Span X [755]	1396

Param İsim Metni	Parametre #
PCAM Span Y [755]	1398
PCAM Status [755]	1471
PCAM Vel Out [755]	1472
PCAM VelScaleSel [755]	1401
PCAM VelScaleSP [755]	1402
PCP Pump Sheave [753]	1180
Pct Cycle Torque [753]	1198
Pct Drop Torque [753]	1200
Pct Lift Torque [753]	1199
Peak 1 Change [755]	1040
Peak 2 Change [755]	1045
Peak1 Cfg [755]	1039
Peak2 Cfg [755]	1044
PeakDetect1 Out [755]	1041
PeakDetect2 Out [755]	1046
Phase Delay Comp	108
PID Cfg	1065
PID Control	1066
PID Deadband	1083
PID Deriv Time	1088
PID Error Meter	1092
PID FBLoss SpSel	1075
PID FBLoss TqSel	1076
PID Fdbk	1077
PID Fdbk AnlgHi	1073
PID Fdbk AnlgLo	1074
PID Fdbk Meter	1091
PID Fdbk Mult	1078
PID Fdbk Sel	1072
PID Int Time	1087
PID Lower Limit	1082
PID LP Filter BW	1084
PID Output Meter	1093
PID Output Mult	1080
PID Output Sel	1079
PID Preload	1085
PID Prop Gain	1086
PID Ref AnlgHi	1068
PID Ref AnlgLo	1069
PID Ref Meter	1090
PID Ref Mult	1071
PID Ref Sel	1067
PID Setpoint	1070
PID Status	1089
PID Upper Limit	1081
PkDtct Stpt Dint [755]	1036
PkDtct Stpt Real [755]	1035
PkDtct1 In Sel [755]	1037
PkDtct1PresetSel [755]	1038
PkDtct2 In Sel [755]	1042
PkDtct2PresetSel [755]	1043
PLL BW [755]	801
PLL Control [755]	795
PLL Enc Out [755]	809
PLL Enc Out Adv [755]	810

Param İsim Metni	Parametre #
PLL EPR Input [755]	804
PLL EPR Output [755]	811
PLL Ext Spd Sel [755]	796
PLL Ext Spd Stpt [755]	797
PLL Ext SpdScale [755]	798
PLL LPFilter BW [755]	802
PLL Psn Out Fltr [755]	806
PLL Psn Ref Sel [755]	799
PLL Psn Stpt [755]	800
PLL Rvls Input [755]	805
PLL Rvls Output [755]	812
PLL Speed Out [755]	807
PLL Speed OutAdv [755]	808
PLL Virt Enc RPM [755]	803
PM AltEnc Offset [755]	82
PM CEMF Voltage [755]	86
PM Cfg [755]	80
PM Dir Test Cur [755]	93
PM IR Voltage [755]	87
PM IXd Voltage [755]	89
PM IXq Voltage [755]	88
PM OfstTst CRamp [755]	84
PM OfstTst Cur [755]	83
PM OfstTst FRamp [755]	85
PM PriEnc Offset [755]	81
PM Vqs Reg Ki [755]	92
PM Vqs Reg Kp [755]	91
Port 1 Reference	871
Port 2 Reference	872
Port 3 Reference	873
Port 4 Reference	874
Port 5 Reference	875
Port 6 Reference	876
Port Mask Act	885
Port13 Reference [755]	877
Port14 Reference	878
Pos Torque Limit	670
Position Control	721
Power Loss Actn	449
PowerUp Delay	346
Prchrg Control	321
Prchrg Delay	322
Prchrg Err Cfg	323
PredMaint Reset	472
PredMaint Rst En	471
PredMaint Status	469
PredMaintAmbTemp	470
PReg Neg Int Lmt	841
PReg Neg Spd Lmt	845
PReg Pos Int Lmt	840
PReg Pos Spd Lmt	844
Preset Speed 1	571
Preset Speed 2	572
Preset Speed 3	573
Preset Speed 4	574

Param İsim Metni	Parametre #
Preset Speed 5	575
Preset Speed 6	576
Preset Speed 7	577
Pri Vel Fdbk Sel	125
Pri Vel FdbkFltr	126
Pri Vel Feedback	127
Prof DI Invert [755]	1217
Profile Command [755]	1213
Profile Status [755]	1210
ProfVel Override [755]	1216
Psn Actual	836
Psn Command	723
Psn Direct Ref	767
Psn Direct Stpt	766
Psn EGR Div	817
Psn EGR Mult	816
Psn Error	835
Psn Fdbk	847
Psn Load Actual [755]	837
Psn Offset 1	821
Psn Offset 1 Sel	820
Psn Offset 2	823
Psn Offset 2 Sel	822
Psn Offset Vel	824
Psn Out Fltr BW	834
Psn Out Fltr Sel	832
Psn Out FltrGain	833
Psn Ref EGR Out	815
Psn Ref Select	765
Psn Reg Droop	846
Psn Reg Ki	838
Psn Reg Kp	839
Psn Reg Status	724
Psn Selected Ref	722
PsnNtchFltrDepth	831
PsnNtchFltrFreq	830
PsnReg IntgrlOut	842
PsnReg Spd Out	843
PsnWatch1 DtctIn [755]	746
PsnWatch1 Select [755]	745
PsnWatch1 Stpt [755]	747
PsnWatch2 DtctIn [755]	749
PsnWatch2 Select [755]	748
PsnWatch2 Stpt [755]	750
PTC Cfg [753]	250
PTC Status [753]	251
PTP Accel Time	781
PTP Command	784
PTP Control	770
PTP Decel Time	782
PTP EGR Div	790
PTP EGR Mult	789
PTP Feedback	777
PTP Fwd Vel Lmt	785
PTP Index Preset	779

Param İsim Metni	Parametre #
PTP Mode	771
PTP PsnRefStatus	720
PTP Ref Scale	778
PTP Ref Sel	775
PTP Reference	776
PTP Rev Vel Lmt	786
PTP S Curve	787
PTP Setpoint	780
PTP Speed FwdRef	783
PTP Vel Override	788
Pump Cycle Store [753]	1192
Pump Off Action [753]	1189
Pump Off Config [753]	1187
Pump Off Control [753]	1190
Pump Off Count [753]	1203
Pump Off Level [753]	1195
Pump Off Setup [753]	1188
Pump Off Speed [753]	1196
Pump Off Status [753]	1191
Pump Off Time [753]	1197
Pump OffSleepLvl [753]	1207
PumpOff SleepCnt [753]	1204
PWM Frequency	38
Pwr Loss A Level	451
Pwr Loss A Time	452
Pwr Loss B Level	454
Pwr Loss B Time	455
Pwr Loss Mode A	450
Pwr Loss Mode B	453
PwrLoss RT ACRKi	459
PwrLoss RT ACRKp	458
PwrLoss RT BusKd	457
PwrLoss RT BusKp	456
Ramped Spd Ref	594
Rated Amps	21
Rated kW	22
Rated Volts	20
Ref Select Owner	925
Regen Power Lmt	426
Reset Meters	336
RO PredMaint Sts [753]	285
RO0 ElapsedLife [753]	289
RO0 Level [753]	232
RO0 Level CmpSts [753]	233
RO0 Level Sel [753]	231
RO0 LifeEvntActn [753]	292
RO0 LifeEvntLvl [753]	291
RO0 Load Amps [753]	287
RO0 Load Type [753]	286
RO0 Off Time [753]	235
RO0 On Time [753]	234
RO0 RemainLife [753]	290
RO0 Sel [753]	230
RO0 TotalLife [753]	288
Rod Speed [753]	1165

Param İsim Metni	Parametre #
Rod Speed Cmd [753]	1167
Rod Torque [753]	1166
Run Boost	61
S Curve Accel	540
S Curve Decel	541
Safety Port Sts	946
Save MOP Ref	559
Selected Spd Ref	592
Selected Trq Ref	685
Servo Lock Gain [755]	642
Set Top ofStroke [753]	1193
SFAdapt CnvrgLmt	116
SFAdapt CnvrgLvl	115
SFAdapt SlewLmt	113
SFAdapt SlewRate	114
Shear Pin 1 Actn	435
Shear Pin 1 Time	437
Shear Pin 2 Actn	438
Shear Pin 2 Time	440
Shear Pin Cfg	434
Shear Pin1 Level	436
Shear Pin2 Level	439
Simulator Fdbk	138
Skip Speed 1	526
Skip Speed 2	527
Skip Speed 3	528
Skip Speed Band	529
SLAT Dwell Time	315
SLAT Err Stpt	314
Sleep Level	352
Sleep Time	353
Sleep Wake Mode	350
SleepWake RefSel	351
Slip Adapt Iqs	112
Slip Comp BW	622
Slip Reg Enable	100
Slip Reg Ki	101
Slip Reg Kp	102
Slip RPM at FLA	621
Spd Err Fltr BW	644
Spd Loop Damping	653
Spd Options Ctrl	635
Spd Ref A AnlgHi	547
Spd Ref A AnlgLo	548
Spd Ref A Mult	549
Spd Ref A Sel	545
Spd Ref A Stpt	546
Spd Ref B AnlgHi	552
Spd Ref B AnlgLo	553
Spd Ref B Mult	554
Spd Ref B Sel	550
Spd Ref B Stpt	551
Spd Ref Filter	588
Spd Ref Fltr BW	589
Spd Ref FltrGain	590

Param İsim Metni	Parametre #
Spd Ref Scale	555
Spd Ref Sel Sts	591
Spd Reg Int Out	654
Spd Reg Neg Lmt	656
Spd Reg Pos Lmt	655
Spd Trim Source	617
SpdBand Intgrtr [755]	1106
SpdReg AntiBckup	643
SpdTrimPrcRefSrc	616
SpdTrqPsn Mode A	309
SpdTrqPsn Mode B	310
SpdTrqPsn Mode C	311
SpdTrqPsn Mode D	312
Speed Comp Gain	666
Speed Comp Out	667
Speed Comp Sel	665
Speed Dev Band [755]	1105
Speed Error	641
Speed Rate Ref	596
Speed Ref Source	930
Speed Reg BW	636
Speed Reg Ki	647
Speed Reg Kp	645
Speed Reg Max Kp	646
Speed Units	300
SReg FB Fltr BW	639
SReg FB Fltr Sel	637
SReg FB FltrGain	638
SReg OutFltr BW	659
SReg OutFltr Sel	657
SReg OutFltrGain	658
SReg Output	660
SReg Trq Preset	652
Stab Angle Gain	52
Stab Volt Gain	51
Stability Filter	50
Start Acc Boost	60
Start At PowerUp	345
Start Inhibits	933
Start Owner	920
Status1 at Fault	954
Status2 at Fault	955
Step 1…16 Accel [755]	1232…1382
Step 1…16 Action [755]	1238…1388
Step 1…16 Batch [755]	1236…1386
Step 1…16 Decel [755]	1233…1383
Step 1…16 Dig In [755]	1239…1389
Step 1…16 Dwell [755]	1235…1385
Step 1…16 Next [755]	1237…1387
Step 1…16 Type [755]	1230…1380
Step 1…16 Value [755]	1234…1384
Step 1…16 Velocity [755]	1231…1381
Stop Mode A	370
Stop Mode B	371
Duruş Komutu Verme Yetkisi	919

Param İsim Metni	Parametre #
Stroke Per Min [753]	1202
Stroke Pos Count [753]	1201
SVC Boost Filter	64
Sync Time [753]	1122
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
Testpoint Sel 1	970
Testpoint Sel 2	974
Testpoint Sel 3	978
Testpoint Sel 4	982
TO0 Level [753]	242
TO0 Level CmpSts [753]	243
TO0 Level Sel [753]	241
TO0 Off Time [753]	245
TO0 On Time [753]	244
TO0 Sel [753]	240
TorqAlarm Action [753]	1168
TorqAlarm Config [753]	1169
TorqAlarm Dwell [753]	1170
TorqAlarm Level [753]	1171
TorqAlarm TOActn [753]	1173
TorqAlm Timeout [753]	1172
Torque Cur Fdbk	5
Torque Setpoint [753]	1194
Torque Step	686
Total Gear Ratio [753]	1174
Total Inertia	76
Traverse Dec	1124
Traverse Inc	1123
Trim Ref A Sel	600
Trim Ref A Stpt	601
Trim Ref B Sel	604
Trim Ref B Stpt	605
Trim RefA AnlgHi	602
Trim RefA AnlgLo	603
Trim RefB AnlgHi	606
Trim RefB AnlgLo	607
TrmPct RefA AnHi	610
TrmPct RefA AnLo	611
TrmPct RefA Sel	608
TrmPct RefA Stpt	609
TrmPct RefB AnHi	614
TrmPct RefB AnLo	615
TrmPct RefB Sel	612
TrmPct RefB Stpt	613
Trq Adapt En	107
Trq Adapt Speed	106
Trq Comp Mode	109
Trq Comp Mtring	110

Param İsim Metni	Parametre #
Trq Comp Regen	111
Trq Lmt SlewRate [755]	1104
Trq Prove Cfg [755]	1100
Trq Prove Setup [755]	1101
Trq Prove Status [755]	1103
Trq Ref A AnlgHi	677
Trq Ref A AnlgLo	678
Trq Ref A Mult	679
Trq Ref A Sel	675
Trq Ref A Stpt	676
Trq Ref B AnlgHi	682
Trq Ref B AnlgLo	683
Trq Ref B Mult	684
Trq Ref B Sel	680
Trq Ref B Stpt	681
Tip 2 Alarmlar	961
UnderVltg Action	460
UnderVltg Level	461
Units Traveled [755]	1212
User Home Psn	738
VCL Cur Reg BW	95
VCL Cur Reg Ki	97
VCL Cur Reg Kp	96
VEncdls FReg Ki	99
VEncdls FReg Kp	98
VHz Curve	65
VHzSV Spd Reg Ki	664
VHzSV Spd Reg Kp	663
VHzSV SpdTrimReg	623
Virtual Enc EPR [755]	141
Virtual Enc Psn [755]	142
Virtual EncDelay [755]	140
Voltage Class	305
Wake Level	354
Wake Time	355
Write Mask Act	887
Write Mask Cfg	888
Zero Position	725
Zero Speed Limit	525
ZeroSpdFloatTime [755]	1113

I/O Modülü Parametreleri

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Dijital Girişler	1	**Dig In Sts** Dijital Giriş Durumu Dijital girişlerin durumu.				
		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.				
		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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	mS 4 2/10	RW	32-bit Tam Sayı

1 – Dig In Sts

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Input 5 (Giriş 5)	Input 4 (Giriş 4)	Input 3 (Giriş 3)	Input 2 (Giriş 2)	Input 1 (Giriş 1)	Input 0 (Giriş 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

2 – Dig In Filt Mask

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Input 5 (Giriş 5)	Input 4 (Giriş 4)	Input 3 (Giriş 3)	Input 2 (Giriş 2)	Input 1 (Giriş 1)	Input 0 (Giriş 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	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

0 = Çıkışa Enerji Verilmemektedir
1 = Çıkışa Enerji Verilmektedir

(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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
		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 20-750-2263C-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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
		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 20-750-2263C-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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
		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).	Varsayılan: Min/Maks:	0.00 (Disabled) 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: Min/Maks:	0 (Disabled) 0/159999	RW	32-bit Tam Sayı
		12	**RO0 Level** Röle Çıkışı 0 Seviye Seviye karşılaştırma değerini ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	0.0 –/+1000000.0	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Dijital Çıkışlar	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 amacıyla Röle Çıkışı X Seç veya Transistör Çıkışı X 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, Rezerve, Rezerve, 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.	0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru			
		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 (Disabled) 0/15999915	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 amacıyla Röle Çıkışı X Seç veya Transistör Çıkışı X 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, Rezerve, Rezerve, 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.	0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru			

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Dijital Çıkışlar	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
		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 Seviye karşılaştırma durumu ve transistör çıkışı için olası kaynak. Çıkışa enerji vermek amacıyla Transistör Çıkışı X 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	Rezerve	Rezerve	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.
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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Motor PTC	40	**PTC Cfg** Pozitif Sıcaklık Katsayısı Yapılandırma PTC'nin uygun olmadığı durumlarda yapılacak işlemi ayarlar. «Ignore» (0) – Bir işlem yapılmaz «Alarm» (1) – Alarm verilir «Flt Minor» (2) – Devreye alınırsa Önemsiz Hata oluşur, aksi takdirde Serbest Duruş hatası «FltCoastStop» (3) – Serbest Duruş hatası oluşur «Flt RampStop» (4) – Ani Duruş hatası oluşur «Flt CL Stop» (5) – Akım Limiti Duruş hatası oluşur	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Over Temp	PTC Short	PTC Ok
Varsayı-lan	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 Uygundur
Bit 1 «PTC Short» – PTC Kısa Devre
Bit 2 «Over Temp» – PTC aşırı sıcaklık göstermektedir

		42	**PTC Raw Value** Pozitif Sıcaklık Katsayısı Ham Değer PTC değerini görüntüler.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	VAC 0 0/10	Sadece Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Analog Girişler	45	**Anlg In Type** Analog Giriş Tipi Opsiyon bağlantı telleri tarafından ayarlanan analog giriş durumu.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Analog 1	Analog 0
Varsayı-lan	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	**Anlg In Sqrt** Analog Giriş Kare Kök Her giriş için kare kök fonksiyonunu devreye alır/devreden çıkarır.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Analog 1	Analog 0
Varsayı-lan	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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Analog Girişler	47	**Anlg In Loss Sts** Analog Giriş Kayıp Durumu Analog giriş kaybı durumu. Bit 0 «Loss» – Girişlerden birinin veya her ikisinin kayıp olduğunu gösterir.	0 = Kayıp Mevcut Değil 1 = Kayıp Mevcut			
		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 Oku-nur	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 1V veya 2 mA altında bir analog sinyal olarak tanımlanır. Giriş sinyali seviyesi 1.5V veya 3 mA üzerindeyse veya eşitse sinyal kaybı olayı sona erer ve normal çalışma devam eder. «Ignore» (0) – Bir işlem yapılmaz «Alarm» (1) – Alarm verilir «Flt Minor» (2) – Devreye alınırsa Önemsiz Hata oluşur, aksi takdirde Serbest Duruş hatası «FltCoastStop» (3) – Serbest Duruş hatası oluşur «Flt RampStop» (4) – Ani Duruş hatası oluşur «Flt CL Stop» (5) – Akım Limiti Duruş hatası oluşur «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: Opsiyon-lar:	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

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Kayıp 1	Kayıp 0	Kayıp
Varsayı-lan	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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Analog Girişler	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 Oku-nur	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
		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 Oku-nur	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 1V veya 2 mA altında bir analog sinyal olarak tanımlanır. Giriş sinyali seviyesi 1.5V veya 3 mA üzerindeyse veya eşitse sinyal kaybı olayı sona erer ve normal çalışma devam eder. «Ignore» (0) – Bir işlem yapılmaz «Alarm» (1) – Alarm verilir «Flt Minor» (2) – Devreye alınırsa Önemsiz Hata oluşur, aksi takdirde Serbest Duruş hatası «FltCoastStop» (3) – Serbest Duruş hatası oluşur «Flt RampStop» (4) – Ani Duruş hatası oluşur «Flt CL Stop» (5) – Akım Limiti Duruş hatası oluşur «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: Opsiyon-lar:	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 Oku-nur	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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Analog Çıkışlar	70	**Anlg Out Type** Analog Çıkış Tipi Her analog çıkış için analog çıkış modunu seçer. 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 0 = Voltaj Modu 1 = Akım Modu			
		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, 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 0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru			
		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:	VAC 0 –10/20	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.	Varsayılan: Min/Maks:	1 –/+214748000	RW	Reel
		79	**Anlg Out0 DataLo** Analog Çıkış 0 Veri Alt Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için alt değeri ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1 –/+214748000	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
		82	**Anlg Out0 Val** Analog Output 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Analog Çıkışlar	85	**Anlg Out1 Sel** Analog Çıkış 1 Seç Analog çıkış için kaynağı seçer.	Varsayılan: Min/Maks:	3 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:	VAC 0 –10/20	RW	Reel
		87	**Anlg Out1 Data** Analog Çıkış 1 Veri P85 [Anlg Out1Sel] tarafından seçilen kaynağın değerini görüntüler.	Varsayılan: Min/Maks:	0 –/+100000	Sadece Oku-nur	Reel
		88	**Anlg Out1 DataHi** Analog Çıkış 1 Veri Üst Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için üst değeri ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1 –/+214748000	RW	Reel
		89	**Anlg Out1 DataLo** Analog Çıkış 1 Veri Alt Analog çıkış ölçeğinin veri aralığı için alt değeri ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	1 –/+214748000	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 Output 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 Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	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, 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 (1) I/O Modülü modelleri 20-750-2262C-2R ve 20-750-2262D-2R için Bit 1= «Relay Out 0»	0 = Durum Yanlış 1 = Durum Doğru			
		100	**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
		101	**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
		102	**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
		103	**RO0 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	**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
		105	**RO0 LifeEvntLvl** Röle Çıkışı 0 Ömür Olay Seviyesi Bir işlem yapılmadan önce ulaşılması gereken röle ömrü yüzdesini ayarlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 80.000 0.000/100.000	RW	Reel
		106	**RO0 LifeEvntActn** Röle Çıkışı 0 Ömür Olay İşlemi Röle ömür çevrimlerinin yüzdesine ulaşıldığında yapılacak olan işlemi ayarlar. «Ignore» (0) – Bir işlem yapılmaz «Alarm» (1) – Alarm verilir «Flt Minor» (2) – Devreye alınırsa Önemsiz Hata oluşur, aksi takdirde Serbest Duruş hatası «FltCoastStop» (3) – Serbest Duruş hatası oluşur «Flt RampStop» (4) – Ani Duruş hatası oluşur «Flt CL Stop» (5) – Akım Limiti Duruş hatası oluşur	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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	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: Opsiyon-lar:	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 Oku-nur	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 Oku-nur	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 Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		115	**RO1 LifeEvntLvl** Röle Çıkışı 1 Ömür Olay 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 Olay 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) – Alarm verilir «Flt Minor» (2) – Devreye alınırsa Önemsiz Hata oluşur, aksi takdirde Serbest Duruş hatası «FltCoastStop» (3) – Serbest Duruş hatası oluşur «Flt RampStop» (4) – Ani Duruş hatası oluşur «Flt CL Stop» (5) – Akım Limiti Duruş hatası oluşur	Varsayılan: Opsiyon-lar:	1 = «Alarm» 0 = «Ignore» 1 = «Alarm» 2 = «Flt Minor» 3 = «FltCoastStop» 4 = «Flt RampStop» 5 = «Flt CL Stop»	RW	32-bit Tam Sayı

Güvenli Hız Monitörü Modülü Parametreleri

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Güvenlik	1	**Password** Kilitleme ve Kilit Açma fonksiyonu için şifre.	Varsayılan: Min/Maks:	Yok 0/4,294,967,295	Sadece Okunur	Reel
		5	**Lock State** Güvenlik opsiyonu yapılandırmasını kilitlemek veya kilidini açmak için komut.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = «Unlock» 0 = «Unlock» 1 = «Lock»	RW	Reel
		6	**Operating Mode** Sistemi Program veya Çalıştır moduna almak için komut.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = «Program» 0 = «Program» 1 = «Run» 2 = «Config flt»	RW	Reel
		7	**Reset Defaults** Güvenlik opsiyonunu fabrika ayarlarına sıfırlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = «No action» 0 = «No action» 1 = «Reset Fac»	RW	Reel
		10	**Signature ID** Güvenlik yapılandırması tanıtıcı.	Varsayılan: Min/Maks:	Yok 0/4,294,967,295	Sadece Okunur	Reel
		13	**New Password** 32-bit yapılandırma şifresi.	Varsayılan: Min/Maks:	Yok 0/4,294,967,295	RW	Reel
		17	**Password Command** Yeni şifre kaydet komutu.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = «No action» 0 = «No action» 1 = «Change PW» 2 = «Reset PW»	RW	Reel
		18	**Security Code** Şifre Sıfırla komutu için kullanılır.	Varsayılan: Min/Maks:	Yok 0/65,535	Sadece Okunur	Reel
		19	**Vendor Password** Şifre Sıfırla komutu için Tedarikçi şifresi.	Varsayılan: Min/Maks:	Yok 0/65,535	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Genel	20	**Cascaded Config** 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	Reel
		21	**Safety Mode** 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 = «Disabled» 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	Reel
		22	**Reset Type** Güvenlik opsiyonu tarafından kullanılan sıfırlama tipini tanımlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	2 = «Monitored» 0 = «Automatic» 1 = «Manual» 2 = «Monitored» (Manuel İzleme)	RW	Reel
		24	**OverSpd Response** Geri bildirim 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	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Geri Bildirim	27	**Fbk Mode** Geri bildirim 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	Reel
		28	**Fbk 1 Type** Güvenlik opsiyonu 1 için geri bildirim tipini seçer.	Varsayılan: Opsiyonlar:	1 = «TTL» 0 = «Sine/Cosine» 1 = «TTL» (Artımlı)	RW	Reel
		29	**Fbk 1 Units** Güvenlik opsiyonu 1 için döner veya doğrusal geri bildirimi seçer.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = «Rev» 0 = «Rev» (Döner) 1 = «mm» (Doğrusal)	RW	Reel
		30	**Fbk 1 Polarity** Enkoder 1 için yön polaritesini tanımlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = «Normal» 0 = «Normal» (Enkoder ile aynı) 1 = «Reversed»	RW	Reel
		31	**Fbk 1 Resolution** 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 1/65,535	Sadece Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Geri Bildirim	32	**Fbk 1 Volt Mon** İzlenecek enkoder 1 voltajı.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = Voltaj izlenmez 0 = Voltaj izlenmez 5 = 5V +/– %5 9 = 7…12V 12 = 12V +/– %5 24 = 24V – %10…24V + %5	RW	Reel
		33	**Fbk 1 Speed** 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 –214,748,364.8/ 214,748,364.7 RPM (dev/dak) –214,748,364.8/ 214,748,364.7 mm/s	Sadece Oku-nur	Reel
		34	**Fbk 2 Units** Güvenlik opsiyonu 2 için döner veya doğrusal geri bildirimi seçer.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Rev» 0 = «Rev» (Döner) 1 = «mm» (Doğrusal)	RW	Reel
		35	**Fbk 2 Polarity** Enkoder 2 için yön polaritesini tanımlar.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Normal» 0 = «Normal» (Enkoder ile aynı) 1 = «Reversed»	RW	Reel
		36	**Fbk 2 Resolution** 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 1/65,535	Sadece Oku-nur	Reel
		37	**Fbk 2 Volt Mon** İzlenecek enkoder 2 voltajı.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = Voltaj izlenmez 0 = Voltaj izlenmez 5 = 5V +/– %5 9 = 7…12V 12 = 12V +/– %5 24 = 24V – %10…24V + %5	RW	Reel
		38	**Fbk 2 Speed** 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 –214,748,364.8/ 214,748,364.7 RPM (dev/dak) –214,748,364.8/ 214,748,364.7 mm/s	Sadece Oku-nur	Reel
		39	**Fbk Speed Ratio** 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 0.0001/10,000.0	RW	Reel
		40	**Fbk Speed Tol** 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	Reel
		41	**Fbk Pos Tol** 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 0/65,535 der 0/65,535 mm	RW	Reel
		42	**Direction Mon** 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: Opsiyon-lar:	0 = «Disabled» 0 = «Disabled» 1 = «Pos Always» 2 = «Neg Always» 3 = «Pos in SLS» 4 = «Neg in SLS»	RW	Reel
		43	**Direction Tol** 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 0/65,535 der 0/65,535 mm	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Stop	44	**Güvenli Duruş Girişi** Güvenli Duruş girişi için yapılandırma (SS_In). «2NC» (1) – İki-kanal eşdeğeri «2 NC 3s» (2) – İki-kanal eşdeğeri 3 s «1 NO + 1 NC» (3) – İki-kanal tamamlayıcı «1 NO + 1 NC 3s» (4) – İki-kanal eşdeğeri tamamlayıcı 3 s «2 OSSD» (5) – İki-kanal SS eşdeğeri «1 NC» (6) – Tek kanal eşdeğeri	Varsayılan: Opsiyon-lar:	1 = «2NC» 0 = «Not used» 1 = «2NC» 2 = «2 NC 3s» 3 = «1 NO + 1 NC» 4 = «1 NO + 1 NC 3s» 5 = «2 OSSD» 6 = «1 NC»	RW	Reel
		45	**Safe Stop Type** Güvenli çalışma duruşu 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: Opsiyon-lar:	0 = «Torque Off» 0 = «Torque Off» 1 = «Safe Stop 1» 2 = «Safe Stop 2» 3 = «Torque Off NoCk»	RW	Reel
		46	**Stop Mon Delay** 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	Reel
		47	**Max Stop Time** 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	Reel
		48	**Standstill Speed** Hareketin duruş olarak tanımlanacağı hız limitini belirler. Birimler için P29 [Fbk 1 Units] tarafından belirlenen döner veya doğrusal yapılandırma baz alınır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak (rpm) mm/s 0.001 0.001/65.535 RPM (dev/dak) 000/65.535 mm/s	RW	Reel
		49	**Standstill Pos** Bi 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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Derece mm 10 0/65,535 der 0/65.535 mm	RW	Reel
		50	**Decel Ref Speed** Safe Stop 1 (Güvenli Duruş) veya Safe Stop 2 için izlenecek yavaşlama hızını belirler. Birimler için enkoder 1 geri bildirim yapılandırması P29 [Fbk 1 Units] tarafından belirlenen döner veya doğrusal yapılandırma baz alınır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak (rpm) mm/s 0 0/65,535 RPM (dev/dak) 0/65,535 mm/s	RW	Reel
		51	**Stop Decel Tol** Bu, Decel Ref Speed parametresi tarafından ayarlanan yavaşlama hızı üzerindeki izin verilen toleranstır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0 0/100	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Sınırlı Hız	52	**Lim Speed Input** Güvenli Sınırlı Hız Girişi (SLS_In) için yapılandırma. «2NC» (1) – İki-kanal eşdeğeri «2 NC 3s» (2) – İki-kanal eşdeğeri 3 s «1 NO + 1 NC» (3) – İki-kanal tamamlayıcı «1 NO + 1 NC 3s» (4) – İki-kanal eşdeğeri tamamlayıcı 3 s «2 OSSD» (5) – İki-kanal SS eşdeğeri «1 NC» (6) – Tek kanal eşdeğeri	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Not used» 0 = «Not used» 1 = «2NC» 2 = «2 NC 3s» 3 = «1 NO + 1 NC» 4 = «1 NO + 1 NC 3s» 5 = «2 OSSD» 6 = «1 NC»	RW	Reel
		53	**LimSpd Mon Delay** 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	Reel
		54	**Enable SW Input** Devreye Alma Geçiş girişi için yapılandırma (ESM_In). «2NC» (1) – İki-kanal eşdeğeri «2 NC 3s» (2) – İki-kanal eşdeğeri 3 s «1 NO + 1 NC» (3) – İki-kanal tamamlayıcı «1 NO + 1 NC 3s» (4) – İki-kanal eşdeğeri tamamlayıcı 3 s «2 OSSD» (5) – İki-kanal SS eşdeğeri «1 NC» (6) – Tek kanal eşdeğeri	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Not used» 0 = «Not used» 1 = «2NC» 2 = «2 NC 3s» 3 = «1 NO + 1 NC» 4 = «1 NO + 1 NC 3s» 5 = «2 OSSD» 6 = «1 NC»	RW	Reel
		55	**Safe Speed Limit** 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	Reel
		56	**Speed Hysteresis** Güvenli Hız Monitörü izleme etkin durumda olduğunda SLS_Out çıkışı için histerezis değerini verir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	% 0 0/100	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Kapak Kontrolü	57	**Door Out Type** Kapak kontrol çıkışı (DC_Out) için kilitleme ve kilit açma durumunu tanımlar. Door Out Type (Kapak Dışarı Tipi) verilecek olan güce eşit olduğunda, DC_Out, kilitleme durumunda OFF (Kapalı) kilit açma durumunda ON (Açık) durumdadır. Door Out Type (Kapak 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: Opsiyon-lar:	0 = «Pwr to Rel» 0 = «Pwr to Rel» 1 = «Pwr to Lock» 2 = «2 Ch Sourcing»	RW	Reel
		58	**DM Input** Kapak İzleme girişi (DM_In) için yapılandırma. «2NC» (1) – İki-kanal eşdeğeri «2 NC 3s» (2) – İki-kanal eşdeğeri 3 s «1 NO + 1 NC» (3) – İki-kanal tamamlayıcı «1 NO + 1 NC 3s» (4) – İki-kanal eşdeğeri tamamlayıcı 3 s «2 OSSD» (5) – İki-kanal SS eşdeğeri «1 NC» (6) – Tek kanal eşdeğeri	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Not used» 0 = «Not used» 1 = «2NC» 2 = «2 NC 3s» 3 = «1 NO + 1 NC» 4 = «1 NO + 1 NC 3s» 5 = «2 OSSD» 6 = «1 NC»	RW	Reel
		59	**Lock Mon Enable** Kilit İzleme, hız izleme sadece güvenlik opsiyonu tek bir ünite olduğunda veya çok eksenli bir sistem içerisindeki ilk ünite olduğunda devreye alınabilir (Kademeli Yapılandırma 0 veya 3).	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Disable» 0 = «Disable» 1 = «Enable»	RW	Reel
		60	**Lock Mon Input** Kilit İzleme girişi (LM_In) için yapılandırma. «2NC» (1) – İki-kanal eşdeğeri «2 NC 3s» (2) – İki-kanal eşdeğeri 3 s «1 NO + 1 NC» (3) – İki-kanal tamamlayıcı «1 NO + 1 NC 3s» (4) – İki-kanal eşdeğeri tamamlayıcı 3 s «2 OSSD» (5) – İki-kanal SS eşdeğeri «1 NC» (6) – Tek kanal eşdeğeri	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Not used» 0 = «Not used» 1 = «2NC» 2 = «2 NC 3s» 3 = «1 NO + 1 NC» 4 = «1 NO + 1 NC 3s» 5 = «2 OSSD» 6 = «1 NC»	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Max Speed	61	**Max Speed Enable** Güvenli Maksimum Hız İzleme Devreye Al	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Disable» 0 = «Disable» 1 = «Enable»	RW	Reel
		62	**Safe Max Speed** Eğer Güvenli Maksimum Hız izleme devreye alınmışsa, maksimum hız limiti toleransını tanımlar.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	dev/dak (rpm) mm/s 0 0/65,535 RPM (dev/dak) 0/65,535 mm/s	RW	Reel
		63	**Max Spd Stop Typ** 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: Opsiyon-lar:	0 = «Torque Off» 0 = «Torque Off» 1 = «Safe Stp Typ»	RW	Reel
		64	**Max Accel Enable** Güvenli Maksimum Hızlanma İzleme Devreye Al	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Disable» 0 = «Disable» 1 = «Enable»	RW	Reel
		65	**Safe Accel Limit** 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 0/65,535 dev/s^2 0/65,535 mm/s^2	RW	Reel
		66	**Max Spd Stop Typ** 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: Opsiyon-lar:	0 = «Torque Off» 0 = «Torque Off» 1 = «Safe Stp Typ»	RW	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Hatalar	67	**Hata Durumu** Hata Durumu 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	Core Error	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 «Core Error» – Merkez Hatası için Rezerve
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 Bildirim 1 Hatası
Bit 6 «Fbk 2 Flt» – Geri Bildirim 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» – Kapak 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Hatalar	68	**Koruma Durumu** Koruma Durumu				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	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
Varsayı-lan	0	0	0	0	0	0	0	0	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 «StatusOK» – 0 = Hata; 1 = OK
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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Hatalar	69	**IO Diag Status** Teşhis için kullanılan I/O'nun mevcut durumunu gösterir. **Önemli:** Güvenlik opsiyonu Çalıştır konumunda değilken. bu parametre güncellenmez.				

Opsi-yonlar	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
Varsayı-lan	0	0	0	0	0	0	0	0	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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Hatalar	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] value not legal based on 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:		RW	Reel
		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 PowerFlex güvenlik sistemi için azaltılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = «Pulse test» (Pals test) 0 = «Pulse test» (Pals test) 1 = «No pulse test» (Pals test yok)	RW	Reel
		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 PowerFlex güvenlik sistemi için azaltılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = «Pulse test» (Pals test) 0 = «Pulse test» (Pals test) 1 = «No pulse test» (Pals test yok)	RW	Reel
		74	**Door Out Mode** DC_Out çıkışına pals testi uygulanıp uygulanmadığını tanımlar. Eğer herhangi bir çıkış için pals testi kapatılmışsa SIL, Kategori ve PL sınıflandırması tüm PowerFlex güvenlik sistemi için azaltılır.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = «Pulse test» (Pals test) 0 = «Pulse test» (Pals test) 1 = «No pulse test» (Pals test yok)	RW	Reel

Tek Artımlı Enkoder Modülü Parametreleri

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR		1	**Encoder Cfg** Enkoder Yapılandır 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	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
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 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 dönüş yönü ile ilişkili pozisyon sayımını yukarı/aşağı ters çevirir. 1 = ters çevir, 0 = ters çevirme

	2	**Encoder PPR** Enkoder Pals/Devir A Quad B Enkoderinin Pals/Devir (Enkoder Hatları) için enkoder modülünü yapılandırır.	Varsayılan: Min/Maks:	1024 2/20000	RW	Reel
	3	**Fdbk Loss Cfg** Geri Bildirim Kaybı Yapılandır Geri bildirimde bir hata olması durumunda sürücünün ne yapacağını ayarlar.	Varsayılan: Opsiyonlar:	3 = «FltCoastStop» 0 = «Ignore» 1 = «Alarm» 2 = «Flt Minor» 3 = «FltCoastStop»	RW	Reel
	4	**Enkoder Geri Bildirimi** Enkoder Geri Bildirimi Enkoderin pozisyon geri bildirim değerini görüntüler. Bu, ana kontrol (Port 0) Geri Bildirim Seçimi için bir kaynak olarak kullanılmalıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 –/+2147483647	Sadece Okunur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR		5	**Enkoder Durumu**				

5 — Enkoder Durumu

Enkoder Durumu

Artımlı Enkoder Modülü için durum bilgisi

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» – [Encoder Cfg] parametresi içerisinde karşılık gelen bit'in durumu.
Bit 1 «A Chan Only» – [Encoder 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 (işaretleme palsı) kullanıldığında, bir işaretleme palsının tespit edildiğini gösterir. Ana konum rutininde veya enkoder hataları silindikten sonra tomatik olarak silinir.
Bit 9 «Inv Home In» – [Encoder 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 işaretleme (Z kanalı) palsı sonrasında ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlemek üzere yapılandırıldığını gösterir.
Bit 14 «HomMrk Event» – Bir işaretleme (Z kanalı) palsına karşılık olarak ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlediğini gösterir.
Bit 15 «Direction» – [Encoder Cfg] parametresinde karşılık gelen bit'in durumu.

6 — Hata Durumu

Hata Durumu

Bir geri bildirim kaybı ile sonuçlanacak durum bilgisi.

Opsiyonlar	SI Comm Loss	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Quad Loss (Karesel Kayıp)	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 farka sahip olmalıdır (tek uçlu değil). Z kanalı sadece devreye alındığında kontrol edilir. -- bakınız [Encoder Cfg].
Bit 1 «Phase Loss» – 8 msn.'lik bir süre boyunca 30 adetten fazla faz kaybı (açık tel) olayı gerçekleştiğini gösterir. Aynı sınırlamalar [Encoder Cfg] Bit 0 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 olayı gerçekleştiğini gösterir. Sadece hem A hem de B kanalları kullanıldığında geçerlidir ([Encoder 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.

No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
7	**Faz Kaybı Sayımı** Faz Kaybı Sayımı Enkoder modülünün 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	Reel
8	**Quad Loss Count** Enkoder modülünün 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	Reel

İkili Artımlı Enkoder Modülü Parametreleri

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Encoder 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.				
		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	Reel
		3	**Enc 0 FB Lss Cfg** Enkoder 0 Geri Bildirim Kaybı Yapılandır Enkoder 0'da (ana enkoder) bir hata olması durumunda sürücünün ne yapacağını yapılandırır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	3 = «FltCoastStop» 0 = «Ignore» 1 = «Alarm» 2 = «Flt Minor» 3 = «FltCoastStop»	RW	Reel
		4	**Enc 0 FB** Enkoder 0 Geri Bildirim Enkoder 0'ın (ana enkoder) pozisyon geri bildirim değerini görüntüler. Bu, ana kontrol (Port 0) Geri Bildirim Seçimi için bir kaynak olarak kullanılmalıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 –/+2147483647	Sadece Oku-nur	Reel

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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Encoder 0	5	**Enc 0 Sts** Enkoder 0 Durumu Enkoder 0 için durum bilgisi.				

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» – [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 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 (işaretleme palsı) kullanıldığında, bir işaretleme palsının tespit edildiğini gösterir. Ana konum rutininde veya enkoder hataları silindikten sonra tomatik 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 işaretleme (Z kanalı) palsı sonrasında ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlemek üzere yapılandırıldığını gösterir.
Bit 14 «HomMrk Event» – Bir işaretleme (Z kanalı) palsına 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 Enkoder 0 için bir geri bildirim kaybı ile sonuçlanacak durum bilgisi.				

Opsiyonlar	SI Comm Loss	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Quad Loss (Karesel Kayıp)	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 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) olayı 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 olayı 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 Oku-nur	Reel
		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 Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Encoder 1	11	**Enc 1 Cfg** Enkoder 1 Yapılandır Enkoder 1 (ikincil enkoder) için kullanılan pozisyon yönü, hız hesaplama yöntemi, sinyal tipi ve etkin enkoder kanallarını yapılandırır.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Direction	Single Ended	Rezerve	Edge Mode	A Chan Only	Z Chan Enbl
Varsayı-lan	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

		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	Reel
		13	**Enc 1 FB Lss Cfg** Enkoder 1 Geri Bildirim Kaybı Enkoder 1'de (ikincil enkoder) bir hata olması durumunda sürücünün ne yapacağını ayarlar.	Varsayılan: Min/Maks:	3 = «FltCoastStop» 0 = «Ignore» 1 = «Alarm» 2 = «Flt Minor» 3 = «FltCoastStop»	RW	Reel
		14	**Enc 1 FB** Enkoder 1 Geri Bildirim Enkoder 1'in (ikincil enkoder) pozisyon geri bildirim değerini görüntüler. Bu, ana kontrol (Port 0) Geri Bildirim Seçimi için bir kaynak olarak kullanılmalıdır.	Varsayılan: Min/Maks:	0 –/+2147483647	Sadece Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Encoder 1	15	**Enc 1 Sts** Enkoder 1 Durumu Enkoder 1 için durum bilgisi				

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» – [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 (işaretleme palsı) kullanıldığında, bir işaretleme palsının tespit edildiğini gösterir. Ana konum rutininde veya enkoder hataları silindikten sonra tomatik 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 işaretleme (Z kanalı) palsı sonrasında ana konum mantığının enkoder pozisyonunu kilitlemek üzere yapılandırıldığını gösterir.
Bit 14 «HomMrk Event» – Bir işaretleme (Z kanalı) palsına 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 bildirim kaybı ile sonuçlanacak durum bilgisi.				

Opsiyonlar	SI Comm Loss	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Quad Loss (Karesel Kayıp)	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 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) olayı gerçekleştiğini gösterir. Aynı sınırlamalar [Enc 1 Cfg] bit 0 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 olayı 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 Oku-nur	Reel
		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 Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Ana Konum Yap	20	**Ana Konum Yap** Ana Konum Yapılandır 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Modül Durumu	21	**Module Sts** Modül Durumu Enkoder modülü durum bilgisi (her iki enkoder için ortak).				

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	SafetyVoltHi	Safety Mode
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 bildirim 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 bildirim voltaj modunun durumunu (modüldeki bir bağlantı teli tarafından yapılandırılır) gösterir. 0 = 5V güvenlik geri bildirim modu, 1 = 12V güvenlik geri bildirim modu.

Üniversal Geri Bildirim Modülü Parametreleri

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Modül	1	**Module Sts** Modül Durumu Geri Bildirim Opsiyon modülünün hata ve alarm bilgilerini gösterir.				

Opsi-yonlar	DPI Ready	Sec Safety	Pri Safety	Rezerve	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
Varsayı-lan	0	0	0	0	0	0	0	0	0	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 Bildirim 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 Bildirim 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 Bildirim 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 Bildirim 0'da hata bulunduğunu gösterir. Bu bit eğer P10 [FB0 Sts] içerisinde herhangi bir Geri Bildirim 0 hata bit'i ayarlanmışsa devreye girer. Eğer bu bit ayarlanmışsa, «Module Error» bit'i de devrededir.

Bit 5 «FB1 Error» – Geri Bildirim 1'de hata bulunduğunu gösterir. Bu bit eğer P10 [FB1 Sts] içerisinde herhangi bir Geri Bildirim 1 hata bit'i ayarlanmışsa devreye girer. Eğer bu bit ayarlanmışsa, «Module Error» bit'i de devrededir.

Bit 6 «System Error» – Geri Bildirim Opsiyon modülünde geri bildirimden bağımsız bir hata olduğunu gösterir. Bit 12 ve 13 Sistem Hatasının tipini gösterir. Eğer bu bit ayarlanmışsa, «Module Error» bit'i de devrededir.

Bit 8 «FB0 Alarm» – Geri Bildirim 0'da alarm bulunduğunu gösterir Bu bit Geri Bildirim 0 enkoderinde bir alarm bulunuyorsa ayarlanır. Eğer bu bit ayarlanmışsa, «Alarm Type 1» bit'i de devrededir.

Bit 9 «FB1 Alarm» – Geri Bildirim 1'de alarm bulunduğunu gösterir Bu bit Geri Bildirim 1 enkoderinde bir alarm bulunuyorsa ayarlanır. Eğer bu bit ayarlanmışsa, «Alarm Type 1» bit'i de devrededir.

Bit 10 «Cfg Alarm» – Geri Bildirim Opsiyon modülünde geri bildirimden 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 Bildirim Opsiyon modülünde bir Donanım Hatası olduğunu gösterir. Eğer bu bit ayarlanmışsa, Bit 6 «System Error» da devrededir.

Bit 13 «Firmware Err» – Geri Bildirim 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 pinler P6 [FB0 Device Sel] ve P36 [FB1 Device Sel]'e uygun şekilde Geri Bildirim 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], «Sine Cosine» olarak ayarlanmıştır, [FBX IncAndSC PPR] değeri üssü iki değildir ve parametre P84 [Enc Out Z PPR] 0 «1 ZPulse» olarak 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 bildirim seçimi birleşimi geçersizdir, örn. her iki geri bildirim 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 Bildirim Durumu Makine'nin Başlatma Durumu'nda olduğunu gösterir. Bu Tip 2 alarm, motorun başlatma durumunda başlatılamayacağından emin olunmasını sağlar. Eğer bu bit ayarlanmışsa, «Alarm Type 2» bit'i 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.

		2	**Module Err Reset** Modül Hatası Sıfırla Modül sıfırlama tipini seçer.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Ready» 0 = «Ready» 1 = «Clr FB Intlz» 2 = «Clear Errors» 3 = «FB Initlz»	RW	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Geri bildirim 0	5	**FB0 Position** Geri bildirim 0 Pozisyon Geri bildirim 0 cihazından gelen pozisyon değerini gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 2147483648/2147483647	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		6	**FB0 Device Sel** Geri Bildirim 0 Cihaz Seç Geri bildirim 0 cihazı için enkoder tipini belirler.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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
		7	**FB0 Identify** Geri Bildirim 0 Belirle Geri bildirim 0 cihazı için kullanılan enkoder tipini gösterir, örn. SIN/COS artım sinyalleri dahil EnDat 2.1 arayüzüne sahip çok dönüşlü, döner enkoder.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Stahl	Temposonic	SSI	BiSS	Hiperface	EnDat 2p2	EnDat 2p1	Incremental	Full Digital	Sin Cos	Enh Resol	Multi Turn	Single Turn	Linear	Rotary
Varsayı-lan	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
Bit 1 «Linear» – Doğrusal enkoder; örn. Temposonic ve Stahl
Bit 2 «Single Turn» – Tek dönüşlü mutlak enkoder
Bit 3 «Multi Turn» – Çok dönüşlü mutlak enkoder
Bit 4 «Enh Resol» – Yüksek çözünürlüklü enkoder. Bu bit, eğer 24 bits 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» – SinCos enkoder
Bit 6 «Full Digital» – Tam dijital enkoder
Bit 7 «Incremental» – A Quad B enkoder
Bit 8 «EnDat 2p1» – Heidenhain EnDat 2.1 komut ayarı
Bit 9 «EnDat 2p2» – Heidenhain EnDat 2.2 komut ayarı
Bit 10 «Hiperface» – Hiperface Arayüzü
Bit 11 «BiSS» – BiSS arayüzü
Bit 12 «SSI» – SSI arayüzü
Bit 13 «Temposonic» – Temposonic doğrusal enkoder
Bit 14 «Stahl» – Stahl doğrusal enkoder

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Geri bildirim 0	8	**FB0 Cfg** Geri Bildirim 0 Yapılandırma Pozisyon yönünü, pozisyon veri formatını ve geri bildirim 0 cihazı için seri haberleşme arayüzü için veri iletişim hızını yapılandırır.				
		9	**FB0 Loss Cfg** Geri Bildirim 0 Kayıp Yapılandırma Geri bildirim 0 cihazında bir hata olması durumunda sürücünün ne yapacağını ayarlar.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	3 = «FltCoastStop» 0 = «Ignore» 1 = «Alarm» 2 = «Flt Minor» 3 = «FltCoastStop»	RW	32-bit Tam Sayı
		10	**FB0 Sts** Geri bildirim 0 Durumu Geri bildirim 0 cihazı için geri bildirime özel hataları ve alarmları gösterir.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	SC Quadrant	FD Low Baud	24-bit Resol	Direction
Varsayı-lan	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» – Pozisyon yönünü dahili olarak değiştirir.

Bit 1 «24-bit Resol» – Ayarlanmışsa, [FB0 Position] veri formatı 8/24 (bir devirde 8 bit çözünürlük, 24 bit pozisyon) olarak ayarlanır. Aksi takdirde, veri formatı 12/20 olarak ayarlanır. Sadece [FB0 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.

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Encoder Alm	Rezerve	Unsupp Enc	Phase Loss	Quad Loss (Karesel Kayıp)	Open Wire	SC Amplitude	SpplyVltRng	Diagnostic	Comm	Timeout	Msg Checksum	Encoder Err
Varsayı-lan	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 «Encoder 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 tel 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 «Encoder Alm» – Bildirildiğinde, bir Enkoder Alarmı vardır.

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Geri bildirim 0	15	**FB0 IncAndSC PPR** Geri Bildirim 0 Artımlı ve Sinüs Cosinüs Pals/Devir Geri bildirim 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	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	PPR 1024 1/100000	RW	32-bit Tam Sayı

16 FB0 Inc Cfg

Geri Bildirim 0 Artımlı Yapılandırma

Geri bildirim 0 cihazı için Artımlı Geri Bildirimi 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.

17 FB0 Inc Sts

Geri bildirim 0 Artımlı Durum

Geri bildirim 0 cihazı için Artımlı Geri Bildirim 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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Geri bildirim 0	20	**FB0 SSI Cfg** Geri Bildirim 0 SSI Yapılandırma Geri bildirim 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).

21	**FB0 SSI Resol** Geri Bildirim 0 SSI Çözünürlük Geri bildirim 0 cihazı için SSI enkoderin bir devir (çözünürlük) içerisindeki pozisyonu için bit sayısını yapılandırır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Bit 13 8/32	RW	32-bit Tam Sayı
22	**FB0 SSI Turns** Geri Bildirim 0 SSI Dönüşler Geri bildirim 0 cihazı için SSI enkoderinin dönüşleri için bit sayısını yapılandırır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Bit 12 0/16	RW	32-bit Tam Sayı
25	**FB0 Lin CPR** Geri Bildirim 0 Doğrusal Enkoder Sayımı/Devir Geri bildirim cihazı 0 için doğrusal enkoder için motor devri başına sayımı belirler.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/4294967295	RW	32-bit Tam Sayı
26	**FB0 Lin Upd Rate** Geri Bildirim Doğrusal Güncelleme Oranı Geri bildirim cihazı 0 için doğrusal kanalın örnekleme hızını ayarlar.	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 Bildirim 0 Doğrusal Stahl Durumu
Geri bildirim 0 cihazı için doğrusal Stahl enkoderi hata durumunu gösterir.

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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Geri bildirim 1	35	**FB1 Position** Geri bildirim 1 Pozisyon Geri bildirim 1 cihazından gelen pozisyon değerini gösterir.	Varsayılan: Min/Maks:	0 2147483648/2147483647	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı
		36	**FB1 Device Sel** Geri Bildirim 1 Cihaz Seç Geri bildirim 1 cihazı için enkoder tipini belirler.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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
		37	**FB1 Identify** Geri Bildirim 1 Belirle Geri bildirim 1 cihazı için kullanılan enkoder tipini gösterir, örn. SIN/COS artım sinyalleri dahil EnDat 2.1 arayüzüne sahip çok dönüşlü, döner enkoder.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Stahl	Temposonic	SSI	BiSS	Hiperface	EnDat 2p2	EnDat 2p1	Incremental	Full Digital	Sin Cos	Enh Resol	Multi Turn	Single Turn	Linear	Rotary
Varsayı-lan	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
Bit 1 «Linear» – Doğrusal enkoder; örn. Temposonic ve Stahl
Bit 2 «Single Turn» – Tek dönüşlü mutlak enkoder
Bit 3 «Multi Turn» – Çok dönüşlü mutlak enkoder
Bit 4 «Enh Resol» – Yüksek çözünürlüklü enkoder. Bu bit, eğer 24 bits çözünürlükten (tam dijital enkoder) daha yüksek bulunuyorsa veya PPR 16384 değerine eşitse veya daha yüksekse ayarlanır. Eğer bu bit ayarlanmışsa, [FB1 Cfg] parametresindeki bit 1 «24-bit Resol» da ayarlanmalıdır.
Bit 5 «Sin Cos» – SinCos enkoder
Bit 6 «Full Digital» – Tam dijital enkoder
Bit 7 «Incremental» – A Quad B enkoder
Bit 8 «EnDat 2p1» – Heidenhain EnDat 2.1 komut ayarı
Bit 9 «EnDat 2p2» – Heidenhain EnDat 2.2 komut ayarı
Bit 10 «Hiperface» – Hiperface Arayüzü
Bit 11 «BiSS» – BiSS arayüzü
Bit 12 «SSI» – SSI arayüzü
Bit 13 «Temposonic» – Temposonic doğrusal enkoder
Bit 14 «Stahl» – Stahl doğrusal enkoder

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Geri bildirim 1	38	**FB1 Cfg** Geri Bildirim 1 Yapılandırma Pozisyon yönünü, pozisyon veri formatını ve geri bildirim 1 cihazı için seri haberleşme arayüzü için veri iletişim hızını yapılandırır.				
		39	**FB1 Loss Cfg** Geri Bildirim 1 Kayıp Yapılandırma Geri bildirim 1 cihazında bir hata olması durumunda sürücünün ne yapacağını ayarlar.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	3 = «FltCoastStop» 0 = «Ignore» 1 = «Alarm» 2 = «Flt Minor» 3 = «FltCoastStop»	RW	32-bit Tam Sayı
		40	**FB1 Sts** Geri bildirim 1 Durumu Geri bildirim 1 cihazı için geri bildirime özel hataları ve alarmları gösterir.				

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	SC Quadrant	FD Low Baud	24-bit Resol	Direction
Varsayı-lan	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» – Pozisyon yönünü 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.

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Encoder Alm	Rezerve	Unsupp Enc	Phase Loss	Quad Loss (Karesel Kayıp)	Open Wire	SC Amplitude	SpplyVltRng	Diagnostic	Comm	Timeout	Msg Checksum	Encoder Err
Varsayı-lan	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 «Encoder 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 tel 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 «Encoder Alm» – Bildirildiğinde, bir Enkoder Alarmı vardır.

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Geri bildirim 1	45	**FB1 IncAndSC PPR** Geri Bildirim 1 Artımlı ve Sinüs Cosinüs Pals/Devir Geri bildirim 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 Bildirim 1 Artımlı Yapılandırma

Geri bildirim 1 cihazı için Artımlı Geri Bildirimi 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 [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.

47 **FB1 Inc Sts**

Geri bildirim 1 Artımlı Durum

Geri bildirim 1 cihazı için Artımlı Geri Bildirim 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 [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

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Geri bildirim 1	50	**FB1 SSI Cfg** Geri Bildirim 1 SSI Yapılandırma Geri bildirim 1 cihazı için SSI enkoderine olan bağlantıyı yapılandırır. İletim formatı: [MSB…Position…LSB], [Error Bit]*, [Parity Bit]*.				
		51	**FB1 SSI Resol** Geri Bildirim 1 SSI Çözünürlük Geri bildirim 1 cihazı için SSI enkoderin bir devir (çözünürlük) içerisindeki pozisyonu için bit sayısını yapılandırır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Bit 13 8/32	RW	32-bit Tam Sayı
		52	**FB1 SSI Turns** Geri Bildirim 1 SSI Dönüşler Geri bildirim 1 cihazı için SSI enkoderinin dönüşleri için bit sayısını yapılandırır.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Bit 12 0/16	RW	32-bit Tam Sayı
		55	**FB1 Lin CPR** Geri Bildirim 1 Doğrusal Enkoder Sayımı/Devir Geri bildirim cihazı 1 için doğrusal enkoder için motor devri başına sayımı belirler.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/4294967295	RW	32-bit Tam Sayı
		56	**FB1 Lin Upd Rate** Geri Bildirim Doğrusal Güncelleme Oranı Geri bildirim cihazı 1 için doğrusal kanalın örnekleme hızını ayarlar.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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
		57	**FB1 LinStahl Sts** Geri Bildirim 1 Doğrusal Stahl Durumu Geri bildirim 1 cihazı için doğrusal Stahl enkoderi hata durumunu gösterir.				

50 — Opsiyonlar:

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 — Opsiyonlar:

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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Enkoder Çıkış	80	**Enc Out Sel** Enkoder Çıkış Seç Enkoder Çıkışını seçer. Eğer geri bildirim 0 veya 1 cihazı A Quad B Z veya Hall Sensörü olarak yapılandırılmışsa, bu parametre None (Yok) olarak ayarlanmalıdır. Aksi takdirde, bir Enkoder Çıkış Alarmı ([Module Sts] Bit 16) oluşacaktır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «None» 0 = «None» 1 = «Reserved» 2 = «Sine Cosine» 3 = «Channel X» 4 = «Channel Y»	RW	32-bit Tam Sayı
		81	**Enc Out Mode** Enkoder Çıkış Modu Enkoder Çıkış tipini yapılandırır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «A Quad B» 0 = «A Quad B» 1 = «Inv A Quad B»	RW	32-bit Tam Sayı
		82	**Enc Out FD PPR** Enkoder Çıkış PPR Simüle edilen enkoder modu için enkoder çıkışı PPR'yi belirler ([Enc Out Sel] = «Virtual Master» veya «Channel X» veya «Channel Y»). Benzetilen enkoder modunda SIN/COS sinyalleri PPR enkoder çıkışını belirler PPR.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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 Benzetilen/simüle edilen enkoder çıkışı için Z palsının ofsetini yapılandırır. İşaretleme ofseti bir devir içerisinde belirlenir.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	PPR 0 0/100000	RW	32-bit Tam Sayı
		84	**Enc Out Z PPR** Enkoder Çıkış Z PPR Her devir için Z Palsı sayısını yapılandırır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Kayıt	90	**Rgsn Arm** Kayıt Zırhı Kullanılacak olan Kayıt Kilitlerini seçer.				
		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: Opsiyon-lar:	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

Opsiyonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Arm Latch 10 (Kilit)	Arm Latch 9 (Kilit)	Arm Latch 8 (Kilit)	Arm Latch 7 (Kilit)	Arm Latch 6 (Kilit)	Arm Latch 5 (Kilit)	Arm Latch 4 (Kilit)	Arm Latch 3 (Kilit)	Arm Latch 2 (Kilit)	Arm Latch 1 (Kilit)
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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Kayıt	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: Opsiyon-lar:	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 Hmln 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: Opsiyon-lar:	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
		94	**Rgsn Sts** Kayıt Durumu Yapılandırılan kayıt olaylarının durumu.				

Opsi-yonlar	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
Varsayı-lan	0	0	0	0	0	0	0	0	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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Kayıt	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 X Yapılandır Kayıt Kilidi 1'i Yapılandırır				

Opsi-yonlar	Rezerve	Stg2EdgeFall	Stg2EdgeRise	Rezerve	Stg2 In b1	Stg2 In b0	Logic Sel b1	Logic Sel b0	Stg1 EdgeFall	Stg1 EdgeRise	Rezerve	Stg1 In b1	Stg1 In b0	Rev Capture	Fwd Capture	Channel Sel
Varsayı-lan	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

	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 Olayı sırasında Alınan Pozisyon.	Varsayılan: Min/Maks:	0 2147483648/2147483647	Sadece Oku-nur	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 Olayı oluştuğunda Kaydedilen Zaman.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sayım 0 0/4294967295	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı

Entegre EtherNet/IP Parametreleri

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR		1 İle 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 İle 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	Sadece Oku-nur	Reel
		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 Oku-nur	Reel
		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 Oku-nur	Reel
		36	755 **BOOTP** BOOTP Adaptörü BOOTP kullanmak üzere yapılandırır, böylece bir BOOTP sunucusu ile IP adresini, subnet mask'ını ve gateway (ağ geçidi) adresini ayarlayabilirsiniz. Bu parametre devreden çıkarıldığında, bu adresleme fonksiyonlarını ayarlamak için adaptör parametrelerini kullanmalısınız.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	1 = «Enabled» 0 = «Disabled» 1 = «Enable»	RW	Reel
		37	755 **Net Addr Src** Ağ Adres Kaynağı Adaptör nod adresinin alındığı kaynağı belirler. Bunlar switch'ler, Parametre 40…43 [IP Addr Cfg x], veya BOOTP olacaktır. Adaptör üzerindeki oktet sekizli swtich'lerin ayarları tarafından belirlenir. Detaylar için bakınız EtherNet/IP ile bir Bağlantının Kurulması sayfa 2-6.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Switches» 0 = «Switches» 1 = «Parameters» 2 = «BOOTP»	Sadece Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR		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 Kartında Oktet Octet Ayarı **Önemli:** Bu parametreleri kullanarak IP adresini ayarlamak için P36 [BOOTP] «0» olarak ayarlanmalıdır (Disabled).	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** Subnet Yapılandır 1…4 Subnet mask (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 subent mask (alt ağ maskesi) ayarlamak için P36 [BOOTP] «0» olarak ayarlanmalıdır (Disabled).	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** Gateway Yapılandır 1…4 Gateway (ağ geçidi)'nin baytlarını ayarlar. 255 . 255 . 255 . 255 [Gateway Cfg 1] [Gateway Cfg 2] [Gateway Cfg 3] [Gateway Cfg 4] **Önemli:** Bu parametreleri kullanarak gateway (ağ geçidi) adresini ayarlamak için P36 [BOOTP] «0» olarak ayarlanmalıdır (Disabled).	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/255	RW	Reel
		50	755 **Net Rate Cfg** Ağ Hızı Yapılandır Adaptörün haberleşme gerçekleştirdiği ağ veri hızını ayarlar. (Sıfırlama sonrası P51'i [Net Rate Act] günceller.)	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Autodetect» 0 = «Autodetect» 1 = «10Mbps Full» 2 = «10Mbps Half» 3 = «100Mbps Full» 4 = «100Mbps Half»	RW	32-bit Tam Sayı
		51	755 **Net Rate Act** Ağ Hızı Mevcut Adaptör tarafından kullanılmakta olan mevcut ağ veri hızını görüntüler.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «No Link» (Bağlantı Yok) 0 = «No Link» (Bağlantı Yok) 1 = «10Mbps Full» 2 = «10Mbps Half» 3 = «100Mbps Full» 4 = «100Mbps Half» 5 = «Dup IP Addr»	Sadece Oku-nur	32-bit Tam Sayı

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR		52	755 **Web Enable** Web Devrede Adaptör web sayfası özelliklerini devreye alır/devreden çıkarır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	1 = «Enabled» 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.				
		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: Opsiyon-lar:	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: Opsiyon-lar:	0 = «Fault» 0 = «Fault» 1 = «Stop» 2 = «Zero Data» 3 = «Hold Last» 4 = «Send Flt Cfg»	RW	32-bit Tam Sayı
		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.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Fault» 0 = «Fault» 1 = «Stop» 2 = «Zero Data» 3 = «Hold Last» 4 = «Send Flt Cfg»	RW	32-bit Tam Sayı

Opsi-yonlar	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	Rezerve	E-mail Cfg
Varsayı-lan	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

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).

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).

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR		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, tespit ederse 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
		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 Ek A içerisinde 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	Reel
		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 $-/+3.40282 \times 10^{38}$	RW	Reel
		60 İle 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	Reel
		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.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/16	RW	Reel
		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	Reel

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).

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR		78	755 **Logic Src Cfg** Mantık Kaynağı Yapılandır Hangi eşdüzey-sürücü Veri bağlantısının sürücü için Mantık Komutu'nu içerdiğini kontrol eder.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/16	RW	Reel
		79	755 **Ref Src Cfg** Referans Kaynağı Yapılandır Hangi eşdüzey-sürücü Veri bağlantısının sürücü için Referans'ı içerdiğini kontrol eder.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/16	RW	Reel
		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.	Birimler: Varsayılan: Min/Maks:	Sn. 10.00 0.01/10.00	RW	Reel
		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.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/255	RW	Reel
		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] parametrelerinde değerleri geçersiz kılar ve otomatik olarak sürücünün mevcut Mantık Komutu için eşdüzey Veri Bağlantısı (peer Datalink) 01'i sürücünün Referansı olarak da eşdüzey Veri Bağlantısı (peer Datalink) 02'yi kullanır. 2 «Custom» değeri, Veri Bağlantısı sayımı ve kullanıcı tarafından sağlanan ayarlar kullanılarak eşdüzey I/O girişini devreye alır.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	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.	Varsayılan: Opsiyon-lar:	0 = «Off» 0 = «Off» 1 = «Waiting» 2 = «Running» 3 = «Faulted»	Sadece Oku-nur	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.	Varsayılan: Min/Maks:	0 0/16	RW	Reel
		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 Oku-nur	Reel

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR		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 Atla 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	Reel
		91	755 **To Peer Enable** Eşdüzeye Devreye Al 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: Opsiyon-lar:	0 = «Off» 0 = «Off» 1 = «Cmd/Ref» 2 = «Custom»	RW	32-bit Tam Sayı

Notlar:

Arıza Bulma

Bu bölüm PowerFlex 750-Serisindeki hatalar ve alarmlar için arıza bulma bilgileri hakkında sizi yönlendirecek bilgileri içerir.

Aşağıdakiler ile ilgili bilgi için…	Bakınız sayfa…
Hatalar, Alarmlar ve Yapılandırılabilir Durumlar	4-1
Sürücü Durum Göstergeleri	4-2
Hataların Manuel Olarak Silinmesi	4-4
Sürücü Hata ve Alarm Açıklamaları	4-5
Ortak Belirtiler ve Düzeltici İşlemler	4-25

Hatalar, Alarmlar ve Yapılandırılabilir Durumlar

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 4.C sayfa 4-5 içerisindeki «Auto Reset» sütununda «Y» harfi ile gösterilmiştir.
Sıfırlanabilir	Bu tipte bir hata silinebilir. Sıfırlanabilen hatalar «Resettable Fault» (Sıfırlanabilir Hata) yazısının Tablo 4.C 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 4.C içerisindeki «Type» sütununda «Non-Reset Fault» (Sıfırlanamaz Hata) yazısının bulunması ile belirlenir.

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.

Kullanıcı tarafından yapılandırılabilen durumlar bir alarm veya hata olarak devreye alınabilir.

Tip	Açıklama
Yapılandırılabilir	Olay işlemi, Tablo 4.C içerisindeki «Configuration Parameter» (Yapılandırma Parametresi) sütununda belirlenen parametre tarafından devreye alınabilir/ devreden çıkarılabilir. **Opsiyonlar** «Ignore» (0) – İşlem yok. «Alarm» (1) – Tip 1 alarmı gösterir. «Flt Minor» (2) – Önemsiz bir hatayı gösterir. Çalışıyorsa, sürücü çalışmaya devam eder. P950 [Minor Flt Config] 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.

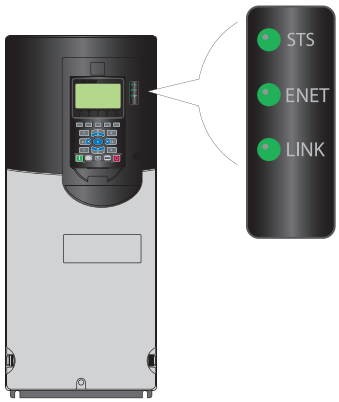
Sürücü Durum Göstergeleri

Sürücünün koşulları veya durumu sürekli olarak izlenir ve LED'ler ve/veya HIM (eğer varsa) tarafından gösterilir.

PowerFlex 753

Tablo 4.A 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 tip 2 (yapılandırılamayan) alarm durumu bulunuyor ve sürücü başlatılamıyor.
		Sabit	Sürücü çalışmamaktadır, tip 1 alarm durumu bulunmaktadır. Sürücü yeniden başlatılabilir.
	Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Önemli bir hata oluşmuştur. Sürücü duracaktır. Hata durumu silinene kadar sürücü çalıştırılamayacaktır.
		Sabit	Sıfırlanamayan bir hata oluşmuştur.
	Kırmızı/ Sarı	Dönü-şümlü 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'yi [Minor Flt Config] kullanın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür.
	Sarı/ Yeşil	Dönü-şümlü Yanıp Sönüyor	Çalışma durumunda, tip 1 alarm bulunmaktadır.
	Yeşil/ Kırmızı	Dönü-şümlü Yanıp Sönüyor	Sürücü flash güncelliyor.



PowerFlex 755

Tablo 4.B 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.
		Sabit	Sürücü çalışmamaktadır, tip 1 alarm durumu bulunmaktadır. Sürücü yeniden başlatılabilir.
	Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Önemli bir hata oluşmuştur. Sürücü duracaktır. Hata durumu silinene kadar sürücü çalıştırılamayacaktır.
		Sabit	Sıfırlanamayan bir hata oluşmuştur.
	Kırmızı/ Sarı	Dönü-şümlü 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'yi [Minor Flt Config] kullanın. Eğer devreye alınmazsa, önemli bir arıza gibi işlem görür.
	Sarı/ Yeşil	Dönü-şümlü Yanıp Sönüyor	Çalışma durumunda, tip 1 alarm bulunmaktadır.
	Yeşil/ Kırmızı	Dönü-şümlü Yanıp Sönüyor	Sürücü flash güncelliyor.
ENET	Yanmı-yor	Kapalı	Adaptör ve/veya ağa enerji verilmemiştir, adaptör ağa uygun bir şekilde bağlanmamıştır veya adaptör için bir IP adresi gereklidir.
	Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Bir EtherNet/IP bağlantısının süresi dolmuştur.
		Sabit	Adaptör çift IP adresi algılama testinde başarısız olmuştur.
	Kırmızı/ Yeşil	Dönü-şümlü 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	Yanmı-yor	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.

Önemli: 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.

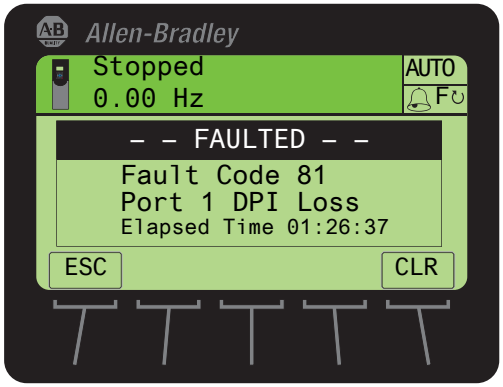
HIM (Operatör Arayüzü) Göstergesi

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 4-5.)
- Hata açıklaması
- Hata tespitinden itibaren geçen süre (ss:dd:sn formatında)

Şekil 4.1 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.	CLR

Hata ve Alarm Gösterim Kodları

PowerFlex 750-Serisi hatalar ve alarmlar için olay kodları aşağıdaki üç formattan birinde gösterilir.

- Port 00 (Ana Sürücü) sadece olay 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 olay 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 olay numarasını (EEE) gösterir. Örneğin, Port 14 üzerindeki Hata 37 «Net IO Timeout» (Net IO Süre Aşımı) aşağıdaki gibi gösterilir:
  Fault Code 14037.

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 4.C Sürücü Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamalar ve İşlemler

Olay No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Otomatik Sıfırlama	Açıklama/İşlem(ler)
0	Giriş Yok					
2	Auxiliary Input	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bir yardımcı giriş kilidi açıktır.
3	Power Loss	Yapılandırılabilir		P449 [Power Loss Actn]	Y	DC bara voltajı P452/P455 [Pwr Loss X Time] parametreside programlanandan uzun süre nominale göre P451/P454 [Pwr Loss X Level] altında kalmıştır.
4	UnderVoltage	Yapılandırılabilir		P460 [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.
7	Motor Overload	Yapılandırılabilir		P410 [Motor OL Actn]	Y	Dahili bir elektronik aşırı yük koruması meydana gelmiştir.
8	Heatsink OvrTemp	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Soğutucu (heatsink) sıcaklığı sürücü sıcaklığının %100'ünü geçmiştir.
9	Trnsistr OvrTemp	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Çıkış transistörleri maksimum çalışma sıcaklığını geçmiştir.
10	DynBrake OvrTemp	Alarm 1				Dinamik fren direnci maksimum çalışma sıcaklığını geçmiştir.
12	HW OverCurrent	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Sürücü çıkış akımı donanım akım limitini geçmiştir.
13	Ground Fault	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Sürücü sınıflandırmasının %25 üzerinde topraklamaya giden bir akım tespit edilmiştir.
14	Ground Warning	Yapılandırılabilir				Topraklama akımı P467 [Ground Warn Lvl] içerisinde ayarlanan seviyeyi geçmiştir.
15	Load Loss	Yapılandırılabilir		P441 [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		P462 [InPhase LossActn]		DC bara dalgalanması ön ayar seviyesini geçmiştir.

Olay No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama/İşlem(ler)
18	Motor PTC Trip	Yapılandırı-labilir		P250 [PTC Config]		Motor PTC (Pozitif Sıcaklık Katsayısı) aşırı sıcaklığı.
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.
21	Output PhaseLoss	Yapılandırı-labilir		P444 [OutPhaseLossActn]		Bir veya daha fazla fazda akım kaybolmuştur veya ön ayar seviyesinin altındadır.
24	Decel Inhibit	Yapılandırı-labilir		P409 [Dec Inhibit Actn]		Sürücü komut verilen bir yavaşlamayı takip etmemektedir çünkü bara voltajını sınırlamaya çalışmaktadır.
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 çalışma 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.)
		Alarm 2				Fren devreye girdikten sonra enkoder hareketi P1110 [Brk Slip Count] içerisindeki seviyeyi geçmiştir ve fren kayma hareketi bitmiştir. (Sürücü durmuştur.)
27	Torq Prove Cflct	Alarm 2				P1100 [Trq Prove Cfg] devrede olduğunda, P35 [Motor Ctrl Mode], P125 [Pri Vel Fdbk Sel] ve P135 [Mtr Psn Fdbk Sel] uygun şekilde ayarlanmalıdır. Eğer bu parametreler bir geri bildirim modülünü işaret ediyorsa, modül parametreleri de uygun şekilde ayarlanmalıdır.
28	TrqProv EnclsCfg	Alarm 2				Enkodersiz TorqProve devreye alınmıştır ancak kullanıcı enkodersiz çalışma ile ilgili uygulama konularını okumamıştır ve anlamamıştır. Enkoder olmadan TorqProve kullanımı ile ilgili sayfa C-4'deki «Dikkat» kısmını okuyun.
29	Analog In Loss	Yapılandırı-labilir		263 [Anlg In0 LssActn]		Analog giriş bir sinyali kaybetmiştir.
33	AuRsts Exhausted	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Sürücü başarısız bir şekilde hatayı düzeltmeye çalışmıştır ve programlanan deneme sayısı süresince çalışmaya devam etmiştir.
36	SW OverCurrent	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş		Y	Sürücü çıkış akımı 1 ms akım sınıflandırmasını aşmıştır. Bu sınıflandırma 3 saniye akım sınıflandırmasından daha yüksek ve donanım aşırı akım hata seviyesinden daha düşüktür. Genel olarak sürücü sürekli sınıflandırmasının %200…250'sine eşittir.
38	Phase U to Gnd	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bu fazda sürücü ile motor arasında bir fazın toprağa gitmesi hatası tespit edilmiştir.
39	Phase V to Gnd					
40	Phase W to Gnd					
41	Phase UV Short	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bu iki çıkış terminali arasında aşırı akım tespit edilmiştir.
42	Phase VW Short					
43	Phase WU Short					
44	Phase UNot ToGnd	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bu fazda sürücü ile motor arasında bir fazın toprağa gitmesi hatası tespit edilmiştir.
45	Phase VNot ToGnd					
46	Phase WNot ToGnd					

Olay No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama/İşlem(ler)
48	Params Defaulted	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Sürücüye varsayılan değerleri yazma komutu verilmiştir.
49	Drive Powerup	–				Hata Sırasındaki bir Enerji Verme İşaretleyicisi sürücüye gücün yeniden verildiğini göstermektedir.
51	Clr Fault Queue	–				Hata sırasının silindiğini gösteren gösterge.
55	Crtl 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	Yapılandırı-labilir		P435 [Shear Pin 1 Actn]	Y	P436 [Shear Pin1 Level] içerisinde programlanan değer geçilmiştir.
62	Shear Pin 2	Yapılandırı-labilir		P438 [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.
67	Pump Off	Alarm 1				Pompa Kapatma durumu tespit edilmiştir.
71	Port 1 Adapter	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			DPI haberleşme opsiyonunda bir hata bulunmaktadır. Cihaz olay sırasına bakınız.
72	Port 2 Adapter					
73	Port 3 Adapter					
74	Port 4 Adapter					
75	Port 5 Adapter					
76	Port 6 Adapter					
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.
		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 akış amperinin değeri P26 [Motor NP Amps] içerisinde programlanan değeri geçmektedir.
		Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			P70 [Autotune] 2 «Static Tune» veya 3 «Rotate Tune» olarak ayarlanmıştır ve Otomatik ayar prosedürü tarafından ölçülen akış 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	Port 1 DPI Loss	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			DPI portu haberleşmeyi kesmiştir. Bağlantıları ve sürücü topraklamasını kontrol edin.
82	Port 2 DPI Loss					
83	Port 3 DPI Loss					
84	Port 4 DPI Loss					
85	Port 5 DPI Loss					
86	Port 6 DPI Loss					

Olay No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Oto-matik Sıfırla-ma	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	Yapılandırı-labilir		Not: Yapılandırma parametre numarası için opsiyon modülüne bakınız		P134 [Aux Vel Feedback] kaynağı için bir Geri Bildirim Kaybı tespit edilmiştir. Bu P125 [Pri Vel Fdbk Sel] tarafından seçilen geri bildirim opsiyon modülü tarafından tespit edilen bir problem nedeniyle veya geri bildirim opsiyon modülü ile ana kontrol kartı arasındaki haberleşmenin kaybolması nedeniyle olabilir. Ana hız geri bildiriminin kaynağı, eğer geri bildirim 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	Yapılandırı-labilir		Not: Yapılandırma parametre numarası için opsiyon modülüne bakınız		P128 [Alt Vel Fdbk Sel] kaynağı için bir Geri Bildirim Kaybı tespit edilmiştir. Bu P128 [Alt Vel Fdbk Sel] tarafından seçilen geri bildirim opsiyon modülü tarafından tespit edilen bir problem nedeniyle veya geri bildirim opsiyon modülü ile ana kontrol kartı arasındaki haberleşmenin kaybolması nedeniyle olabilir.
95	Aux VelFdbk Loss	Yapılandırı-labilir				P132 [Aux Vel Fdbk Sel] kaynağı için bir Geri Bildirim Kaybı tespit edilmiştir. Bu P132 [Aux Vel Fdbk Sel] tarafından seçilen geri bildirim opsiyon modülü tarafından tespit edilen bir problem nedeniyle veya geri bildirim opsiyon modülü ile ana kontrol kartı arasındaki haberleşmenin kaybolması nedeniyle olabilir.
96	PositionFdbkLoss	Yapılandırı-labilir				P847 [Psn Fdbk] kaynağı için bir Geri Bildirim Kaybı tespit edilmiştir. Bu P135 [Mtr Psn Fdbk Sel] tarafından seçilen geri bildirim opsiyon modülü tarafından tespit edilen bir problem nedeniyle veya geri bildirim opsiyon modülü ile ana kontrol kartı arasındaki haberleşmenin kaybolması nedeniyle olabilir.
97	Auto Tach Switch	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Aşağıdaki durumlardan birinin oluştuğunu gösteren gösterge. • Tach geçişi gerçekleşmiştir ve alternatif geri bildirim 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.
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.
111	PwrBd Invalid ID	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Güç yapısı ID geçersiz. Daha yeni Uygulama versiyonu ile güncelleyin.

Olay No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Oto-matik Sıfırla-ma	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	Yapılandırı-labilir		P323 [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			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.
157	DigIn Cfg B	Alarm 2				Dijital giriş çakışması. Dijital Giriş yapılandırmasını düzeltin.
158	DigIn Cfg C	Alarm 2				Dijital giriş çakışması. Dijital Giriş yapılandırmasını düzeltin.
161	Sleep Cfg	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				Soğutucu (heatsink) sıcaklık sensörü –18.7 °C (–1.66 °F) altında bir değer raporlamaktadır veya sensör geri bildirim devresi açıktır.

Olay No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama/İşlem(ler)
169	PWM Freq Reduced	Alarm 1				PWM Frekansı aşırı IGBT birleşim sıcaklıkları nedeniyle P38 [PWM Frequency] içerisinde ayarlanan değerden daha düşük seviyededir.
170	CurLimit Reduced	Alarm 1				Akım limiti aşırı IGBT birleşim sıcaklıkları veya P940 [Drive OL Count] = %95 olması nedeniyle P422/423 [Current Limit X] içerisinde ayarlanan değerden daha düşük seviyededir.
171	Adj Vltg Ref	Alarm 1				Geçersiz ayarlanabilir voltaj referansı seçim çakışması.
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.
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.
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 bildirim cihazı yapılandırma hatasını gösterir. P35 [Motor Ctrl Mode] akış vektörü «FV» kontrol moduna, P125 [Pri Vel Fdbk Sel] 137 (port 0, P137 [Open Loop Fdbk]) olarak ayarlanmıştır.
191	PM FV Alt Fdbk	Alarm 2				Bir kontrol modu ve alternatif geri bildirim cihazı yapılandırma hatasını gösterir. P35 [Motor Ctrl Mode] akış vektörü «FV» kontrol moduna, P635 [Spd Options Ctrl] bit 7 «Auto Tach SW,» P125 [Pri Vel Fdbk Sel] 137 (port 0, P137 [Open Loop Fdbk]) değerine 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'den [Max Fwd Speed] 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'den [Max Rev Speed] daha düşük olduğunu doğrulayın.
203	Port 13 Adapter	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Entegre EtherNet/IP adaptöründe bir hata bulunmaktadır. EtherNet olay 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 En Jumper Out	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bir Güvenlik Opsiyon modülü mevcuttur ve Bağlantı Teli J1 DEVREYE AL kaldırılmıştır. Bağlantı telini takın.
211	Safety Brd Fault	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bir Güvenlik opsiyon modülü bir hata göstermiştir. Bağlantı Teli J1 DEVREYE AL takılı olduğundan emin olun. Sıfırlayın veya sürücüye yeniden enerji verin.
212	Safety JumperOut	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bağlantı Teli J2 GÜVENLİK kurulu değildir ve bir Güvenlik opsiyon modülü mevcut değildir. Bağlantı telini takın.

Olay No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama/İşlem(ler)
213	Safety Jumper In	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bağlantı Teli J2 GÜVENLİK kuruludur ve bir Güvenlik opsiyon modülü mevcuttur. Bağlantı telini çıkarın.
214	SafetyPortCnflct	Alarm 2				İzin verilen güvenlik opsiyonu sayısı aşılmıştır.
224	Port 4 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.
225	Port 5 Comm Loss					
226	Port 6 Comm Loss					
227	Port 7 Comm Loss					
228	Port 8 Comm Loss					
229	Port 9 Comm Loss					
230	Port10 Comm Loss					
231	Port10 Comm Loss					
232	Port10 Comm Loss					
233	Port10 Comm Loss					
234	Port10 Comm Loss					
244	Port 4 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.
245	Port 5 Cfg					
246	Port 6 Cfg					
247	Port 7 Cfg					
248	Port 8 Cfg					
249	Port 9 Cfg					
250	Port 10 Cfg					
251	Port 11 Cfg					
252	Port 12 Cfg					
253	Port 13 Cfg					
254	Port 14 Cfg					
264	Port 4 Checksum	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			Bir opsiyon modülü saklama kontrol toplamı başarısız oldu. Opsiyon verisi varsayılan değerlere ayarlanmıştır.
265	Port 5 Checksum					
266	Port 6 Checksum					
267	Port 7 Checksum					
268	Port 8 Checksum					
269	Port 9 Checksum					
270	Port10 Checksum					
271	Port10 Checksum					
272	Port10 Checksum					
273	Port10 Checksum					
274	Port10 Checksum					
291	HS Fan Life	Yapılandırı-labilir		P493 [HSFan EventActn]		Önleyici bakım fonksiyonu event seviyesine ulaşmıştır. Bakım gerçekleştirin.
292	In Fan Life	Yapılandırı-labilir		P500 [InFan EventActn]		
293	MtrBrng Life	Yapılandırı-labilir		P506 [MtrBrngEventActn]		
294	MtrBrng Lube	Yapılandırı-labilir		P510 [MtrLubeEventActn]		
295	MachBrng Life	Yapılandırı-labilir		P515 [MtrBrngEventActn]		
296	MachBrng Lube	Yapılandırı-labilir		P519 [MchLubeEventActn]		
307	Port7InvalidCard	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			Opsiyon o portta geçerli değildir. Opsiyon modülünü kaldırın.
308	Port8InvalidCard	Sıfırlanamaz Hata	Serbest Duruş			

Olay No.	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama/İşlem(ler)
313	ENet Checksum	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			EtherNet/IP saklama kontrol toplamı hatası. Veri, varsayılan değerlere ayarlanmıştır.
314	DLX Checksum	Sıfırlanabilir Hata	Serbest Duruş			DeviceLogix saklama kontrol toplamı hatası. Veri, varsayılan değerlere ayarlanmıştır.
14037	Net IO Timeout	Yapılandırı-labilir		P52 [DLX Prog Cond]		DeviceLogix devreden çıkarılmıştır.

Önemli: 3000 ile 13999 arasındaki Hata ve Alarm numaraları porta monte edilmiş olan bir modül tarafından oluşturulur. Açıklama için Hata ve Alarm Gösterim Kodları sayfa 4-5'e bakınız. 13000 ile 13999 arasındaki olay numaraları ile ilgili açıklamalar için PowerFlex 755 Sürücü Entegre EtherNet/IP Adaptörü Kullanıcı Kılavuzu, yayın 750COM-UM001'e bakınız.

Tablo 4.D Sürücü Hata ve Alarm İsme Göre Çapraz Referans

Hata/Alarm Metni	Numara
Alt VelFdbk Loss	94
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
Crtl Bd Overtemp	55
CurLimit Reduced	170
Decel Inhibit	24
DigIn Cnfg B	157
DigIn Cnfg C	158
DLX Checksum	314
DPI TransportErr	205
Drive OverLoad	64
Drive Powerup	49
DynBrake OvrTemp	10
ENet Checksum	313
Excessive Load	79
Ext Prechrg Err	137
Flt QueueCleared	51
FluxAmpsRef Rang	78
Fwd Spd Lim Cnfg	192
Ground Fault	13
Ground Warning	14
Heatsink OvrTemp	8
HeatSinkUnderTmp	168
Home Not Set	179
Homing Active	178
HS Fan Life	291
Hw Enable Check	93
HW Enbl Jmpr Out	210
HW OverCurrent	12
In Fan Life	292

Hata/Alarm Metni	Numara
Port 1 Adapter	71
Port 1 DPI Loss	81
Port 13 Adapter	203
Port 14 Adapter	204
Port 2 Adapter	72
Port 2 DPI Loss	82
Port 3 Adapter	73
Port 3 DPI Loss	83
Port 4 Adapter	74
Port 4 Checksum	264
Port 4 Comm Loss	224
Port 4 Config	244
Port 4 DPI Loss	84
Port 5 Adapter	75
Port 5 Checksum	265
Port 5 Comm Loss	225
Port 5 Config	245
Port 5 DPI Loss	85
Port 6 Adapter	76
Port 6 Checksum	266
Port 6 Comm Loss	226
Port 6 Config	246
Port 6 DPI Loss	86
Port 7 Checksum	267
Port 7 Comm Loss	227
Port 7 Config	247
Port 8 Checksum	268
Port 8 Comm Loss	228
Port 8 Config	248
Port 9 Checksum	269
Port 9 Comm Loss	229
Port 9 Config	249
Port7InvalidCard	307
Port8InvalidCard	308
PositionFdbkLoss	96
Power Loss	3
Precharge Open	138
Prev Maint Reset	290
Pri VelFdbk Loss	91
Profiling Active	177
PWM Freq Reduced	169

Hata/Alarm Metni	Numara
Incompat MCB-PB	106
Input Phase Loss	17
IR Volts Range	77
IXo VoltageRange	87
Load Loss	15
MachBrng Life	295
MachBrng Lube	296
MaxFreq Conflict	185
Module Defaulted	58
Motor Overload	7
MtrBrng Life	293
MtrBrng Lube	294
Output PhaseLoss	21
OverSpeed Limit	25
OverVoltage	5
OW Torq Level	66
OW TqLvl Timeout	65
Parameter Chksum	100
Params Defaulted	48
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 FV Alt Fdbk	191
PM FV Pri Fdbk	190

Hata/Alarm Metni	Numara
Pwr Brd Checksum	104
PwrBd App MinVer	112
PwrBd Invalid ID	111
PwrBd PwrDn Chks	118
PwrDn Data Chksm	117
PwrDn Table Full	115
PwrDnEntry2Large	116
Replaced MCB-PB	107
Rev Spd Lim Cnfg	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
Start On PowerUp	134
SW OverCurrent	36
Torq Prove Cflct	27
TorqPrv Spd Band	20
TP Encls Config	28
Tracking DataErr	113
Trnsistr OvrTemp	9
TrqMode Incompat	184
UnderVoltage	4
Using Backup App	125
Vel Fbk Sel Err	189
VHz Boost Limit	187
VHz Curve Incomp	188
VHz Neg Slope	186
Waking	162

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 4.E I/O Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamalar ve İşlemler

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama/İşlem(ler)
*xx*000	Giriş Yok					
*xx*001	Analog In Loss	Yapılandırı-labilir		P53/P63 [Anlg InX LssActn]		Analog giriş bir sinyali kaybetmiştir.
*xx*002	Motor PTC Trip	Yapılandırı-labilir		P40 [PTC Cfg]		Motor PTC (Pozitif Sıcaklık Katsayısı) aşırı sıcaklığı.
*xx*005	Relay0 Life	Yapılandırı-labilir		P106 [RO0 LifeEvntActn]		Önleyici bakım.
*xx*006	Relay1 Life	Yapılandırı-labilir		P116 [RO1 LifeEvntActn]		Önleyici bakım.
*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 4-5'e bakınız.

Safe Torque Off Hatası

Aşağıdaki tablo safe torque off'a özel hataları, sürücü hata verdiğinde yapılacak olan işlemi ve açıklamasını listeler.

Tablo 4.F Safe Torque Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamaları ve İşlemler

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Oto-matik Sıfırla-ma	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 4-5'e bakınız.

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, bir açıklamayı ve işlemi (geçerli olan yerlerde) içerir.

Tablo 4.G Tek Artımlı Enkoder Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamaları ve İşlemler

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama/İşlem(ler)
*xx*000	Open Wire	Yapılandırı-labilir		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 farka sahip olmalıdır (tek uçlu değil). Z kanalı sadece devreye alındığında kontrol edilir. Bakınız P1 [Encoder Cfg].
*xx*001	Phase Loss	Yapılandırı-labilir		P3 [Fdbk Loss Cfg]		8 milisaniyelik bir süre boyunca 30 adetten daha fazla faz kaybı (açık kablo) olayı gerçekleşmiştir. Açık Kablo algılaması ile aynı sınırlamalar uygulanır.
*xx*002	Quadrature Loss (Karasel Kayıp)	Yapılandırı-labilir		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 bir süre boyunca 10 adetten daha fazla karesel kayıp olayı tespit edilirse gerçekleşecektir. Sadece P1 [Encoder 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 4-5'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, bir açıklamayı ve işlemi (geçerli olan yerlerde) içerir.

Tablo 4.H Çift Artımlı Enkoder Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamaları ve İşlemler

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama/İşlem(ler)
*xx*000	Enc0 Open Wire	Yapılandırı-labilir		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 farka sahip olmalıdır (tek uçlu değil). Z kanalı sadece devreye alındığında kontrol edilir. Bakınız P1 [Enc 0 Cfg].
*xx*001	Enc0 Phase Loss	Yapılandırı-labilir		P3 [Enc 0 FB Lss Cfg]		8 milisaniyelik bir süre boyunca 30 adetten daha fazla enkoder 0 faz kaybı (açık kablo) olayı gerçekleşmiştir. Enc0 Açık Kablo algılaması ile aynı sınırlamalar uygulanır.
*xx*002	Enc0 Quad Loss	Yapılandırı-labilir		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).

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Parametresi	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama/İşlem(ler)
*xx*030	Enc1 Open Wire	Yapılandırı-labilir		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 farka sahip olmalıdır (tek uçlu değil). Z kanalı sadece devreye alındığında kontrol edilir. Bakınız P11 [Enc 1 Cfg].
*xx*031	Enc1 Phase Loss	Yapılandırı-labilir		P13 [Enc 1 FB Lss Cfg]		8 milisaniyelik bir süre boyunca 30 adetten daha fazla enkoder 1 faz kaybı (açık kablo) olayı gerçekleşmiştir. Enc1 Açık Kablo algılaması ile aynı sınırlamalar uygulanır.
*xx*032	Enc1 Quad Loss	Yapılandırı-labilir		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	Serbes t Duruş			Modüle varsayılan değerleri yazma komutu verilmiştir.

(1) *xx* port numarasını göstermektedir. Açıklama için Hata ve Alarm Gösterim Kodları sayfa 4-5'e bakınız.

Üniversal Geri Bildirim Hataları ve Alarmları

Aşağıdaki tablo üniversal geri bildirime 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 4.I Üniversal Geri Bildirim Hata ve Alarm Tipleri, Açıklamalar ve İşlemler

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama
*xx*000	LightSrc Err	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Işık kaynağı arızası
*xx*001	Ch0 SigAmp Err	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Sinyal büyüklüğü hatası
*xx*002	Ch0 PsnVal Err	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Pozisyon değeri hatası
*xx*003	Ch0 OverVolt Err	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Yüksek voltaj hatası
*xx*004	Ch0 UndVolt Err	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Düşük voltaj hatası
*xx*005	Ch0 OverCur Err	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Aşırı akım hatası
*xx*006	Ch0 Battery Err	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 0 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Pil boş
*xx*009	Ch0 AnalSig Err	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Hatalı dahili açısal ofset
*xx*011	Ch0 DataTabl Err	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Dahili kontrol toplamı hatası
*xx*015	Ch0 PrgmResetErr	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Sayaç aşırı akış
*xx*017	Ch0 Parity Err	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Denklik hatası
*xx*018	Ch0 Chksum Err	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Bilinmeyen komut kodu

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama
*xx*020	Ch0 SendSize Err	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – İletilen verilerin sayısı hatalı
*xx*021	Ch0 CmdArgmt Err	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – İletilen komut argümanına izin verilmiyor
*xx*022	Ch0 InvWrtAdrErr	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Hatalı erişim kodu
*xx*024	Ch0 FieldSizeErr	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Mevcut olmayan veri alanına erişim
*xx*028	Ch0 SiTurnPsnErr	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Tek dönüş pozisyonu güvenilir değil
*xx*029	Ch0 MulTrnPsnErr	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Kritik enkoder sıcaklığı
*xx*039	Ch0 Speed Err	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – LED akımı kontrol aralığı dışında
*xx*047	Ch0 ExMulTurnErr	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Harici çoklu dönüş hatası
*xx*048	Ch0 PsnCode Err	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – yapılandırma arayüzü arıza
*xx*050	Ch0 PsnVal Err	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Pozisyon verisi geçerli değil
*xx*051	Ch0 SerialComErr	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 0 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Seri arabirim arızası

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama
*xx*052	Ch0 Ext Failure	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Bir EPROM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir
*xx*072	Ch0 ROM Error	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Opsiyon kartının enkoder kanalı 0 için enerji verme teşhis testi arızası tespit ettiğini gösterir.
*xx*085	Ch0 SpplyVltgRng	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Enkoder 0'a giden voltaj kaynağının aralık dışında olduğunu gösterir.
*xx*086	Ch0 SC Amplitude	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Enkoder 0 sinyal büyüklüğünün tolerans dışında olduğunu gösterir.
*xx*087	Ch0 Open Wire	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Enkoder 0 için bir açık kablo durumunun tespit edildiğini gösterir.
*xx*088	Ch0 Quad Loss	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Enkoder 0 için bir karesel sinyal hatasının tespit edildiğini gösterir
*xx*089	Ch0 Phase Loss	Yapılandırı-labilir		P9 [FB0 Loss Cfg]		Kanal 0 üzerindeki A Quad B Artımlı enkoderin A veya B sinyalinin bağlantısının kesildiğini gösterir.
*xx*090	Ch0 Unsupp Enc	Yapılandırı-labilir		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

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama
*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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Işık kaynağı arızası
*xx*201	Ch1 SigAmp Err	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Sinyal büyüklüğü hatası
*xx*202	Ch1 PsnVal Err	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Pozisyon değeri hatası
*xx*203	Ch1 OverVolt Err	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Yüksek voltaj hatası
*xx*204	Ch1 UndVolt Err	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Düşük voltaj hatası
*xx*205	Ch1 OverCur Err	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Aşırı akım hatası
*xx*206	Ch1 Battery Err	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		EnDat Arayüzü'ne sahip Kanal 1 üzerinde Heidenhain Enkoderi tarafından raporlanan hata – Pil boş
*xx*209	Ch1 AnalSig Err	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Hatalı dahili açısal ofset
*xx*211	Ch1 DataTabl Err	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Dahili kontrol toplamı hatası

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama
*xx*215	Ch1 PrgmResetErr	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Sayaç aşırı akış
*xx*217	Ch1 Parity Err	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Denklik hatası
*xx*218	Ch1 Chksum Err	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Bilinmeyen komut kodu
*xx*220	Ch1 SendSize Err	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – İletilen verilerin sayısı hatalı
*xx*221	Ch1 CmdArgmt Err	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – İletilen komut argümanına izin verilmiyor
*xx*222	Ch1 InvWrtAdrErr	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Hatalı erişim kodu
*xx*224	Ch1 FieldSizeErr	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Mevcut olmayan veri alanına erişim
*xx*228	Ch1 SiTurnPsnErr	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Tek dönüş pozisyonu güvenilir değil
*xx*229	Ch1 MulTrnPsnErr	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Analog değer hatası (proses verisi)
*xx*237	Ch1 SendCurr Err	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Hiperface Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde Stegmann Enkoderi tarafından raporlanan hata – Kritik enkoder sıcaklığı
*xx*239	Ch1 Speed Err	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – LED akımı kontrol aralığı dışında

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama
*xx*247	Ch1 ExMulTurnErr	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Harici çoklu dönüş hatası
*xx*248	Ch1 PsnCode Err	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – yapılandırma arayüzü arıza
*xx*250	Ch1 PsnVal Err	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Pozisyon verisi geçerli değil
*xx*251	Ch1 SerialComErr	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Seri arabirim arızası
*xx*252	Ch1 Ext Failure	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		BiSS Arayüzüne sahip Kanal 1 üzerinde bir Enkoder tarafından raporlanan hata – Sıcaklık belirlenen aralık dışında
*xx*256	Ch1 OutOfRailErr	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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 RAM Error	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Bir RAM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir
*xx*263	Ch1 EPROM Error	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Bir EPROM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir
*xx*264	Ch1 ROM Error	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerinde doğrusal bir Stahl enkoderi tarafından raporlanan hata – Bir ROM hatası gösterir. Okuma kafasının onarılması gereklidir
*xx*266	Ch1 No Position	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		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	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Opsiyon kartının kanal 1 üzerinde enkoder ile haberleşmeye çalışırken seri haberleşmede bir süre aşımı hatası tespit ettiğini gösterir.
*xx*283	Ch1 Comm	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Opsiyon kartının kanal 1 üzerinde enkoder ile haberleşmeye çalışırken bir seri haberleşme hatası (kontrol toplamı ve süre aşımı dışında) tespit ettiğini gösterir.
*xx*284	Ch1 Diagnostic	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Opsiyon kartının enkoder kanalı 1 için enerji verme teşhis testi arızası tespit ettiğini gösterir.
*xx*285	Ch1 SpplyVltgRng	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Enkoder 1'e giden voltaj kaynağının aralık dışında olduğunu gösterir.
*xx*286	Ch1 SC Amplitude	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Enkoder 1 sinyal büyüklüğünün tolerans dışında olduğunu gösterir.
*xx*287	Ch1 Open Wire	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Enkoder 1 için bir açık kablo durumunun tespit edildiğini gösterir.

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Oto-matik Sıfırla-ma	Açıklama
*xx*288	Ch1 Quad Loss	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Enkoder 1 için bir karesel sinyal hatasının tespit edildiğini gösterir
*xx*289	Ch1 Phase Loss	Yapılandırı-labilir		P39 [FB1 Loss Cfg]		Kanal 1 üzerindeki A Quad B Artımlı enkoderin A veya B sinyalinin bağlantısının kesildiğini gösterir.
*xx*290	Ch1 Unsupp Enc	Yapılandırı-labilir		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 bir 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	Yapılandırı-labilir		Herhangi biri P9 [FB0 Loss Cfg] veya P39 [FB1 Loss Cfg]		Geri Bildirim Opsiyon modülünde bir Donanım Hatası olduğunu gösterir.
*xx*413	Firmware Err	Yapılandırı-labilir		Herhangi biri P9 [FB0 Loss Cfg] veya P39 [FB1 Loss Cfg]		Geri Bildirim Opsiyon modülünde bir Donanım Yazılım Hatası olduğunu gösterir. Donanım Yazılım Hatası, Donanım ile yüklenen yazılım uyumlu değilse meydana gelir.
*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 Bildirim 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.

Olay No. (1)	Hata/Alarm Metni	Tip	Hata İşlemi	Yapılandırma Param	Oto-matik Sıfırla-ma	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 bildirim seçimi birleşiminin geçersiz olduğunu gösterir, örn. her iki geri bildirim 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 Bildirim 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 4-5'e bakınız.

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 sayfa 1-38'ye 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 3-19)
Hatalı referans kaynağı programlanmıştır.	Yok	3. Hız referansının kaynağı için P545 [Spd Ref A Sel] parametresini kontrol edin. (Bakınız sayfa 3-64) 4. Doğru kaynak için P545 [Spd Ref A Sel] parametresini yeniden programlayın. (Bakınız sayfa 3-64)

Neden(ler)	Gösterge	Düzeltici İşlem
Uzaktaki cihaz veya dijital girişler tarafından Hatalı Referans kaynağı seçilmiştir.	Yok	5. Beklenmedik kaynak seçimleri için P935 [Drive Status 1], sayfa 3-101, bit 12 ve 13'ü kontrol edin. 6. Girişlerin alternatif bir kaynağı mı seçtiğini görmek için P220 [Digital In Sts], sayfa 3-35 parametresini kontrol edin. 7. P173-175 [DI Speed Sel X] 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 3-63)
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 3-101) Aşırı yükü kaldırın veya P535/536 [Accel Time X] parametresini yeniden programlayın.(Bakınız sayfa 3-63)
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 3-62) ve P37 [Maximum Freq] parametrelerini kontrol edin (Bakınız sayfa 3-21).

Motor çalışması dengeli değil.

Neden(ler)	Gösterge	Düzeltici İşlem
Motor verisi hatalı girilmiştir veya Otomatik Ayar (Autotune) gerçekleştirilmemiştir.	Yok	1. Motor isim plakası verilerini doğru bir şekilde girin. 2. «Static Tune» veya «Rotate Tune» Otomatik Ayar (Autotune) prosedürünü gerçekleştirin. Bakınız P70 [Autotune], sayfa 3-24

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 3-43.
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 geriliminin 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 ortadan kaldırmak için 372/373 [Bus Reg Mode X] parametrelerini yeniden programlayın. 2. Bara regülasyonunu devreden çıkarın (parametreler 372/373 [Bus Reg Mode X]) ve bir dinamik frenleme modülü ekleyin. 3. AC giriş hattı dengesizliğini düzeltin veya bir yalıtım transformatörü ekleyin. 4. Sürücüyü sıfırlayın.

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 edi

Önemli: Kontrol Çubuğu çalıştırıldığında Teknik Destek sihirbazına erişilemez.

Ek Sürücü Bilgileri

Teknik Özellikler

Kategori		PowerFlex 755
Sertifikalar		UL508C ve CAN/CSA-C22.2 No. 14-05'e uygun olarak listelenmiştir.
		Aşağıdaki Avrupa Direktiflerine uygundur: EMC Direktifi (2004/108/EC) Düşük Voltaj Direktifi (2006/95/EC) Uygulanan standartlar: EN 61800-3:2004 EN 61800-5-1:2007
		TÜV Rheinland Uygulanan standartlar: EN 61800-3:2004 EN 61800-5-1:2007 EN ISO 13849-1:2008 EN ISO 13849-2:2003 EN 61800-5-2:2007 EN 61508 PARÇALAR 1-7:2000 EN 62061:2005 EN 60204-1:2006
	N223	Australian Communications and Media Authority (Avustralya İletişim ve Medya Kurumu) Aşağıdakilere uygundur: Radyo-haberleşme Sözleşmesi: 1992 Radyo-haberleşme Standardı: 2008 Radyo-haberleşme Etiket Bildirimi: 2008 Uygulanan standartlar: EN 61800-3:2004
	EPRI	Electric Power Research Institute (Elektrik Güç Araştırma Enstitüsü) Aşağıdaki standartlara uygun olarak sertifikalanmıştır: SEMI F47 IEC 61000-4-34
	GOST-R	Rusya GOST-R Sertifika no. POCC US.ME92.H00040
	RoHS	Avrupa «Tehlikeli Maddelerin Sınırlandırılması» Direktifine uygundur

Kategori	Teknik Özellikler					
Koruma	**Sürücü**	**380/400**	**480V**	**500V**	**600V**	**690V**
	AC Giriş Yüksek Voltaj Koruması:	576V AC	576V AC			
	AC Giriş Düşük Voltaj Koruması:	250V AC	300V AC			
	Bara Yüksek Voltaj Koruması:	815V DC	815V DC			
	Bara Düşük Voltaj Kapanma:	200V DC	200V DC			
	Nominal Bara Voltajı (Tam Yük):	540V DC	648V DC			
	Sürücü Yüksek Akım Koruması Yazılım Yüksek Akım Koruması: Donanım Yüksek Akım Koruması: Anlık Akım Limiti:	Hesaplanan değer, motor sınıflandırmasının %105'inden sürücü sınıflandırmasının %200'üne kadar 3 saniyelik sınıflandırmanın %105'i (%158…210) 3 sn. sınıflandırmanın %143'ü (%215…287)				
	Hat geçişleri:	IEEE C62.41-1991'e göre en yüksek 6000 Volt				
	Kontrol Mantığı Parazit Koruması:	En yüksek 1500V'a kadar ark geçişlerinin dağıtılması				
	Power Ride-Thru (Güç Geçişi)	Tam yükte 15 milisaniye				
	Mantık Kontrolü Ride-Thru (Geçişi):	minimum 0,5 saniye, genelde 2 saniye				
	Toprak Hatası Koruması:	Sürücü çıkışındaki toprak fazı				
	Kısa Devre Koruması (Short Circuit Trip):	Sürücü çıkışında fazdan faza				

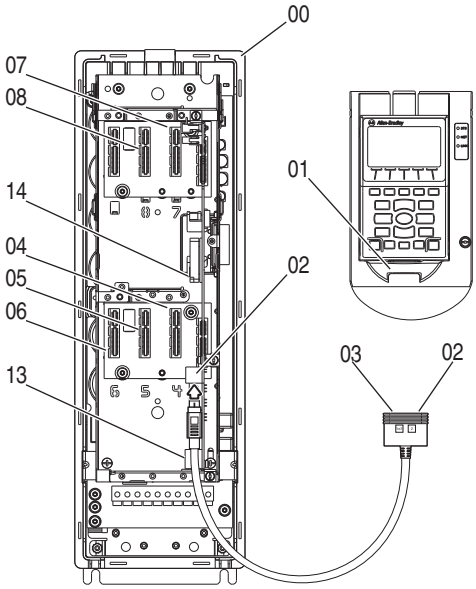
Kategori	Teknik Özellikler	
Ortam	Yükseklik:	1000 m (3300 ft) maks. azalma olmadan
	Azalma olmaması için Maksimum Ortam Hava Sıcaklığı IP20, NEMA/UL Açık Tip: IP00, NEMA/UL Açık Tip: IP20, NEMA/UL Tip 1 (Kapaklı): IP20, NEMA/UL Type 1 (Etiketli): Flanş Montaj – Ön: IP20, NEMA/UL Açık Tip: IP00, NEMA/UL Açık Tip: Arka/Heat Sink (Soğutucu): IP66, NEMA/UL Tip 4X Stand-alone/Duvara Montajlı – IP54, NEMA/UL Tip 12	 0…50 °C (32…122 °F) Pano 2…5, Tüm Sınıflandırmalar 0…50 °C (32…122 °F) Pano 6…7, Tüm Sınıflandırmalar 0…40 °C (32…104 °F) Pano 2…5, Tüm Sınıflandırmalar 0…40 °C (32…104 °F) Pano 6…7, Tüm Sınıflandırmalar 0…50 °C (32…122 °F) Pano 2…5, Tüm Sınıflandırmalar 0…50 °C (32…122 °F) Pano 6…7, Tüm Sınıflandırmalar 0…40 °C (32…104 °F) Tüm Panolar, Tüm Sınıflandırmalar 0…40 °C (32…104 °F) Tüm Panolar, Tüm Sınıflandırmalar
	Saklama Sıcaklığı (tümü sabit):	–40…70 °C (–40…158 °F)
	Atmosfer:	**Önemli:** Atmosferinde uçucu veya paslandırıcı gaz, buhar veya toz bulunan ortamlarda Sürücü**kurulumu yapılmamalıdır**. Eğer sürücü belirli bir süre boyunca takılmayacaksa paslandırıcı bir atmosfere maruz kalmayacak bir alanda saklanmalıdır.
	Bağıl Nem:	%5…95 yoğuşma olmadan
	Darbe – Çalışırken Darbe – Teslimat için Paketlenmiş	Pano 2…6: 11 saniye (±1.0 ms) boyunca en yüksek 15 g Pano 7: 11 saniye (±1.0 ms) boyunca en yüksek 10 g Pano 2: 381 mm (15 in.) düşme yüksekliği Pano 3…4: 330 mm (13 in.) düşme yüksekliği Pano 5: 305 mm (12 in.) düşme yüksekliği Pano 6…7: Uluslararası Güvenli Taşıma Birliği (ISTA) test prosedürü 2B'yi karşılamaktadır
	Titreşim – Çalışırken Titreşim – Teslimat için Paketlenmiş Sinüsoid Hafif Yük: Genel Güvenlik:	Pano 2: 1.000 mm (0.040 in.) yer değiştirme, en yüksek 2 g Pano 3…5: 1.000 mm (0.040 in.) yer değiştirme, en yüksek 1.5 g Pano 6…7: 1.000 mm (0.040 in.) yer değiştirme, en yüksek 1 g Pano 2…5: 20.0 mm (0.8 in.) tepeden tepeye, 2…5.186 Hz; 5.186…20 Hz arasında en yüksek 1.1 g Pano 6…7: ISTA 2B paketleme standartlarını karşılamaktadır Pano 2…5: Frekans (Hz) / PSD (g^2/Hz) 1 / 0.00005 4 / 0.01 16 / 0.01 40 / 0.001 80 / 0.001 200 / 0.00001 Pano 6…7: Uluslararası Güvenli Taşıma Birliği (ISTA) test prosedürü 2B'yi karşılamaktadır
	Ses:	Pano / Fan Hızı / Ses Seviyesi 2 / 50 CFM / 63 dB 3 / 80 CFM / 64 dB 4 / 160 CFM / 72 dB 5 / 260 CFM / 77 dB 6 / 252 CFM / 73 dB 7 / 252 CFM / 74 dB **Not**: Ses basınç seviyesi 2 metre mesafeden ölçülmüştür.
	Dış Ortam Kirlilik Derecesi Kirlilik Derecesi 1 ve 2: Kirlilik Derecesi 3 ve 4: (Her bir kirlilik derecesi sınıflandırması ile ilgili açıklamalar için sayfa A-7'ye bakınız.)	 Tüm panolar kabul edilir. IP54, NEMA/UL Tip 12'yi karşılayan veya geçen panolar gereklidir.

Kategori	Teknik Özellikler	
Elektrik	AC Giriş Voltajı Toleransı:	Tam güç ve çalışma aralığı için sayfa C-1'e bakınız.
	Frekans Toleransı:	47-63 Hz.
	Giriş Fazları:	Üç fazlı giriş tüm sürücüler için sınıflandırmanın tamamını sağlar. Tek fazlı çalışma sınıflandırma akımının %50'sine kadar sağlar.
	DC Giriş Voltajı Toleransı:	Nominal Bara Voltajının –/+ %10'u (yukarıda)
	Yer Değiştirme Güç Faktörü:	0.98 hız aralığının tamamı için.
	DC Bağlantı Endüktansı:	≥5%
	Verimlilik:	Sınıflandırma amperinde, nominal hat voltajında %97.5.
	Maksimum Kısa Devre Sınıflandırması:	200,000 Amper RMS simetrik.
	Gerçek Kısa Devre Sınıflandırması:	Takılı olan sigorta/devre kesicinin AIC sınıflandırması ile belirlenir.
	Maksimum Sürücü – Motor Güç Oranı	2:1 oranından büyük olmaması önerilir.
Kontrol	Yöntem:	Programlanabilir taşıyıcı frekansı ile sinüs kodlamalı PWM. Sınıflandırmalar tüm sürücüler için geçerlidir. Sürücü 6 palslı olarak tedarik edilebilir.
	Taşıyıcı Frekansı:	Varsayılan Ayarlar: Sürücü Panoları 2…4: 4 kHz Sürücü Panoları 5…7: 2 kHz Ayarlar: Sürücü Panoları 2…6: 2, 4, 8, 12 kHz Sürücü Panosu 7: 2, 4, 8 kHz
	Çıkış Voltaj Aralığı:	0 ile sınıflandırma motor voltajı arasında
	Çıkış Frekans Aralığı:	0…325 Hz @ 2 kHz taşıyıcı 0…650 Hz @ 4 kHz taşıyıcı
	Frekans Doğruluğu Dijital Giriş: Analog Giriş:	Ayarlanan ±çıkış frekansının %0.01'i içerisinde.Maksimum ±çıkış frekansının %0.4'ü içerisinde.
	Frekans Kontrolü:	Hız regülasyonu – Slip Compensation (Slip Kompanzasyonu) ile 40:1 hız aralığında temel hızın %0.5'i 40:1 çalışma aralığı
	Hız Kontrolü:	Hız regülasyonu – geri bildirimsiz 120:1 hız aralığında temel hızın %0.1'i 120:1 çalışma aralığı 50 rad/sn bant genişliği
		Hız regülasyonu – geri bildirimli 100:1 hız aralığında temel hızın %0.001'i 1000:1 çalışma aralığı 190 rad/sn bant genişliği
	Tork Regülasyonu:	Tork regülasyonu – geri bildirimsiz ±%5, 600 rad/sn bant genişliği
		Tork regülasyonu – geri bildirimli ±%2, 2500 rad/sn bant genişliği
	Seçilebilir Motor Kontrolü:	Tam özelleştirme özelliğine sahip standart V/Hz. Tam ayarlı Sensorless Vector. Geri besleme cihazlı veya geri besleme cihazsız Flux Vector. Endüksiyon ve Sabit mıknatıslı motor kontrolü.
	Durdurma Modları:	Ani Artış, Serbest Duruş, DC-Fren, Tutmak-üzere-Ani Artış, Hızlı Frenleme ve Akım Limiti ile Durdurma dahil olmak üzere birden fazla programlanabilir durdurma modu.
	Hızlanma/Yavaşlama:	Bağımsız olarak programlanabilen iki hızlanma ve yavaşlama süresi. Her süre 0,1 saniye artışla 0 ile 3600 saniye arasında programlanabilir.
	S Eğri Süresi	Ani artış süresinin %0 ile %100'ü arasında ayarlanabilir (normal çalışma sınıflandırması).
	Geçici Aşırı Yük:	1 dakikaya kadar %110 Aşırı Yük özelliği 3 dakikaya kadar %150 Aşırı Yük özelliği
	Akım Limiti Özelliği:	Sınıflandırma çıkış akımının %20'si ile %160'ı arasında programlanabilen Proaktif Akım Limiti. Bağımsız programlanabilen oransal ve integral kazanç.
	Elektronik Motor Aşırı Yük Koruması:	Hıza duyarlı tepkiye sahip sınıf 10 koruma. N.E.C. Başlık 430. U.L. Dosya E59272, yayın 12 ile uyumludur.

Portlar ve Cihazlar

Konnektörler, entegre cihazlar ve I/O, haberleşme adaptörleri ve DeviceLogix gibi kurulu opsiyon modülleri tek port numarası atamalarına sahiptir. Konnektörler ve entegre cihazlar değiştirilemeyen sabit port numaralarına sahiptir. Opsiyon modülleri kurulduğunda bunlara bir port numarası atanır.

Şekil A.1 Sürücü Cihaz Portları



Port	Cihaz	Açıklama
00	Ana Sürücü	Sürücü için sabit port.
01	HIM	HIM kızaklı konnektöründe sabit port. Ayırma kablosu konnektörü, HIM kızaklı konnektör kullanılmadığında Port 01'i sağlar.
02	DPI Portu	El kumandası veya Uzaktan HIM bağlantısı. Ayırma kablosu bağlantısı.
03	Ayırma Kablosu	DPI Port 02'ye bağlanır. Port 02 ve Port 03'ü sağlar.
04…08	Opsiyon Modülleri	Opsiyon modülleri için kullanılabilecek portlar. Her opsiyon ile ilgili port önerileri için sayfa 1-28'den başlayan I/O Kablolama kısmına bakınız. (Port 07 ve 08, sadece PowerFlex 755 sürücüler.)
09…12	İleride kullanılmak üzere ayrılmıştır.	
13	EtherNet/IP	Entegre EtherNet/IP için sabit port (sadece PowerFlex 755 sürücüler).
14	DeviceLogix	Entegre DeviceLogix için sabit port (sadece PowerFlex 755 sürücüler).

Watt Kaybı

Tablo A.A 400 Volt Sınıflandırmaları – Watt Kaybı

Pano[1]	Normal çalışma şartları altında güç (kilowatt)	Dış Watt	İç Watt	Toplam Watt
2	0.75	16	55	71
	1.5	26	57	83
	2.2	39	58	97
	4.0	75	64	139
	5.5	108	70	178
	7.5	161	80	241
	11	225	86	311
3	15	300	103	403
	18.5	362	115	477
	22	505	126	631
4	30	487	130	617
	37	615	147	762
5	45	705	162	867
	55	928	201	1129
6	75	1239	319	1558
	90	1381	300	1681
	110	1893	381	2274
	132	2449	502	2951
7	160	2566	461	3027
	200	3322	586	3908
	250	3922	743	4665

(1) Sadece pano kodları F ve N.

Tablo A.B 480 Volt Sınıflandırmaları – Watt Kaybı

Pano[1]	Normal çalışma şartları altında güç (Bg)	Dış Watt	İç Watt	Toplam Watt
2	1.0	17	60	77
	2.0	27	61	88
	3.0	41	63	104
	5.0	71	68	139
	7.5	108	74	182
	10	149	81	230
	15	237	91	328
3	20	273	101	374
	25	368	115	483
	30	503	126	629
4	40	422	125	547
	50	559	144	703
5	60	646	158	804
	75	855	189	1044
6	100	1109	299	1408
	125	1299	294	1593
	150	1718	358	2076
	200	2384	492	2876
7	250	2704	491	3195
	300	3409	606	4015
	350	3604	683	4287

(1) Sadece pano kodları F ve N.

Minimum Dinamik Frenleme Modülü Direnci

Tablo A.C 400 Volt Sınıflandırmaları – Minimum Direnç

Pano	Normal çalışma şartları altında güç (kilowatt)	Minimum Direnç	Maksimum Dinamik Fren Akımı
2	0.75	31.6	25
	1.5	31.6	25
	2.2	31.6	25
	4.0	31.6	25
	5.5	31.6	25
	7.5	31.6	25
	11	22.6	34.9
3	15	31.6	25
	18.5	31.6	25
	22	16.6	47.6
4	30	15.8	50
	37	15.8	50
5	37 (IP54, NEMA/UL Tip 12)	7.9	100
	45	7.9	100
	55	7.9	100
6	55 (IP54, NEMA/UL Tip 12)	3.3	239.4
	75	3.3	239.4
	90	3.3	239.4
	110	3.3	239.4
	132	3.3	239.4
7	132 (IP54, NEMA/UL Tip 12)	2.4	329
	160	2.4	329
	200	2.4	329
	250	1.65	478.8

Tablo A.D 480 Volt Sınıflandırmaları – Minimum Direnç

Pano	Normal çalışma şartları altında güç (Bg)	Minimum Direnç	Maksimum Dinamik Fren Akımı
2	1.0	31.6	25
	2.0	31.6	25
	3.0	31.6	25
	5.0	31.6	25
	7.5	31.6	25
	10	31.6	25
	15	22.6	34.9
3	20	31.6	25
	25	31.6	25
	30	16.6	47.6
4	40	15.8	50
	50	15.8	50
5	50 (IP54, NEMA/UL Tip 12)	7.9	100
	60	7.9	100
	75	7.9	100
6	75 (IP54, NEMA/UL Tip 12)	3.3	239.4
	100	3.3	239.4
	125	3.3	239.4
	150	3.3	239.4
	200	3.3	239.4
7	200 (IP54, NEMA/UL Tip 12)	2.4	329
	250	2.4	329
	300	2.4	329
	350	1.65	478.8

EN 61800-5-1'e göre Kirlilik Derecesi Sınıflandırmaları

Kirlilik Derecesi	Açıklama
1	Kirlilik yoktur veya sadece kuru, iletken olmayan kirlilik oluşmaktadır. Kirliliğin bir etkisi yoktur.
2	Normalde, sadece iletken olmayan kirlilik oluşmaktadır. Ancak nadir de olsa sürücünün çalışmadığı zamanlarda yoğuşma nedeniyle oluşan geçici iletkenlik beklenmelidir.
3	İletken kirlilik veya kuru iletken olmayan kirlilik oluşur ve beklenmekte olan yoğuşma nedeniyle iletken hale gelir.
4	İletken toz veya yağmur veya kar nedeniyle kirlilik sürekli iletkenlik oluşmasına neden olmaktadır.

Sürücü Pano Sınıflandırmaları

Panolar	Pano Tipi (Kat. No. Pozisyon 6)	Kurulu Aksesuar Kiti	Ön Taraf Sınıflandırma		Arka Taraf/Heat Sink (Soğutucu) Sınıflandırması	
			Pano Tipi	Kirlilik Derecesi	Pano Tipi	Kirlilik Derecesi
2, 3, 4, 5	N	Yok	IP20 NEMA/UL Açık Tip	1, 2	IP20 NEMA/UL Açık Tip	1, 2
		NEMA Tip 1	IP20 NEMA/UL Tip 1	1, 2	IP20 NEMA/UL Tip 1	1, 2
		Flanş	IP20 NEMA/UL Tip 1	1, 2	IP20 NEMA/UL Tip 1	1, 2
	F	Yok	IP20 NEMA/UL Açık Tip	1, 2	IP66 NEMA/UL Tip 4X	1, 2, 3, 4
	G	Yok	IP54 NEMA/UL Tip 12	1, 2, 3, 4	IP54 NEMA/UL Tip 12	1, 2, 3, 4
6, 7	N	Yok	IP00 NEMA/UL Açık Tip	1, 2	IP00 NEMA/UL Açık Tip Kit	1, 2
		NEMA Tip 1	IP20 NEMA/UL Tip 1	1, 2	IP20 NEMA/UL Tip 1	1, 2
		NEMA Tip 4X Flanş	IP00 NEMA/UL Açık Tip	1, 2	IP66 NEMA/UL Tip 4X	1, 2, 3, 4
	G	Yok	IP54 NEMA/UL Tip 12	1, 2, 3, 4	IP54 NEMA/UL Tip 12	1, 2, 3, 4

Haberleşme Yapılandırmaları

20-COMM-* Ağ Adaptörü Uygunluğu

Bazı 20-COMM adaptörleri PowerFlex 750-Serisi sürücülerle kullanılabilir. Daha fazla bilgi için sayfa 1-49'e bakınız.

Genel Programlanabilir Kontrol Cihazı Yapılandırmaları

Önemli: 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 A.E Mantık Komutu 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	Normal Duruş	0 = Normal Duruş Değil 1 = Normal Duruş
																														x		Başlatma (1)	0 = Başlatma Yok 1 = Başlar
																													x			Jog 1 (2)	0 = Jog 1 Yok (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 = Hızlanma Süresi 1 Kullan (Par. 535) 10 = Hızlanma Süresi 2 Kullan (Par. 536) 11 = Mevcut Süreyi Kullan
																				x	x											Yavaşlama Süresi	00 = Komut Yok 01 = Yavaşlama Süresi 1 Kullan (Par. 537) 10 = Yavaşlama Süresi 2 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 Yok (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 A.F 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 ve 960) 1 = Alarm Var
																								x								Hata	0 = Hata Yok (Par. 952 ve 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 = Otom. Ref A (par. 545) 00010 = Otom. Ref B (Par. 550) 00011 = Otom. Ön Ayar Hızı 3 (Par. 573) 00100 = Otom. Ön Ayar Hızı 4 (Par. 574) 00101 = Otom. Ön Ayar Hızı 5 (Par. 575) 00110 = Otom. Ön Ayar Hızı 6 (Par. 576) 00111 = Otom. Ön Ayar Hızı 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	
																		x														Spd Ref ID 3	
																	x															Spd Ref ID 4	
																x																Rezerve	
															x																	Çalışıyor	0 = Çalışmıyor 1 = Çalışıyor
														x																		Jog (Yavaş Hareket) Durumu	0 = Jog Yok (Par. 556 & 557) 1 = Jog
													x																			Duruyor	0 = Durmuyor 1 = Duruyor
												x																				DC Fren	0 = DC Fren Yok 1 = DC Fren
											x																					Dinamik Frenleme Modülü Aktif	0 = Dinamik Frenleme Modülü Aktif Değil 1 = Dinamik Frenleme Modülü Aktif
										x																						Hız Modu	0 = Hız Modu Yok (Par. 309) 1 = Hız Modu
									x																							Pozisyon Modu	0 = Pozisyon Modu Yok (Par. 309) 1 = Pozisyon Modu
								x																								Tork Modu	0 = Tork Modu Yok (Par. 309) 1 = Tork Modu
							x																									Sıfır Hızda	0 = Sıfır Hızda Değil 1 = Sıfır Hızda
						x																										Ana Durumda	0 = Ana Durumda Değil 1 = Ana Durumda
					x																											Limitte	0 = Limitte Değil 1 = Limitte
				x																												Akım Limiti	0 = Akım Limitinde Değil 1 = Akım Limitinde
			x																													Bus Freq Reg	0 = Bus Freq Reg Yok 1 = Bus Freq Reg
		x																														Devreye Alma Açık	0 = Devreye Alma Açık Değil 1 = Devreye Alma Açık
	x																															Motor Aşırı Yük	0 = Motor Aşırı Yük Yok 1 = Motor Aşırı Yük
x																																Regen	0 = Regen Yok 1= Regen

Çıkış Cihazları

Ortak mod çekirdekleri sürücü içerisindedir.

Sürücü, Sigorta ve Devre Kesici Sınıflandırmaları

Tablo A.H ve Tablo A.I sürücü sınıflandırmalarını (sürekli, 1 dakika ve 3 saniye) ve önerilen AC hattı giriş sigorta ve devre kesici bilgilerini içermektedir. Listelenen boyutlar, 40 derece C ve ABD N.E.C baz alınarak önerilen boyutlardır. Diğer ülke, eyalet veya yerel kanunlar farklı sınıflandırmalar gerektirebilir.

Tablo A.G fiziksel kurulum tercihine göre giriş cihazı gereksinimlerini açıklamaktadır.

Tablo A.G Giriş Cihazı Gereksinimleri

Panolar	Pano Katalog Kodu	Pano Tipi	Kurulum Tipi	UL Sertifikası Gerekli	UL Sertifikası Gerekli Değil
2, 3, 4, 5	N	IP20 NEMA/UL Açık Tip	Havalandırma olmayan bir kabine kurulur. Heat sink (soğutucu), kabinin içinde veya dışındadır.	Tablo A.H içerisindeki tüm cihazlar uygundur.	Tablo A.H içerisindeki tüm cihazlar uygundur.
	F	Flanş			
	N	IP20 NEMA/UL Açık Tip	NEMA Tip 1 kiti kullanılarak kabin dışına veya havalandırmalı bir kabine kurulur.	Zaman geciktirmeli sigortalar ve zaman geciktirmeli olmayan sigortalar için maksimum değer hariç Tablo A.H içerisindeki cihazlar.	
	F	Flanş			
	G	IP54 NEMA/UL Tip 12	Herhangi bir kabinin içine veya dışına kurulur.	Tablo A.H içerisindeki tüm cihazlar uygundur.	
6, 7	N	IP00 NEMA/UL Açık Tip	Herhangi bir kabin içine kurulur. Heat sink (soğutucu), kabinin içinde veya dışındadır.	Tablo A.H içerisindeki tüm cihazlar uygundur.	
			NEMA Type 1 kiti kullanılarak kabin dışına kurulur.		
	G	IP54 NEMA/UL Tip 12	Herhangi bir kabinin içine veya dışına kurulur.	Tablo A.H içerisindeki tüm cihazlar uygundur.	

Sigorta

Eğer tercih edilen koruma yöntemi olarak sigortalar seçilmişse, aşağıda listelenen önerilen tiplere bakınız. Eğer mevcut amper sınıflandırmaları verilen tablolara uygun değilse, sürücü sınıflandırmasının üzerindeki en yakın sigorta sınıflandırması seçilmelidir.

- IEC – BS88 (İngiliz Standardı) Kısım 1 ve 2 [(1)], EN60269-1, Kısım 1 ve 2, tip gG veya eşdeğeri kullanılmalıdır.
- UL – UL Sınıf T, J veya L kullanılmalıdır.

Devre Kesiciler

Aşağıdaki tablolarda bulunan «sigorta-olmayan» listeleri her iki devre kesiciyi de (ters zaman veya ani hareket) içerir. **Eğer bunlardan biri istenen koruma yöntemi olarak seçilmişse**, aşağıdaki gereksinimler karşılanmalıdır.

- IEC ve UL – Her iki cihaz tipi de IEC ve UL kurulumları için uygun olmalıdır.

(1) Genel adlandırmalar aşağıdakileri içerebilir, ancak bunlarla sınırlı değildir; Kısım 1 ve 2: AC, AD, BC, BD, CD, DD, ED, EFS, EF, FF, FG, GF, GG, GH.

Tablo A.H 400 Volt AC Giriş Koruma Cihazları

Uygulanan Sınıflandırma (1)	Pano (2)	Sürekli Çıkış Akımı	Normal Çalışma Şartları için Boyutlandırılmış Sürücü			Ağır Çalışma Şartları için Boyutlandırılmış Sürücü			Giriş Miktarları		AC Giriş Koruma Cihazları										Giriş Miktarları		DC Giriş Koruma
			Katalog Numarası	Çıkış Aşırı Yük Akımı		Katalog Numarası	Çıkış Aşırı Yük Akımı		Sürekli AC Giriş		Çift Parçalı Zaman Geciktirmeli Sigorta		Zaman Geciktirmeli Olmayan Sigorta		Devre Kesici Maks. Boyut (5)	Motor Devre Koruma-sı (6)	Ayarlanabilir Akım Aralığına sahip 140M Motor Starter'i (7) (8)				Sürekli DC Girişi		Zaman Geciktirmeli Olmayan Sigorta
			(x = F veya G)	60 sn	3 sn	(x = F veya G)	60 sn	3 sn	kVA	Amper	Min. (3)	Maks. (4)	Min. (3)	Maks. (4)							kW	Amper	
400 Volt AC Giriş																					**540 Volt DC Giriş**		
0.75 kW	2	2.1	20x…C2P1	3.1	3.7	20x…C2P1	3.1	3.7	1.2	1.7	3	6	3	8	15	3	M-C2E-B25	M-D8E-B25			1.1	2.1	JKS-6
1.5 kW	2	3.5	20x…C3P5	5.2	6.3	20x…C3P5	5.2	6.3	1.9	2.8	6	7	6	12	15	7	M-C2E-B40	M-D8E-B40			2.0	3.7	JKS-8
2,2 kW	2	5	20x…C5P0	7.5	9.0	20x…C5P0	7.5	9.0	3.1	4.5	6	10	6	20	20	7	M-C2E-B63	M-D8E-B63			2.9	5.3	JKS-10
4.0 kW	2	8.7	20x…C8P7	13.0	15.6	20x…C8P7	13.0	15.6	5.4	7.8	10	17.5	10	30	30	15	M-C2E-C10	M-D8E-C10	M-F8E-C10		5.0	9.3	HSJ15
5.5 kW	2	11.5	20x…C011	17.2	20.7	20x…C011	17.2	20.7	7.4	10.7	15	25	15	45	45	15	M-C2E-C16	M-D8E-C16	M-F8E-C16		6.8	12.6	HSJ20
7.5 kW	2	15.4	20x…C015	16.9	23.1	20x…C022	24.2	33.0	10.1	14.6	20	30	20	60	60	20	M-C2E-C20	M-D8E-C20	M-F8E-C20		9.2	17.0	HSJ25
11 kW	2	22	20x…C022	24.2	33.0	20x…C030	33.0	45.0	14.6	21.1	30	45	30	80	80	30	M-C2E-C25	M-D8E-C25	M-F8E-C25		13.3	24.6	HSJ25
15 kW	3	30	20x…C030	33.0	45.0	20x…C037	45.0	55.5	19.9	28.7	40	60	40	120	100	50			M-F8E-C32		18.1	33.6	HSJ50
18.5 kW	3	37	20x…C037	40.7	55.5	20x…C043	55.5	66.6	24.5	35.4	45	80	45	125	110	50			M-F8E-C45		22.3	41.4	HSJ70
22 kW	3	43	20x…C043	47.3	64.5	20x…C060	66.0	90.0	28.5	41.2	55	90	55	150	120	60					26.0	48.1	HSJ90
30 kW	4	60	20x…C060	66.0	90.0	20x…C072	90.0	108.0	39.8	57.4	75	125	75	225	180	100					36.2	67.1	HSJ100
37 kW	4	72	20x…C072	79.2	108.0	20x…C085	108.0	129.6	48.9	70.5	90	150	90	275	200	100					44.5	82.4	HSJ125
45 kW	5	85	20x…C085	93.5	127.5	20x…C104	127.5	156.0	57.7	83.3	110	175	110	325	250	150					52.5	97.3	HSJ150
55 kW	5	104	20x…C104	114.4	156.0	20x…C140	156.0	210.0	71.3	102.9	130	225	130	400	300	150					64.9	120.2	HSJ175
75 kW	6	140	20x…C140	154.0	210.0	20x…C170	210.0	255.0	95.0	137.2	175	300	175	550	400	250					86.5	160.3	HSJ250
90 kW	6	170	20x…C170	187.0	255.0	20x…C205	255.0	307.5	115.4	166.5	225	375	225	600	500	250					105.1	194.6	HSJ350
110 kW	6	205	20x…C205	225.5	307.5	20x…C260	307.5	390.0	139.1	200.8	275	450	275	600	600	400					126.7	234.7	HSJ350
132 kW	6	260	20x…C260	286.0	390.0	20x…C302	390.0	468.0	176.5	254.7	325	575	325	750	700	400					160.7	297.7	HSJ400
160 kW	7	302	20x…C302	332.2	453.0	20x…C367	453.0	550.5	205.0	295.9	400	675	400	900	900	600					186.7	345.7	Bussman 170M6608
200 kW	7	367	20x…C367	403.7	550.5	20x…C456	550.5	684.0	249.1	359.5	475	800	475	1000	1100	600					226.9	420.2	Bussman 170M6612
250 kW	7	456	20x…C456	501.6	684.0				309.5	446.7	600	1000	600	1800	1300	600					281.9	522.0	Bussman 170M6613

Notlar:

(1) «Uygulanan Sınıflandırma» sürücüye bağlanacak olan motoru göstermektedir. Örneğin, bir «C015 sürücü» Normal Çalışma modunda 7.5 kW gücünde bir motor ile veya Ağır Çalışma modunda 5.5 kW gücünde bir motor ile kullanılabilir. Sürücü iki moddan birisi için programlanabilir. Kablolama ve sigortalar programlanan mod baz alınarak boyutlandırılabilir. Verilen herhangi bir sürücü katalog numarası için Normal Çalışma modu daha yüksek sürekli akım sağlar ancak Ağır Çalışma moduna göre daha düşük aşırı yük akımına sahiptir. Bakınız parametre 306 [Duty Rating].

(2) Sadece pano kodları F ve N. Diğer pano tipleri için Pano boyutları hakkında Tablo A.J'ye bakınız.

(3) Minimum koruma cihazı boyutu, gereksiz koruma yapmadan maksimum koruma sağlayan en düşük sınıflandırmadaki cihazdır.

(4) Maksimum koruma cihaz boyutu, sürücü koruması sağlayan en yüksek sınıflandırmalı cihazdır. US NEC için minimum boyut, motor FLA'sının %125'idir. Gösterilen sınıflandırmalar maksimumdur.

(5) Devre Kesici – ters zaman kesici. US NEC için minimum boyut, motor FLA'sının %125'idir. Gösterilen sınıflandırmalar maksimumdur.

(6) Önerilen Motor devre koruması – Ani hareketli devre kesici. Hareket ayarı sürücünün giriş akımına ayarlanmalıdır ve sistemde sürekli akım için boyutlandırılmalıdır.

(7) Ayarlanabilir akım aralığına sahip bülten 140M, cihazın hareket edemeyeceği minimum aralığa ayarlanmalıdır.

(8) Manuel Kendinden-Korumalı (Tip E) Birleşik Motor Kontrol Cihazı. 480Y/277V ve 600Y/347V AC Giriş.

Tablo A.I 480 Volt AC Giriş Koruma Cihazları

Uygulanan Sınıflandırma (1)	Pano (2)	Sürekli Çıkış Akımı	Normal Çalışma Şartları için Boyutlandırılmış Sürücü			Ağır Çalışma Şartları için Boyutlandırılmış Sürücü			Giriş Miktarları		AC Giriş Koruma Cihazları									
			Katalog Numarası	Çıkış Aşırı Yük Akımı		Katalog Numarası	Çıkış Aşırı Yük Akımı		Sürekli AC Giriş		Çift Parçalı Zaman Geciktirmeli Sigorta		Zaman Geciktirmeli Olmayan Sigorta		Devre Kesici Maks. Boyut (5)	Motor Devre Koruması (6)	Ayarlanabilir Akım Aralığına sahip 140M Motor Starter'i (7) (8)			
			(x = F veya G)	60 sn	3 sn	(x = F veya G)	60 sn	3 sn	kVA	Amper	Min. (3)	Maks. (4)	Min. (3)	Maks. (4)						
480 Volt AC Giriş																				
1.0 Bg	2	2.1	20x…D2P1	3.1	3.7	20x…D2P1	3.1	3.7	1.3	1.6	2	6	2	8	15	3	M-C2E-B25	M-D8E-B25		
2.0 Bg	2	3.4	20x…D3P4	5.1	6.1	20x…D3P4	5.1	6.1	2.2	2.6	4	7	4	12	15	7	M-C2E-B40	M-D8E-B40		
3.0 Bg	2	5	20x…D5P0	7.5	9.0	20x…D5P0	7.5	9.0	3.2	3.9	6	10	6	20	20	7	M-C2E-B63	M-D8E-B63		
5.0 Bg	2	8	20x…D8P0	12.0	14.4	20x…D8P0	12.0	14.4	5.7	6.9	10	17.5	10	30	30	15	M-C2E-C10	M-D8E-C10	M-F8E-C10	
7.5 Bg	2	11	20x…D011	16.5	19.8	20x…D011	16.5	19.8	7.9	9.5	12	20	12	40	40	15	M-C2E-C16	M-D8E-C16	M-F8E-C16	CMN-2500
10 Bg	2	14	20x…D014	15.4	21.0	20x…D022	24.2	33.0	10.4	12.5	20	30	20	55	50	20	M-C2E-C16	M-D8E-C16	M-F8E-C16	CMN-4000
15 Bg	2	22	20x…D022	24.2	33.0	20x…D027	33.0	40.5	16.6	19.9	30	50	30	80	80	30	M-C2E-C25	M-D8E-C25	M-F8E-C25	CMN-4000
20 Bg	3	27	20x…D027	29.7	40.5	20x…D034	40.5	51.0	20.6	24.8	35	60	35	100	100	50			M-F8E-C32	CMN-4000
25 Bg	3	34	20x…D034	37.4	51.0	20x…D040	51.0	61.2	25.9	31.2	45	75	45	125	100	50			M-F8E-C45	CMN-6300
30 Bg	3	40	20x…D040	44.0	60.0	20x…D052	60.0	78.0	30.5	36.7	50	90	50	150	120	50			M-F8E-C45	CMN-9000
40 Bg	4	52	20x…D052	57.2	78.0	20x…D065	78.0	97.5	39.7	47.7	65	110	65	200	150	70				CMN-9000
50 Bg	4	65	20x…D065	71.5	97.5	20x…D077	97.5	117.0	49.6	59.6	90	125	90	250	175	100				CMN-9000
60 Bg	5	77	20x…D077	84.7	115.5	20x…D096	115.5	144.0	60.1	72.3	100	170	100	300	225	100				
75 Bg	5	96	20x…D096	105.6	144.0	20x…D125	144.0	187.5	74.9	90.1	125	200	125	375	275	125				
100 Bg	6	125	20x…D125	137.5	187.5	20x…D156	187.5	234.0	97.6	117.4	175	275	175	500	375	250				
125 Bg	6	156	20x…D156	171.6	234.0	20x…D186	234.0	280.8	121.8	146.5	200	350	200	600	450	250				
150 Bg	6	186	20x…D186	204.6	279.0	20x…D248	279.0	372.0	145.2	174.6	250	400	250	600	550	250				
200 Bg	6	248	20x…D248	272.8	372.0	20x…D302	372.0	453.0	193.6	232.8	325	550	325	700	700	400				
250 Bg	7	302	20x…D302	332.2	453.0	20x…D361	453.0	543.6	235.7	283.5	400	675	400	900	900	600				
300 Bg	7	361	20x…D361	397.1	541.5	20x…D415	541.5	649.8	281.8	338.9	475	800	475	1000	1000	600				
350 Bg	7	415	20x…D415	456.5	622.5				323.9	389.6	525	900	525	1200	1200	600				

Giriş Miktarları		DC Giriş Koruma
Sürekli DC Girişi		Zaman Geciktirmeli Olmayan Sigorta
kW	Amper	
650 Volt DC Giriş		
1.2	1.9	JKS-6
1.9	3.0	JKS-6
2.9	4.5	JKS-10
5.2	8.1	HSJ15
7.2	11.1	HSJ20
9.5	14.7	HSJ30
15.1	23.3	HSJ25
18.8	28.9	HSJ50
23.6	36.4	HSJ60
27.8	42.9	HSJ80
36.1	55.7	HSJ90
45.1	69.7	HSJ100
54.7	84.5	HSJ150
68.3	105.3	HSJ175
88.9	137.1	HSJ200
110.9	171.2	HSJ300
132.2	204.1	HSJ400
176.3	272.1	HSJ400
214.7	331.3	Bussman 170M6608
256.6	396.1	Bussman 170M6612
295.0	455.3	Bussman 170M6612

Notlar:

(1) «Uygulanan Sınıflandırma» sürücüye bağlanacak olan motoru göstermektedir. Örneğin, bir «C015 sürücü» Normal Çalışma modunda 10 Bg gücünde bir motor ile veya Ağır Çalışma modunda 7.5 Bg gücünde bir motor ile kullanılabilir. Sürücü iki moddan birisi için programlanabilir. Kablolama ve sigortalar programlanan mod baz alınarak boyutlandırılabilir. Verilen herhangi bir sürücü katalog numarası için Normal Çalışma modu daha yüksek sürekli akım sağlar ancak Ağır Çalışma moduna göre daha düşük aşırı yük akımına sahiptir. Bakınız parametre 306 [Duty Rating].

(2) Sadece pano kodları F ve N. Diğer pano tipleri için Pano boyutları hakkında Tablo A.J'ye bakınız.

(3) Minimum koruma cihazı boyutu, gereksiz koruma yapmadan maksimum koruma sağlayan en düşük sınıflandırmadaki cihazdır.

(4) Maksimum koruma cihaz boyutu, sürücü koruması sağlayan en yüksek sınıflandırmalı cihazdır. US NEC için minimum boyut, motor FLA'sının %125'idir. Gösterilen sınıflandırmalar maksimumdur.

(5) Devre Kesici – ters zaman kesici. US NEC için minimum boyut, motor FLA'sının %125'idir. Gösterilen sınıflandırmalar maksimumdur.

(6) Önerilen Motor devre koruması – Ani hareketli devre kesici. Hareket ayarı sürücünün giriş akımına ayarlanmalıdır ve sistemde sürekli akım için boyutlandırılmalıdır.

(7) Ayarlanabilir akım aralığına sahip bülten 140M, cihazın hareket edemeyeceği minimum aralığa ayarlanmalıdır.

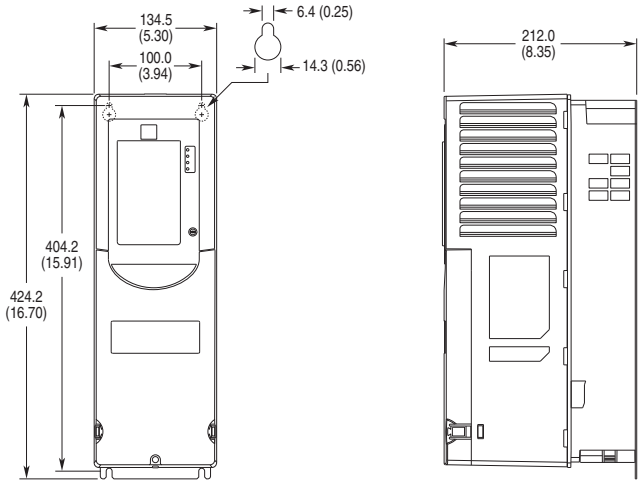
(8) Manuel Kendinden-Korumalı (Tip E) Birleşik Motor Kontrol Cihazı. 480Y/277V ve 600Y/347V AC Giriş.

Boyutlar

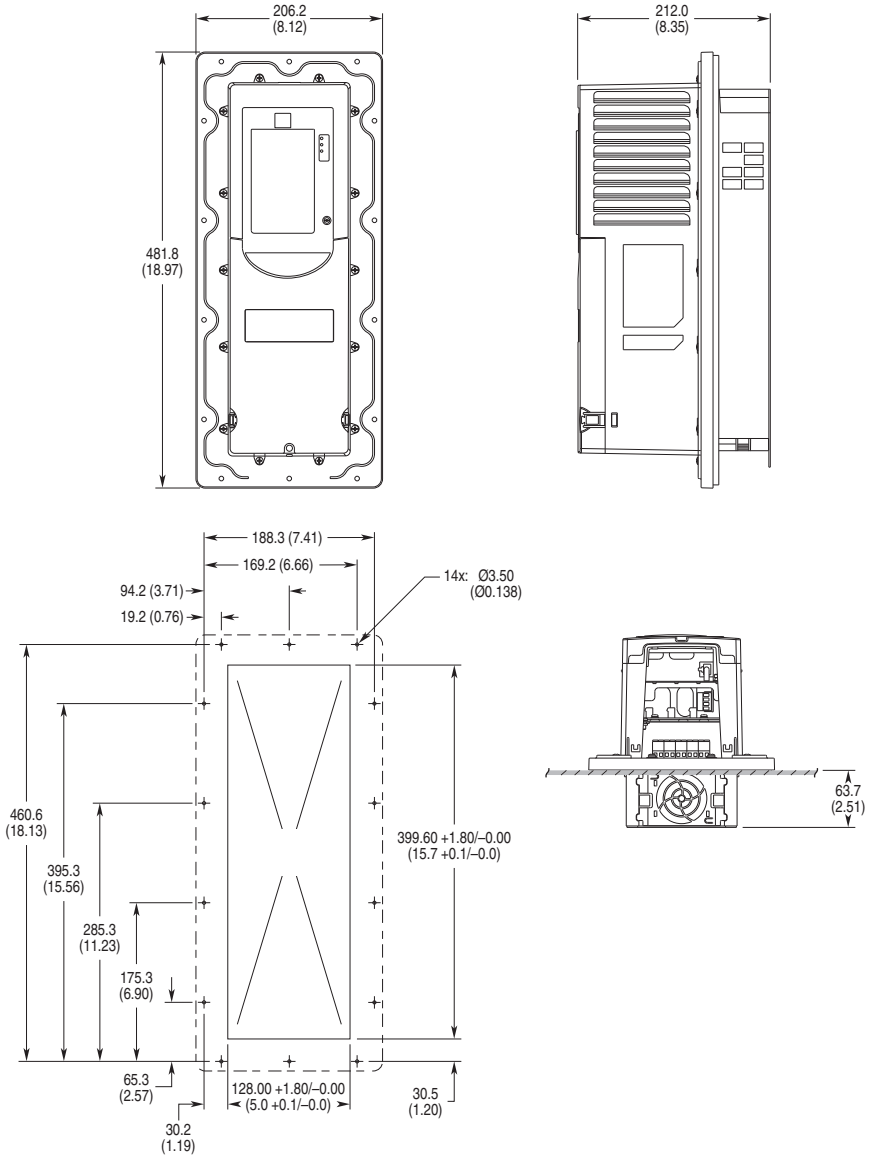
Tablo A.J Pano/Sınıflandırma Çapraz Referans

400V AC Giriş			480V AC Giriş			Pano Boyutu		
						Pano Kodu		
Katalog Numarası	Normal Çalışma Şartları kW Çıkış	Ağır Çalışma Şartları kW Çıkış	Katalog Numarası	Normal Çalışma Şartları Bg Çıkış	Ağır Çalışma Şartları Bg Çıkış	N	F	G
20x…C2P1	0.75	0.75	20x…D2P1	1	1	2	2	2
20x…C3P5	1.5	1.5	20x…D3P4	2	2			
20x…C5P0	2.2	2.2	20x…D5P0	3	3			
20x…C8P7	4	4	20x…D8P0	5	5			
20x…C011	5.5	5.5	20x…D011	7.5	7.5			
20x…C015	7.5	5.5	20x…D014	10	7.5			
20x…C022	11	7.5	20x…D022	15	10			
20x…C030	15	11	20x…D027	20	15	3	3	3
20x…C037	18.5	15	20x…D034	25	20			
20x…C043	22	18.5	20x…D040	30	25			
20x…C060	30	22	20x…D052	40	30	4	4	4
20x…C072	37	30	20x…D065	50	40			5
20x…C085	45	37	20x…D077	60	50	5	5	
20x…C104	55	45	20x…D096	75	60			6
20x…C140	75	55	20x…D125	100	75	6	Yok	
20x…C170	90	75	20x…D156	125	100			
20x…C205	110	90	20x…D186	150	125			
20x…C260	132	110	20x…D248	200	150			7
20x…C302	160	132	20x…D302	250	200	7		
20x…C367	200	160	20x…D361	300	250			
20x…C456	250	200	20x…D415	350	300			

Şekil A.2 IP20, NEMA/UL Açık Tip, Pano 2



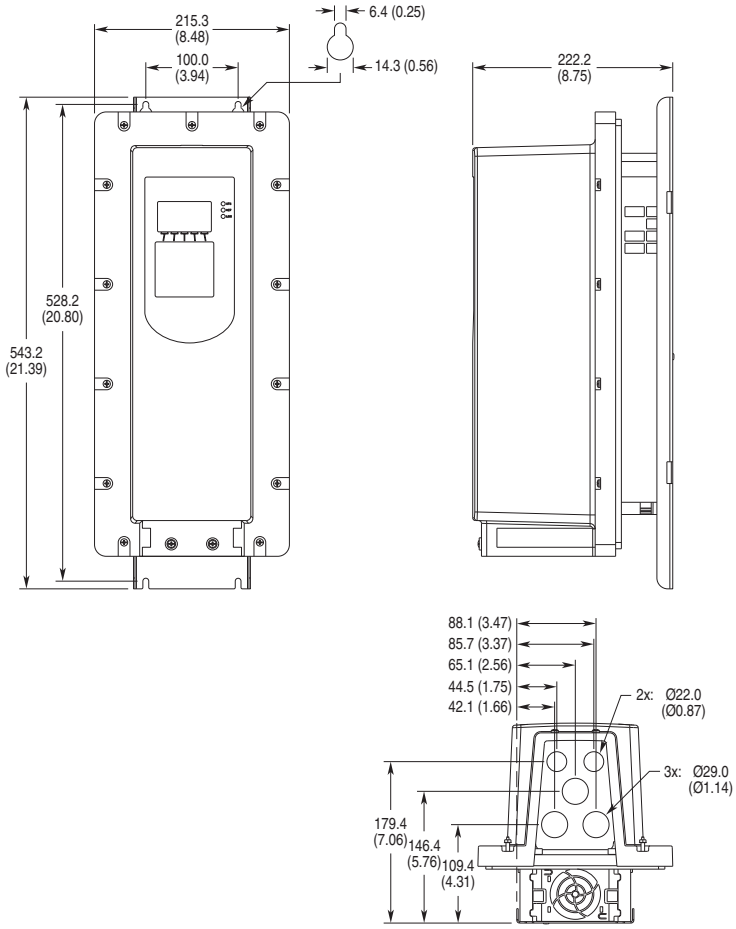
Şekil A.3 Flanş Montaj, Pano 2



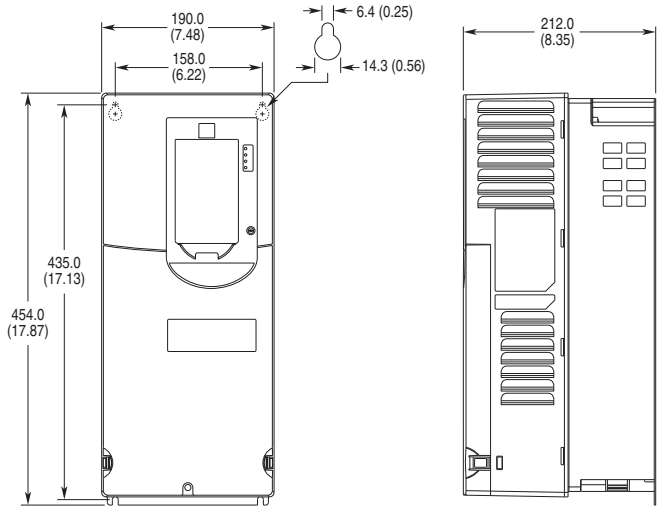
Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

Önemli: Pano sınıflandırmasını sağlamak için gerekli olan montaj donanımı kullanılmalıdır.

Şekil A.4 IP54, NEMA/UL Tip 12, Pano 2

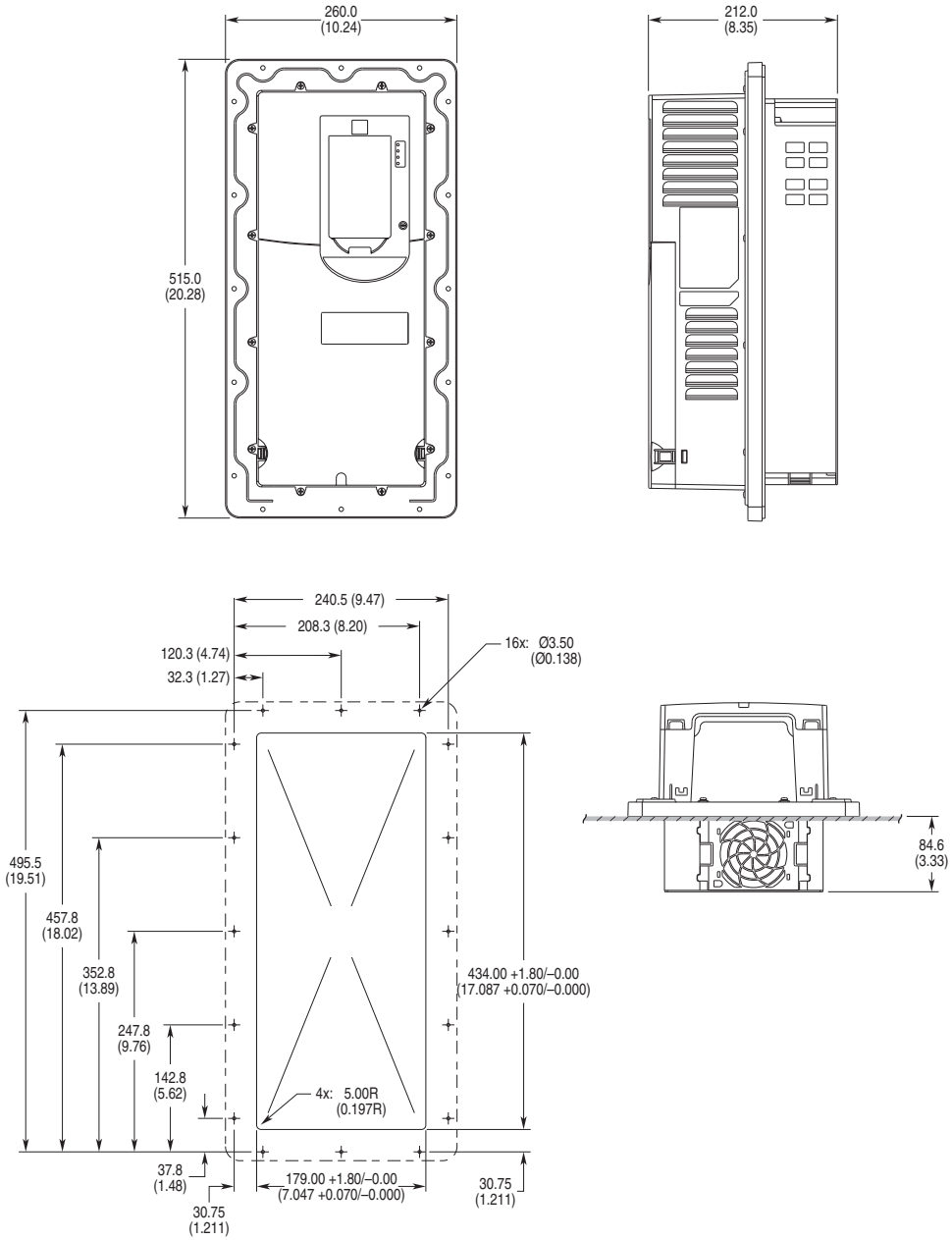


Şekil A.5 IP20, NEMA/UL Açık Tip, Pano 3



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

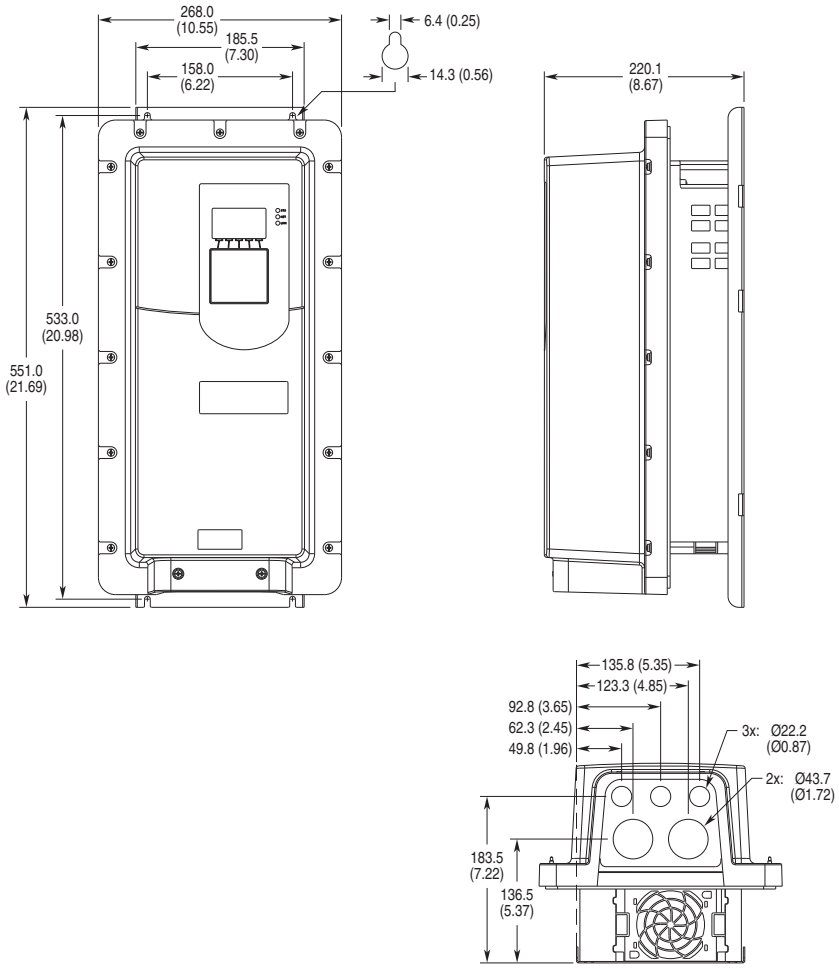
Şekil A.6 Flanş Montaj, Pano 3



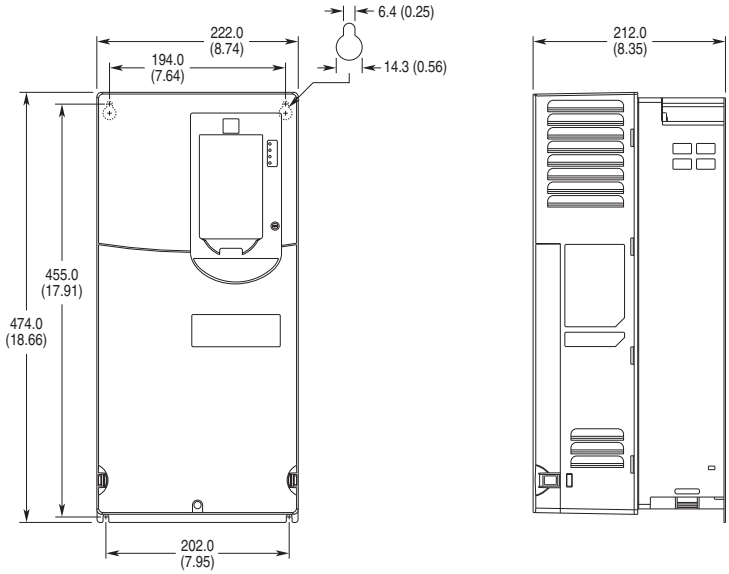
Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

Önemli: Pano sınıflandırmasını sağlamak için gerekli olan montaj donanımı kullanılmalıdır.

Şekil A.7 IP54, NEMA/UL Tip 12, Pano 3

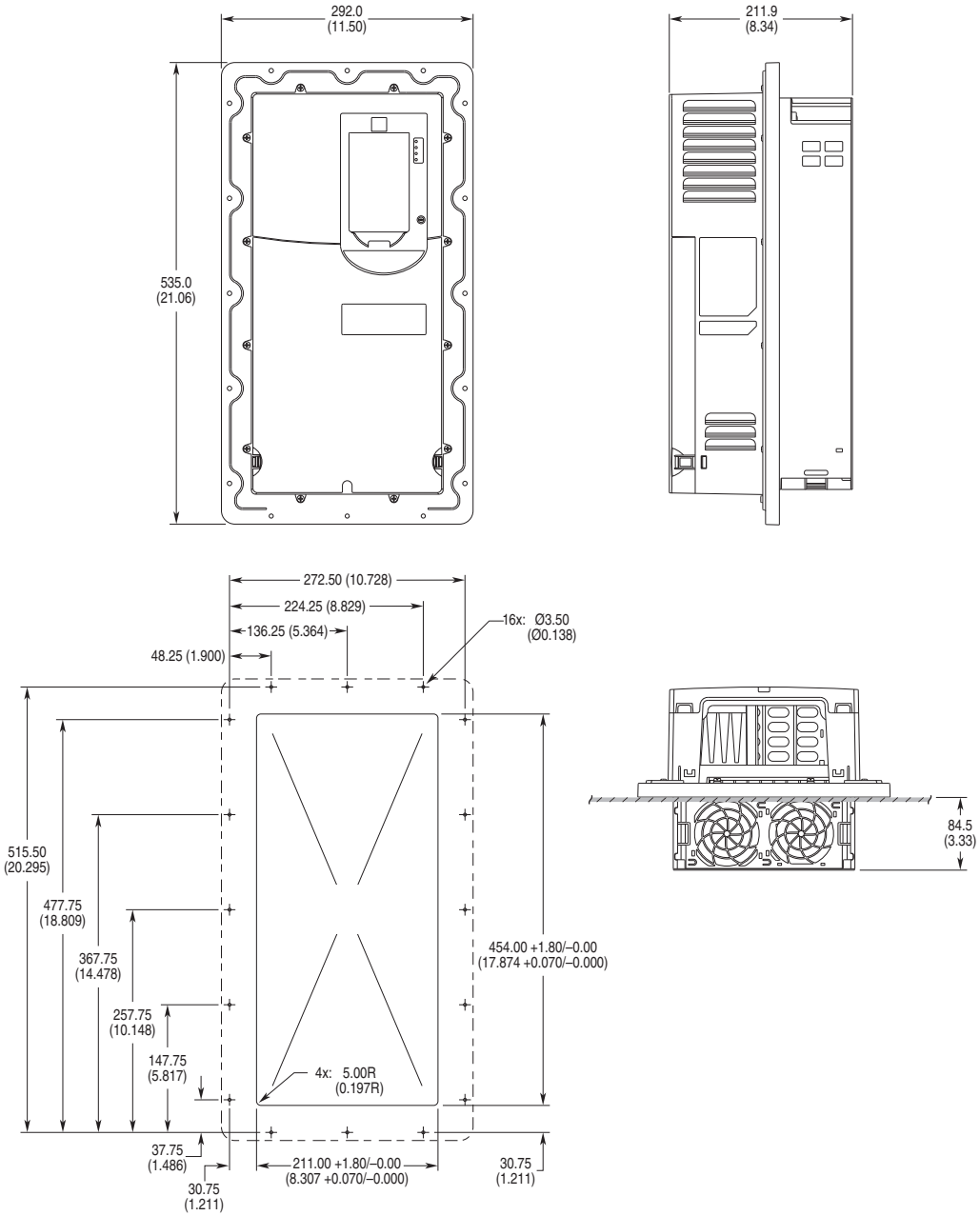


Şekil A.8 IP20, NEMA/UL Açık Tip, Pano 4



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

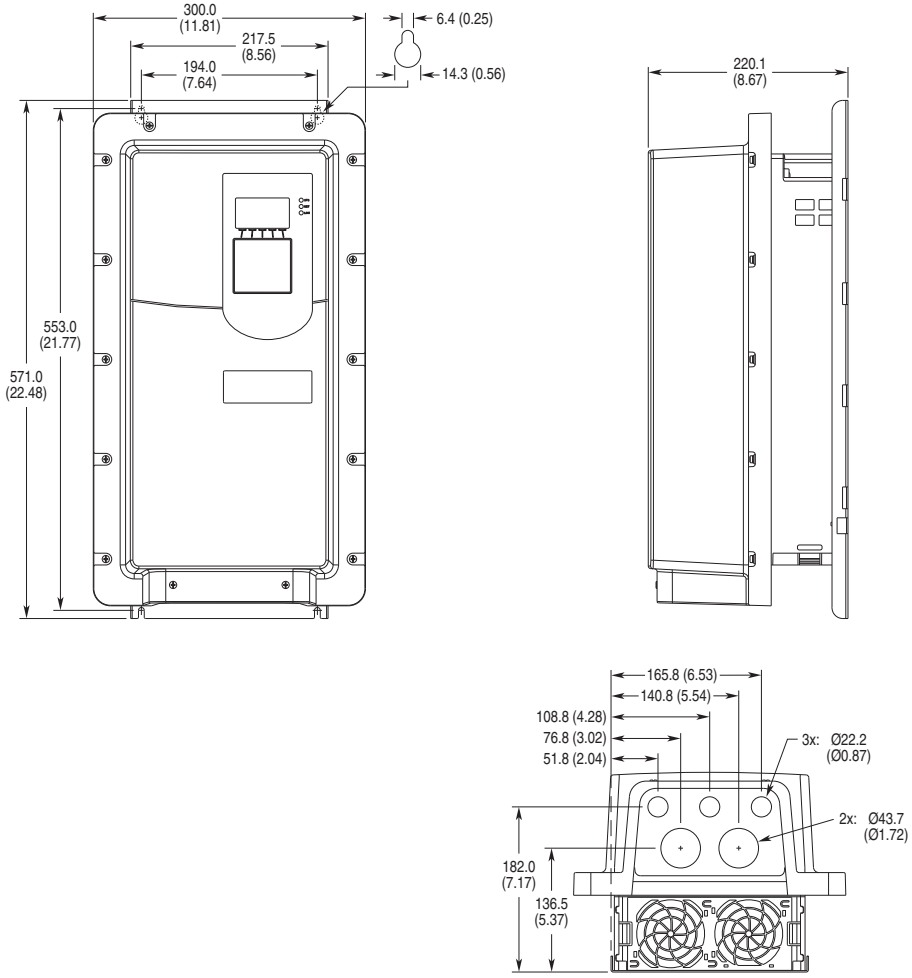
Şekil A.9 Flanş Montaj, Pano 4



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

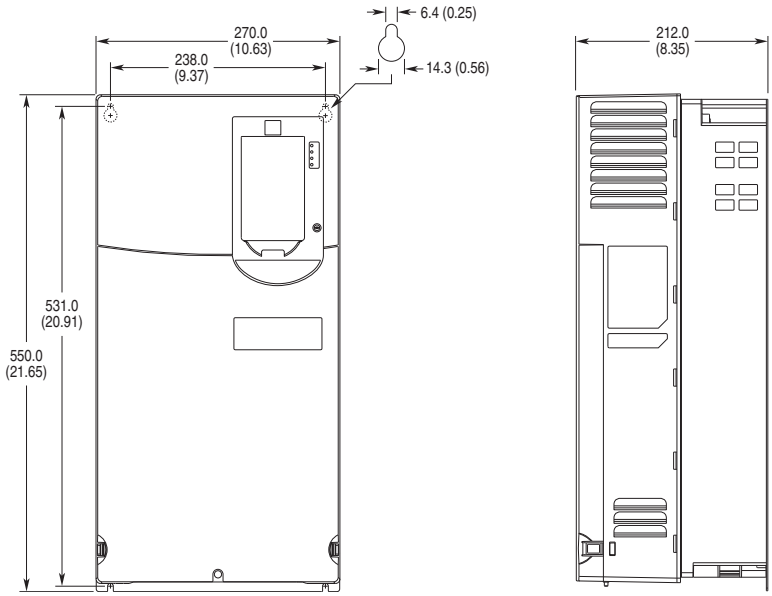
Önemli: Pano sınıflandırmasını sağlamak için gerekli olan montaj donanımı kullanılmalıdır.

Şekil A.10 IP54, NEMA/UL Tip 12, Pano 4



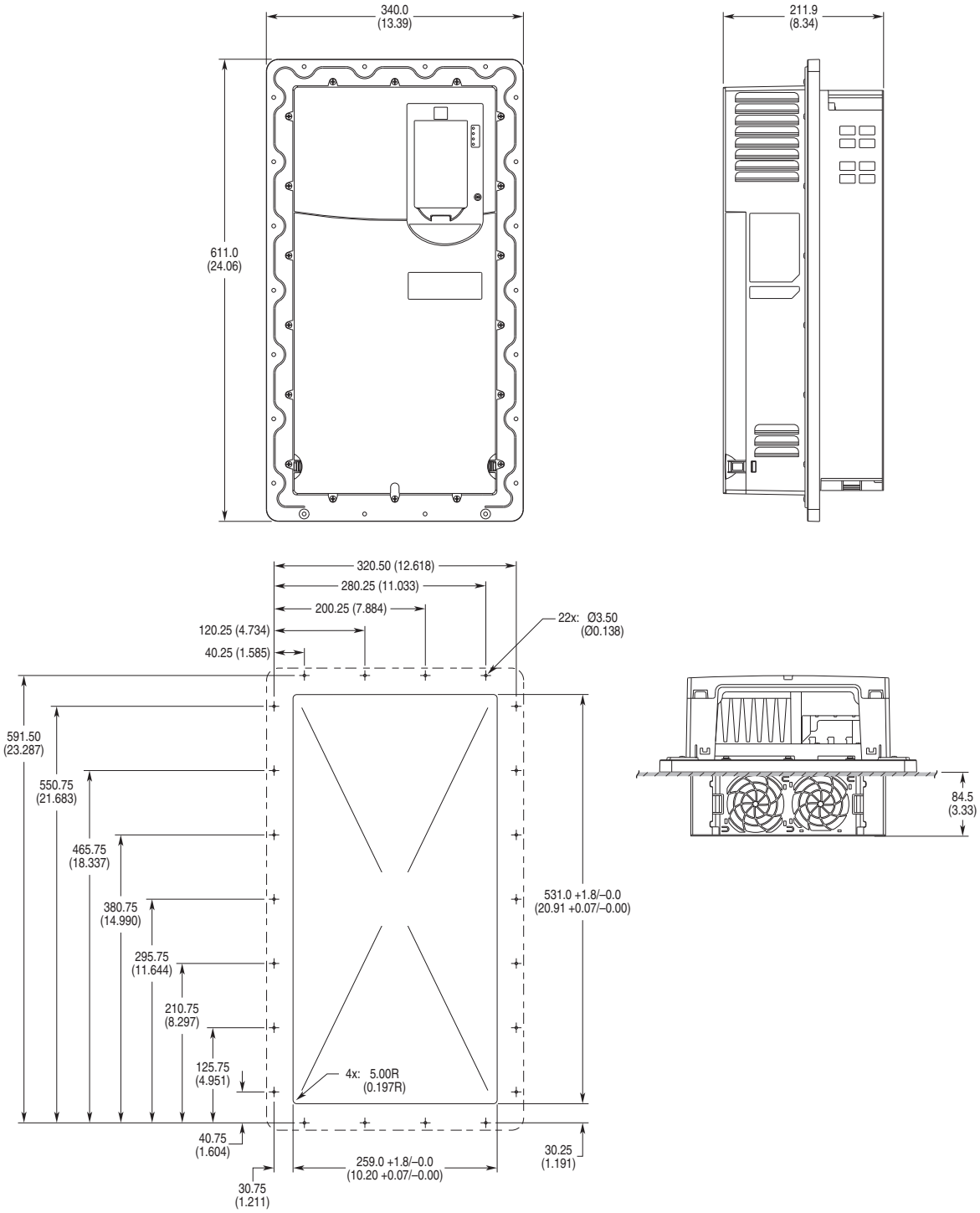
Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

Şekil A.11 IP20, NEMA/UL Açık Tip, Pano 5



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

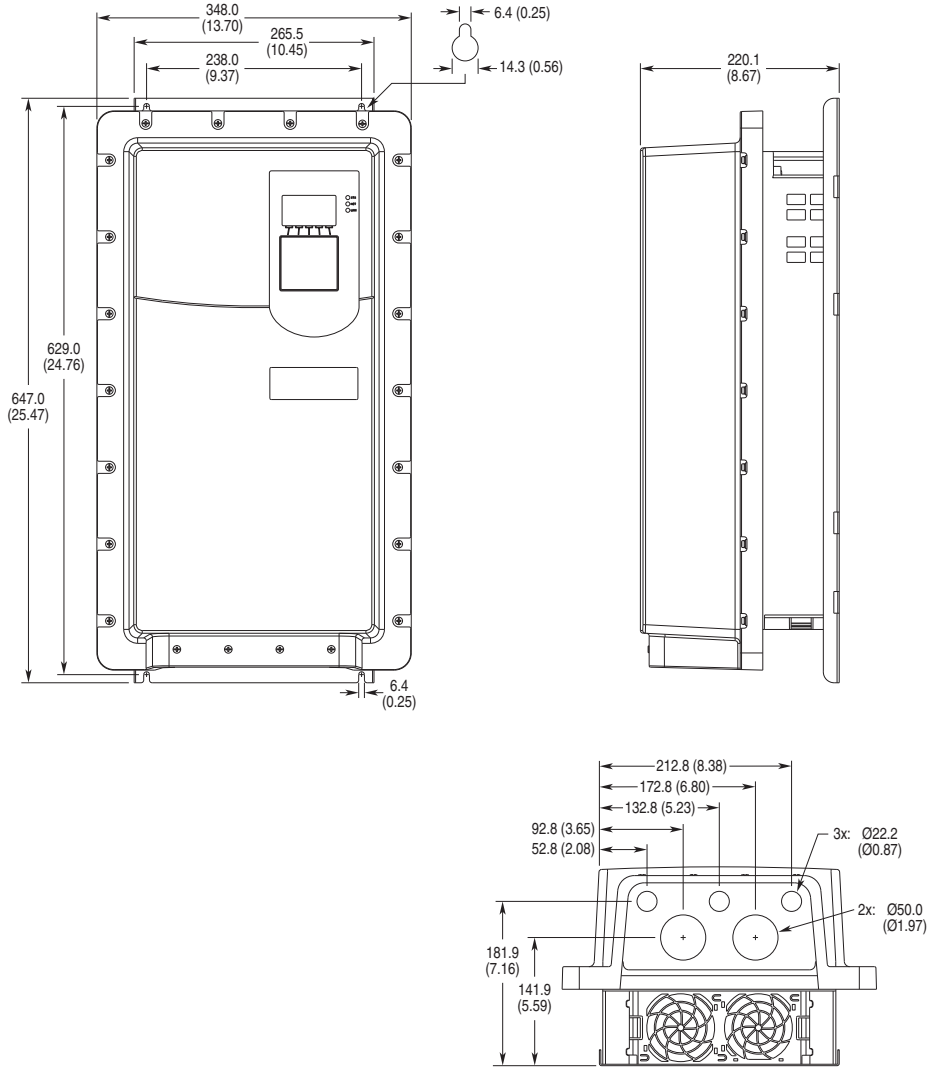
Şekil A.12 Flanş Montaj, Pano 5



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

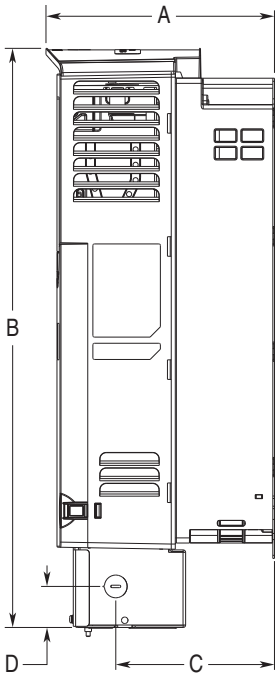
Önemli: Pano sınıflandırmasını sağlamak için gerekli olan montaj donanımı kullanılmalıdır.

Şekil A.13 IP54, NEMA/UL Tip 12, Pano 5



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

Şekil A.14 NEMA/UL Tip 1 Kiti Pano 2…5 *(Pano 4 Gösterilmektedir)*

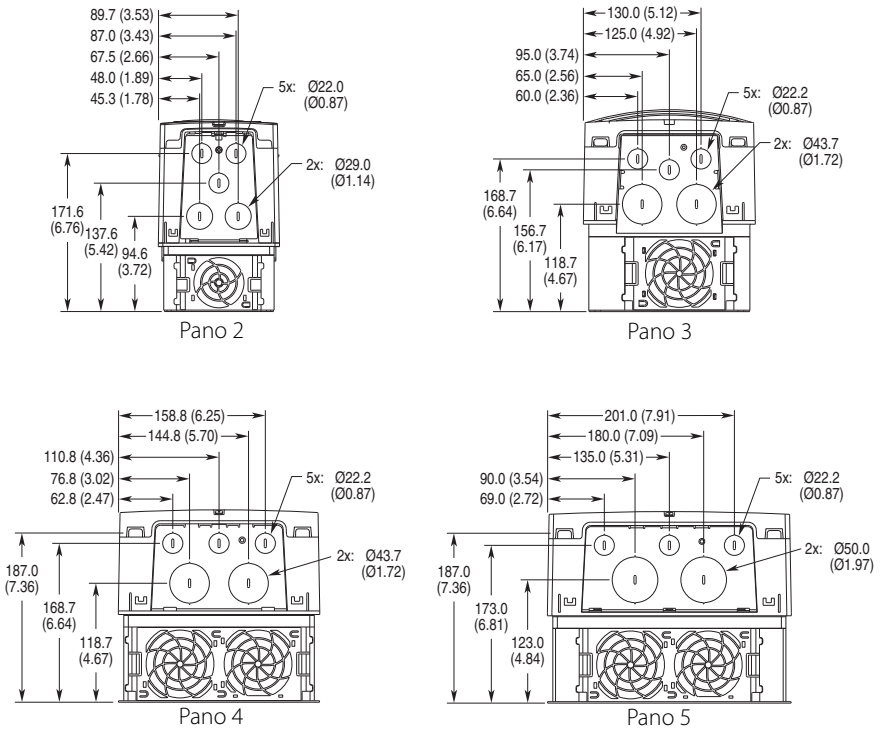


Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

Pano	A	B	C	D
2	222.2 (8.75)	497.1 (19.57)	117.7 (4.63)	38.0 (1.50)
3	223.1 (8.78)	530.1 (20.87)	154.7 (6.09)	38.0 (1.50)
4	222.7 (8.77)	564.4 (22.22)	154.7 (6.09)	40.0 (1.57)
5	222.7 (8.77)	665.4 (26.20)	155.0 (6.10)	55.0 (2.17)

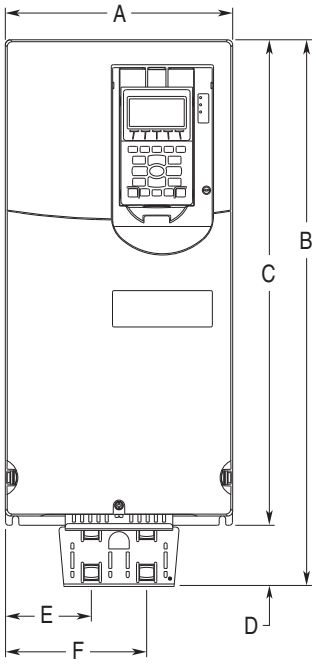
Önemli: NEMA Tip 1 Kitleri (20-750-NEMA-F*x*) montaj boyutlarını değiştirmez.

Şekil A.15 NEMA/UL Tip 1 Pano 2…5 Alttan Görünüm Boyutlar



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

Şekil A.16 EMC Plaka Kiti Pano 2…5 *(Pano 4 Gösterilmektedir)*

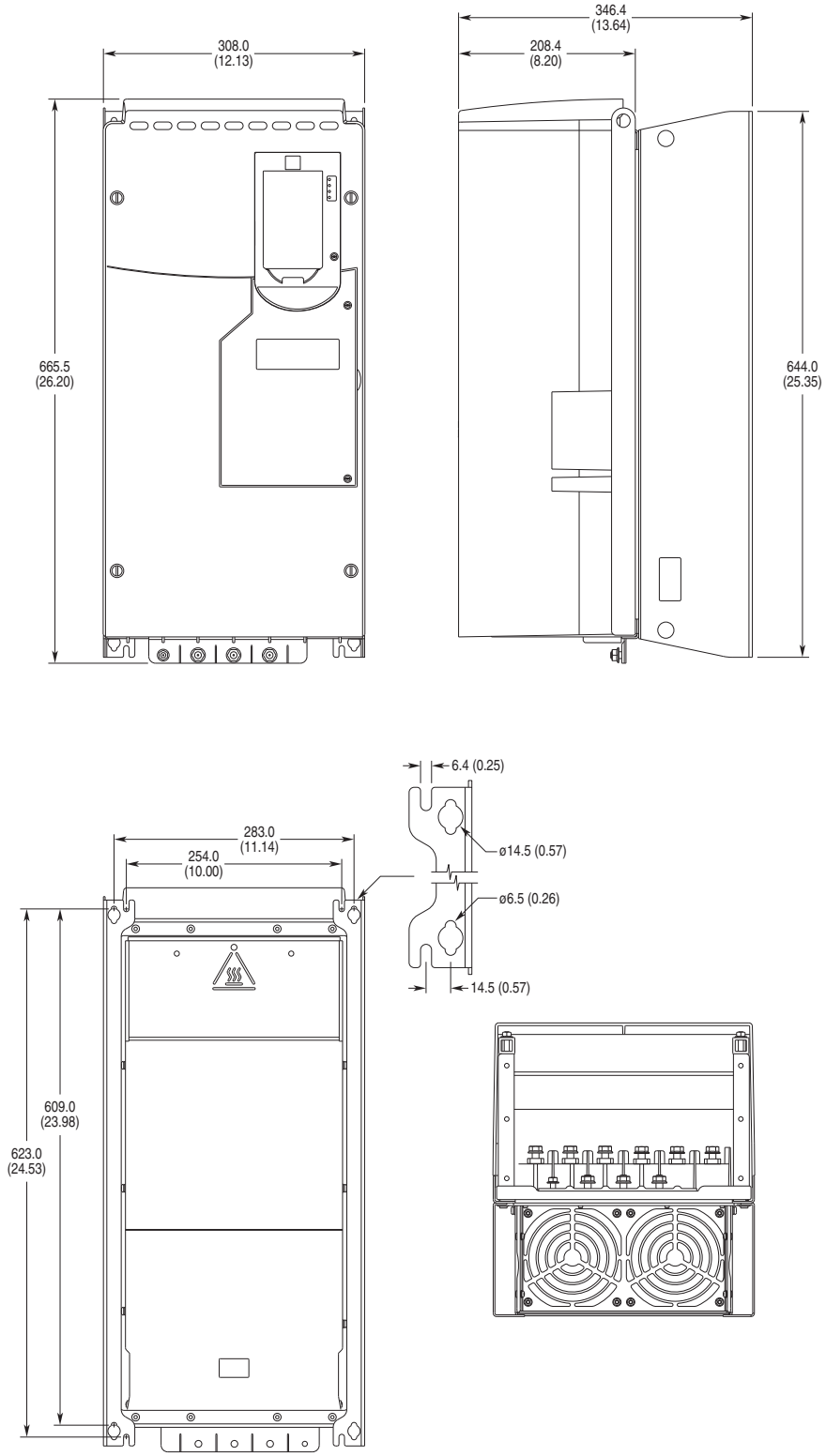


Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

Pano	A	B	C	D	E	F
2	134.5 (5.30)	485.9 (19.13)	424.2 (16.70)	61.7 (2.43)	43.5 (1.71)	79.5 (3.13)
3	190.0 (7.48)	514.0 (20.24)	454.0 (17.87)	60.0 (2.36)	74.0 (2.91)	116.0 (4.57)
4	222.0 (8.74)	533.7 (21.01)	474.0 (18.66)	59.7 (2.35)	84.0 (3.31)	138.0 (5.43)
5	270.0 (10.63)	609.7 (24.00)	550.0 (21.65)	59.7 (2.35)	77.8 (3.06)	191.8 (7.55)

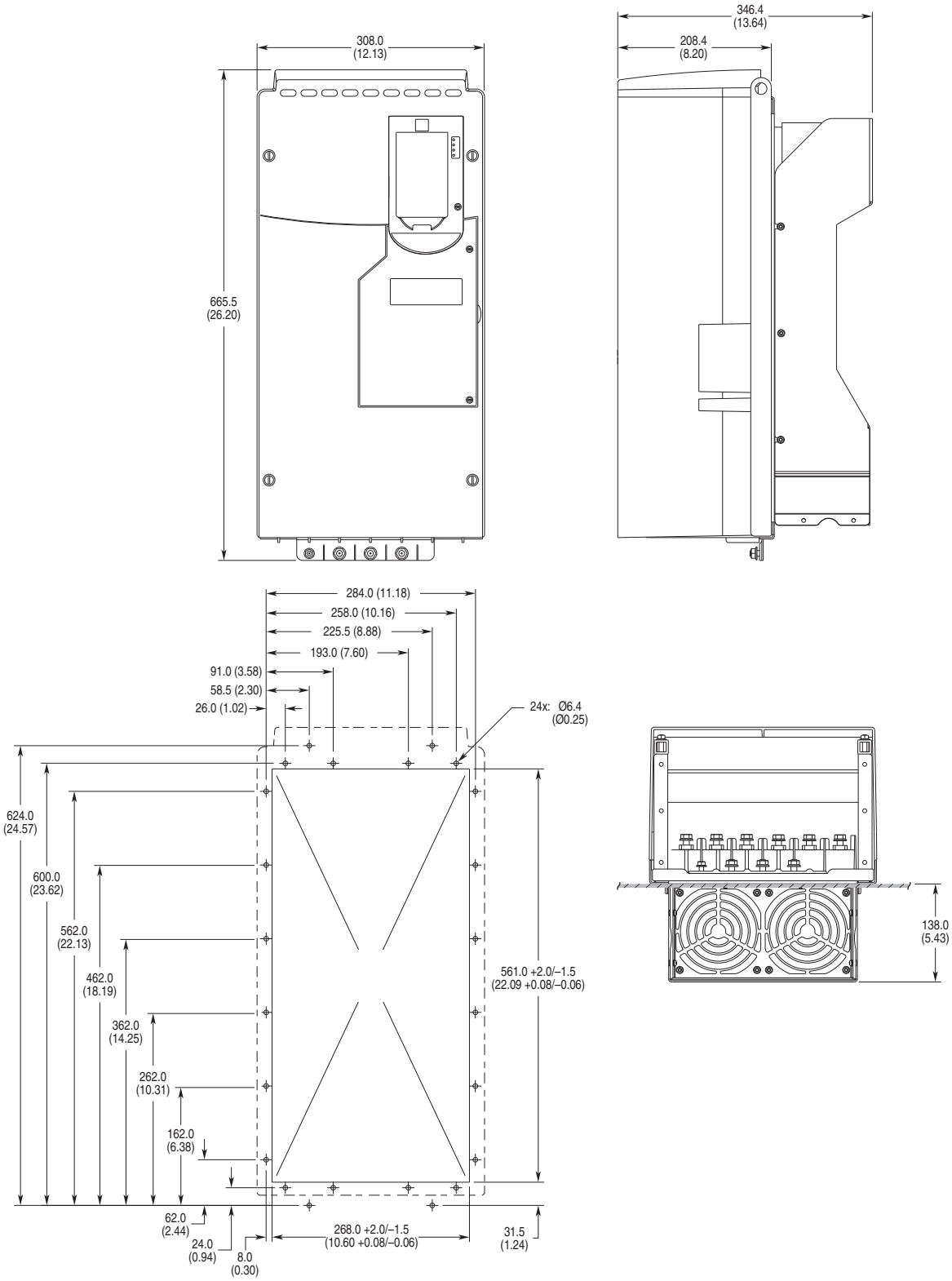
Önemli: EMC Kitleri (20-750-EMC-F*x*) montaj boyutlarını değiştirmez. Kit kurulumu ile ilgili detaylı bilgi almak için PowerFlex 750-Serisi EMC Plaka ve Çekirdek(ler) Kurulum Talimatları, yayın 750-IN006'ya bakınız.

Şekil A.17 IP00, NEMA/UL Açık Tip, Pano 6



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

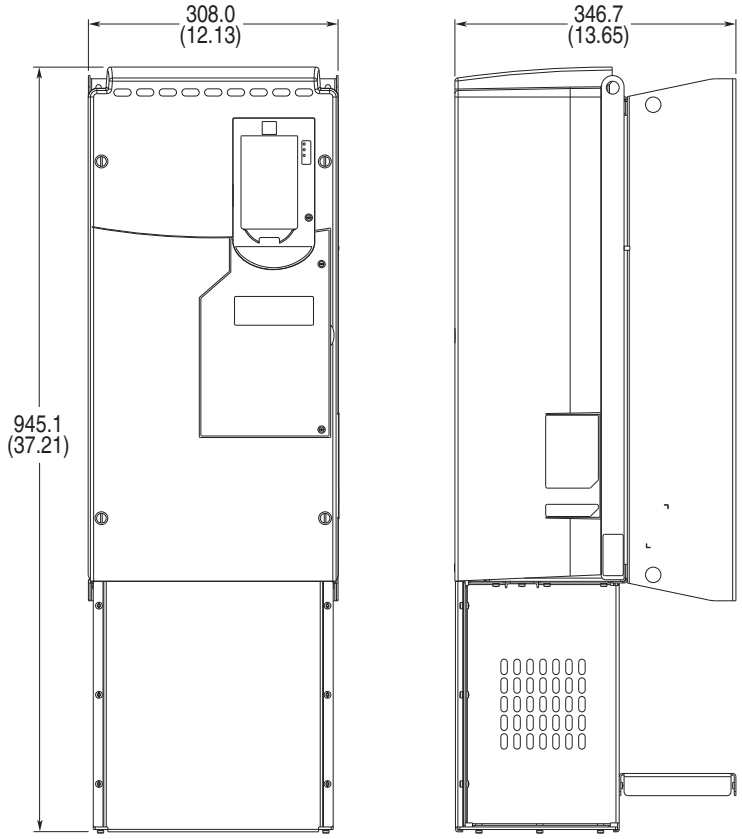
Şekil A.18 Flanş Montaj, Pano 6



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

Önemli: Pano sınıflandırmasını sağlamak için Flanş Adaptör kiti (20-750-FLNG4-F6) kullanılmalıdır.

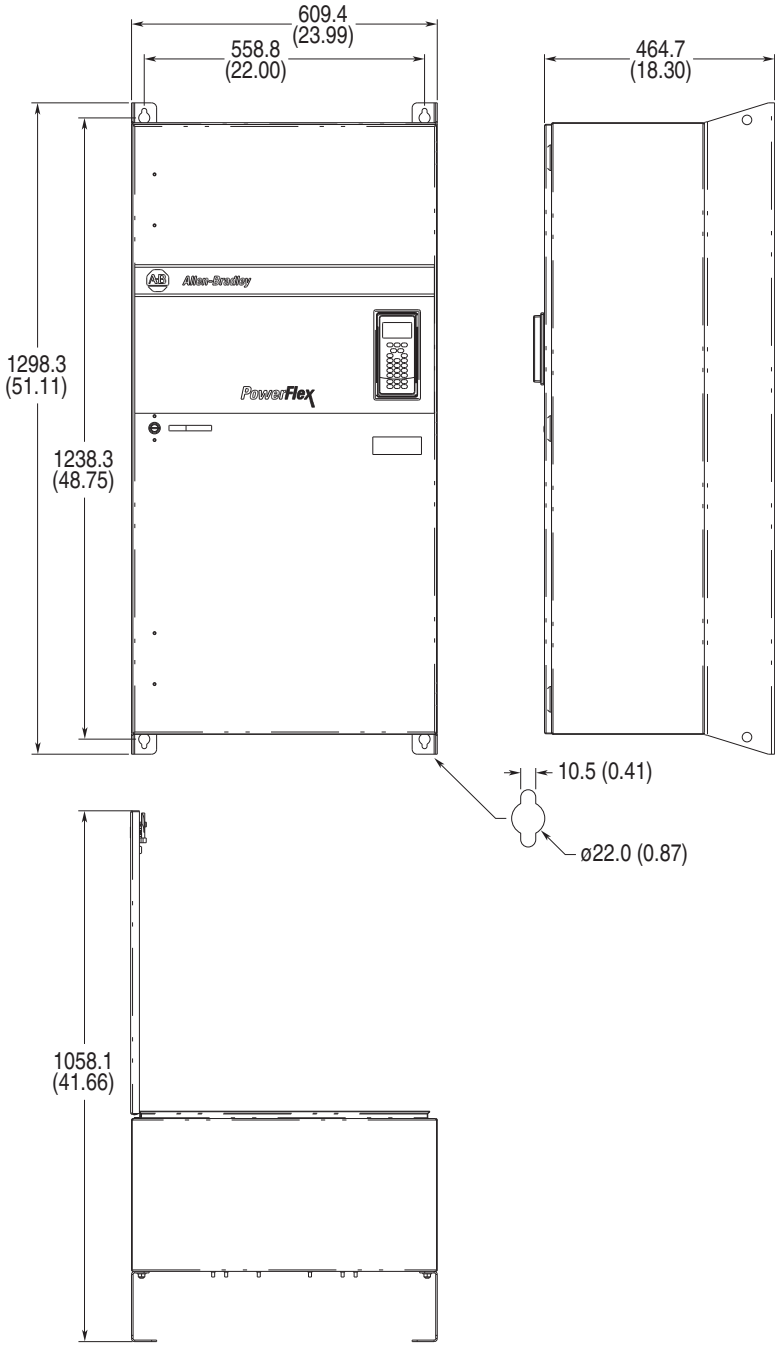
Şekil A.19 NEMA/UL Tip 1 Kiti Pano 6



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

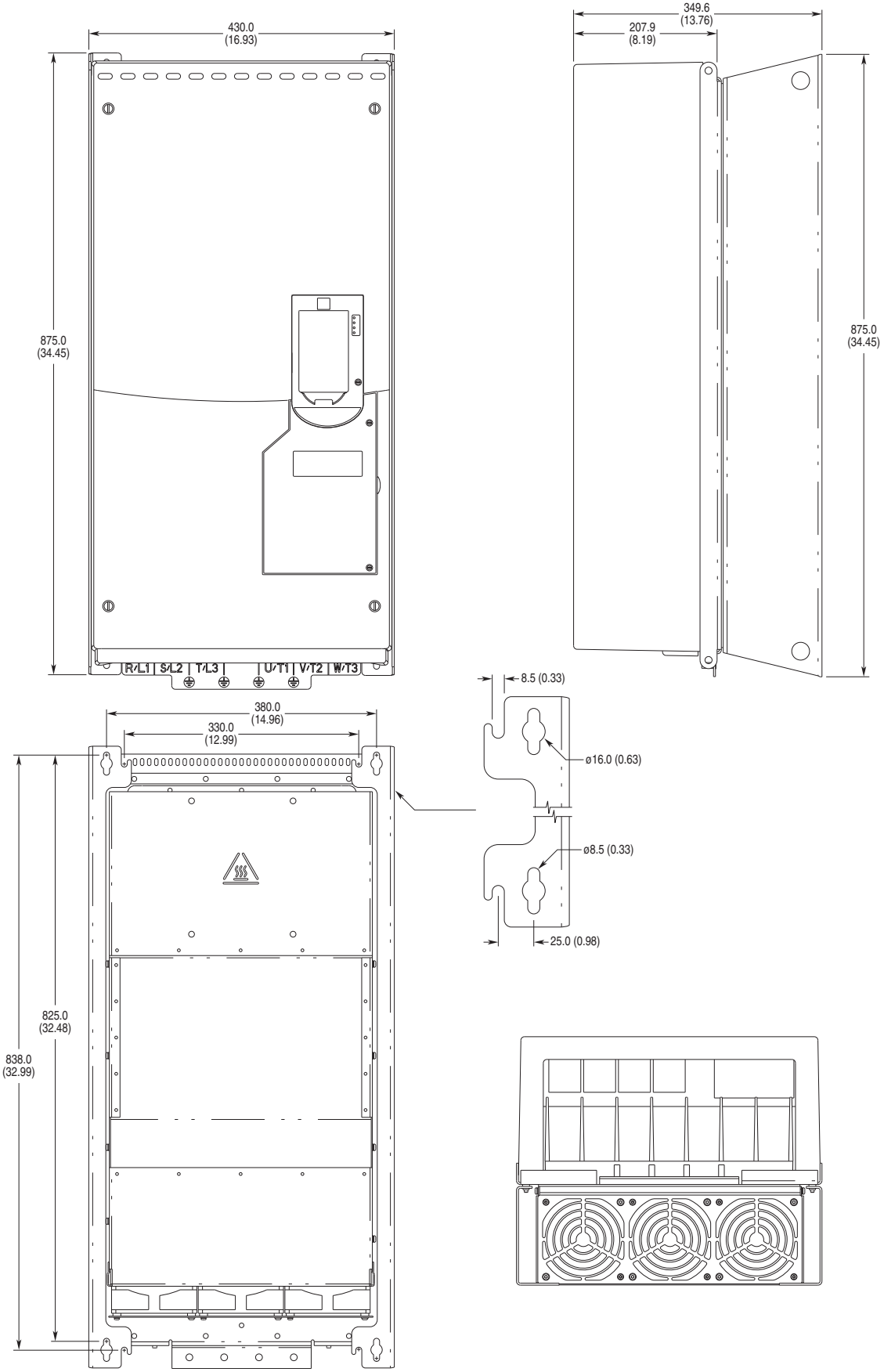
Önemli: NEMA Tip 1 Kiti (20-750-NEMA-F6) montaj boyutlarını değiştirmez.

Şekil A.20 IP54, NEMA/UL Tip 12, Pano 6

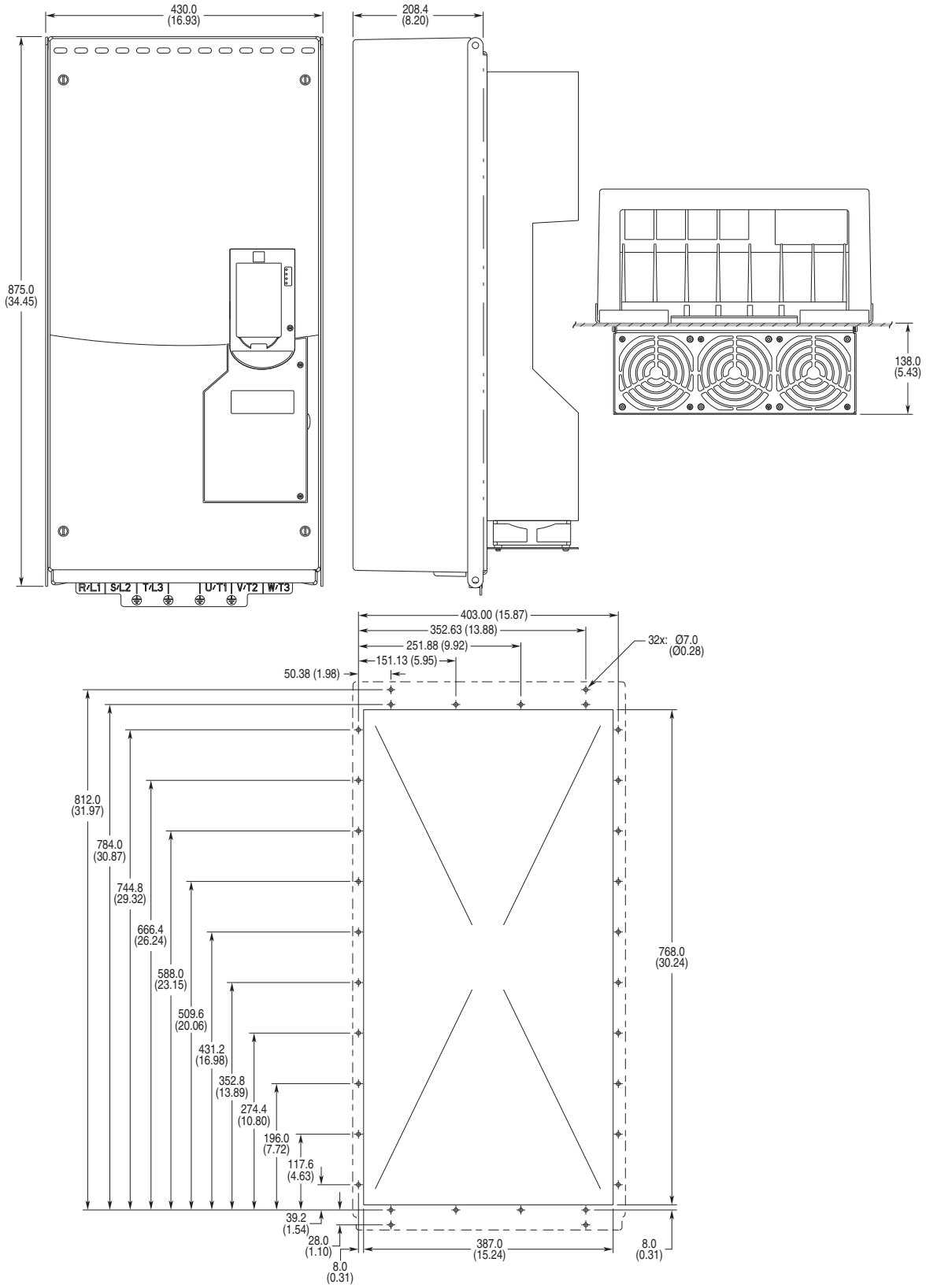


Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

Şekil A.21 IP00, NEMA/UL Açık Tip, Pano 7



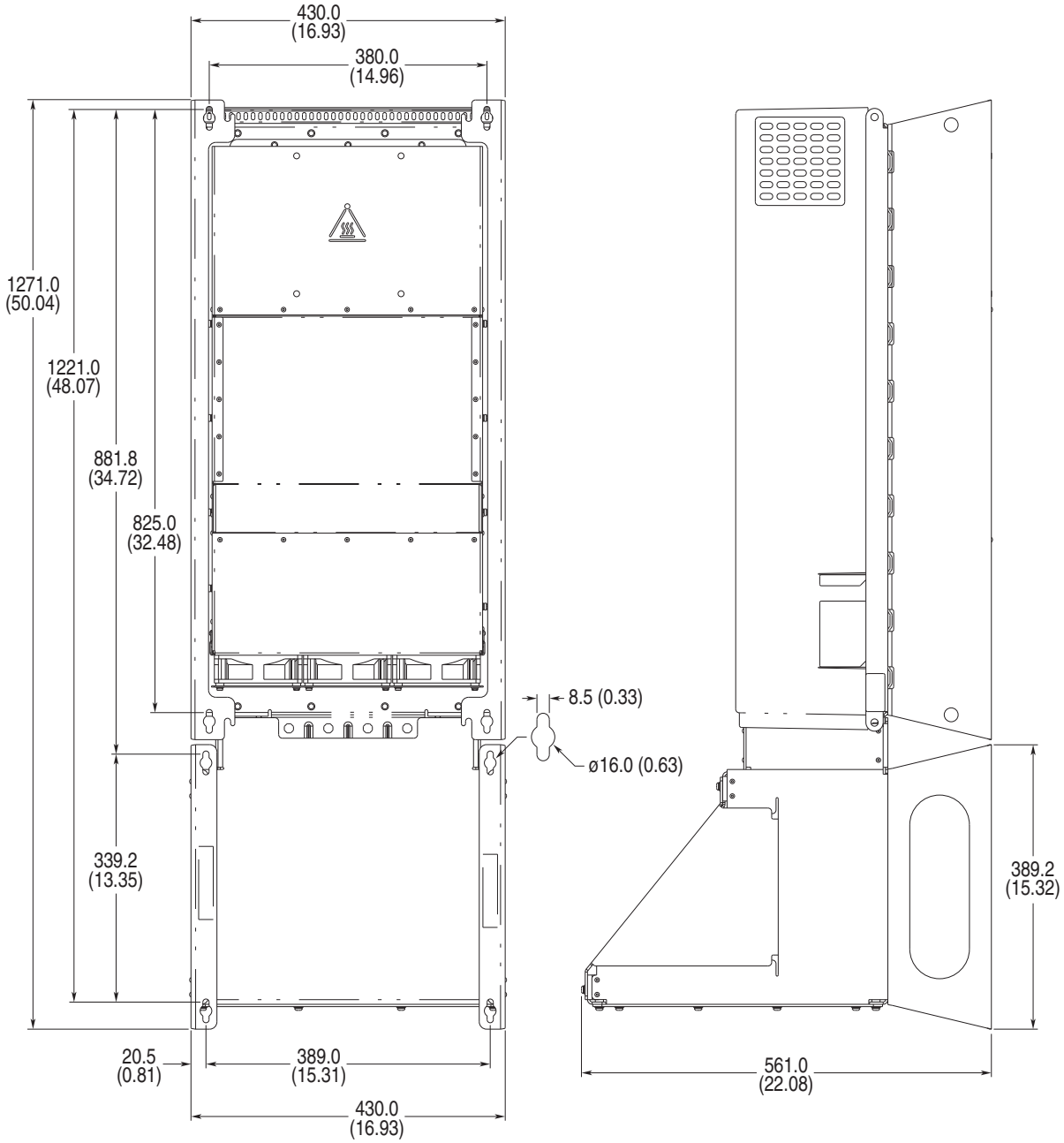
Şekil A.22 Flanş Montaj, Pano 7



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

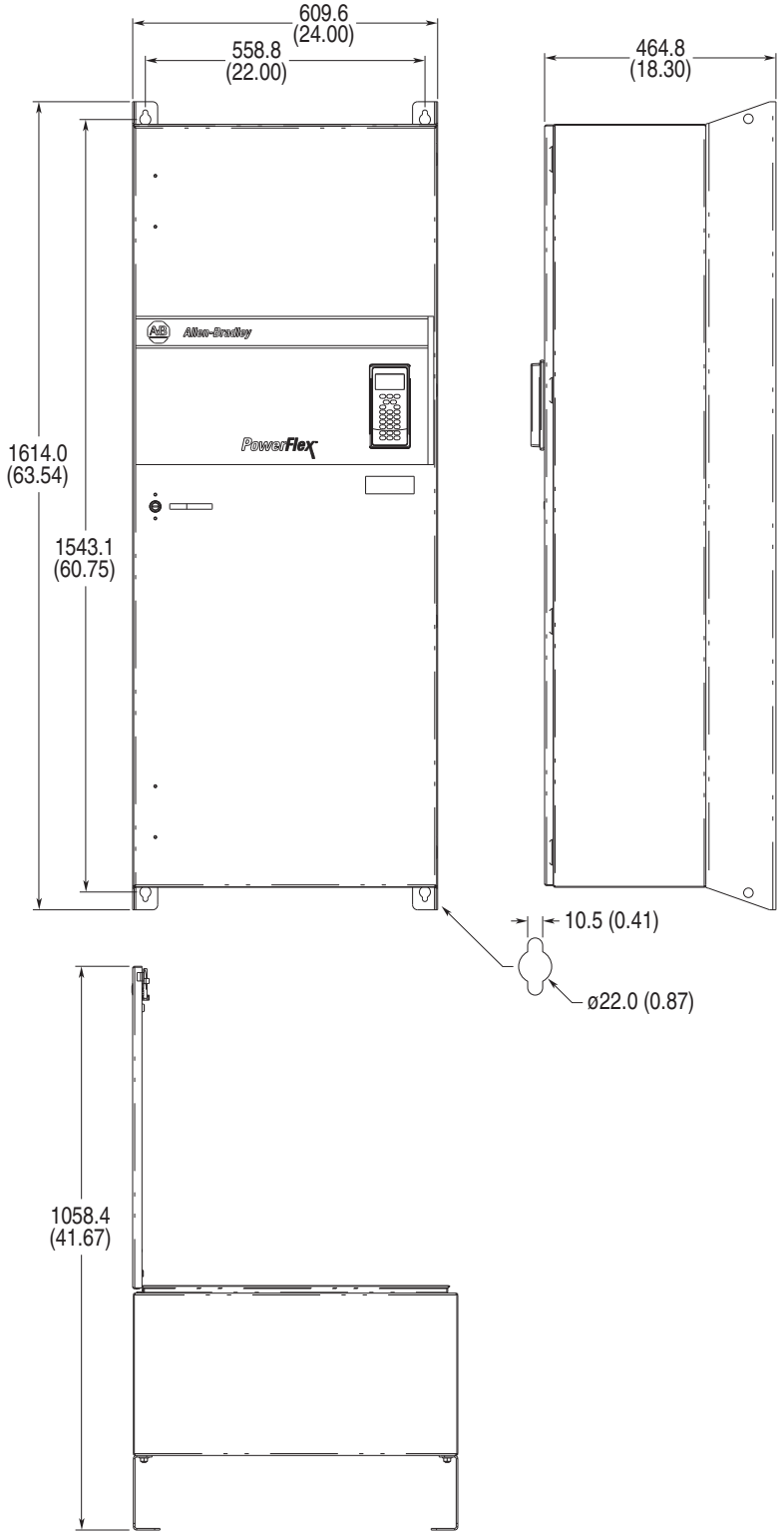
Önemli: Pano sınıflandırmasını sağlamak için Flanş Adaptör kiti (20-750-FLNG4-F7) kullanılmalıdır.

Şekil A.23 NEMA/UL Tip 1, Pano 7



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

Şekil A.24 IP54, NEMA/UL Tip 12, Pano 7



Boyutlar milimetre ve (inç) cinsindendir.

Kontrol Blok Diyagramı

PowerFlex 753 Kontrol Blok Diyagramları Listesi

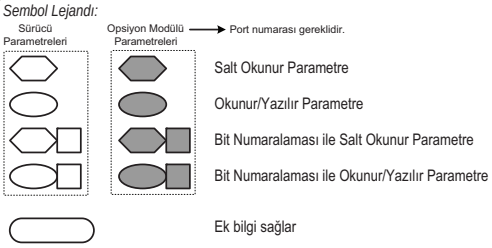
İlerleyen sayfalarda bulunan akış diyagramları PowerFlex 753 sürücü kontrol algoritmalarını göstermektedir.

Aşağıdakiler ile ilgili bilgi için…	Bakınız Sayfa…
Flux Vector Genel Bakış	B-3
VF, SV Genel Bakış	B-4
Hız/Pozisyon Geri Bildirimi	B-5
Hız Kontrolü – Referans Genel Bakış	B-6
Hız Kontrolü – Referans (1)	B-7
Hız Kontrolü – Referans (2)	B-8
Hız Kontrolü – Referans (3)	B-9
Hız Kontrolü – Referans (4)	B-10
Hız Kontrolü – Referans (5)	B-11
Hız Kontrolü – Regülatör (FV)	B-12
Pozisyon Kontrolü – Referans	B-13
Pozisyon Kontrolü – Regülatör	B-14
Pozisyon Kontrolü – Yard. Fonksiyonlar	B-15
Pozisyon Kontrolü – Ana Pozisyona Dönüş	B-16
Tork Kontrolü – Genel Bakış	B-17
Tork Kontrolü – Referans Ölçek ve Kesme	B-18
Tork Kontrolü – Tork	B-19
Tork Kontrolü – Akım	B-20
Proses Kontrolü (1)	B-21
Proses Kontrolü (2)	B-22
MOP Kontrolü	B-23
Girişler ve Çıkışlar – Dijital	B-24
Girişler ve Çıkışlar – Analog	B-25
Kontrol Mantığı	B-26
Invertör Aşırı Yük (IT)	B-27

Diyagram Kuralları ve Açıklamaları

Birim Sistemi için Tanımlar:
1.0 PU Pozisyonu = Katedilen Mesafe/Temel Hızda 1 sn.
1.0 PU Hız = Motorun Temel Hızı
1.0 PU Tork = Motorun Temel Hızı

Sembol Lejandı:

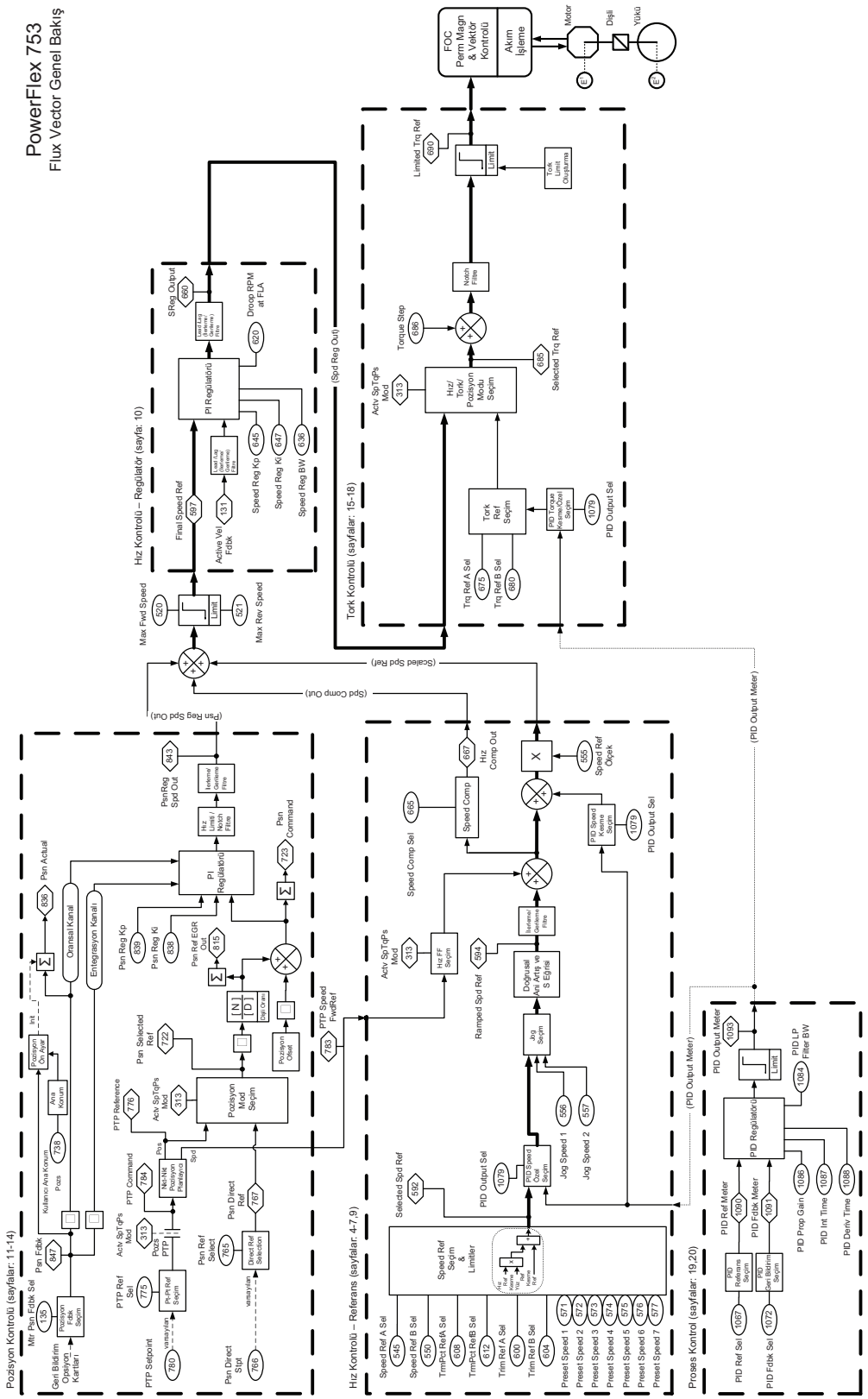


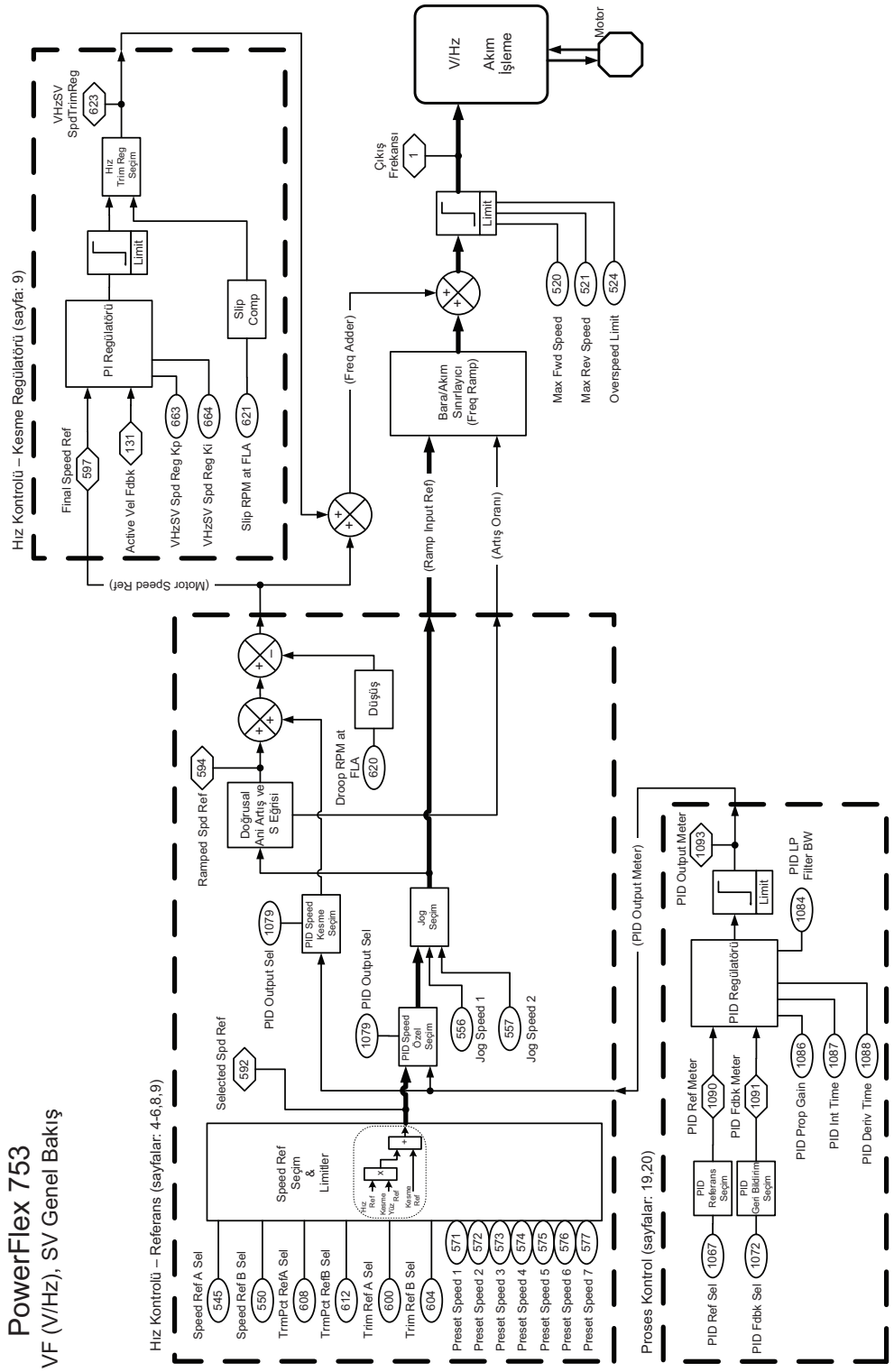
( ) = Belirlenen Parametre
[ ] = Sayfa ve Koordinat
örn. 3A2 = sayfa 3, Sütun A, Sıra 2
= Sabit değer

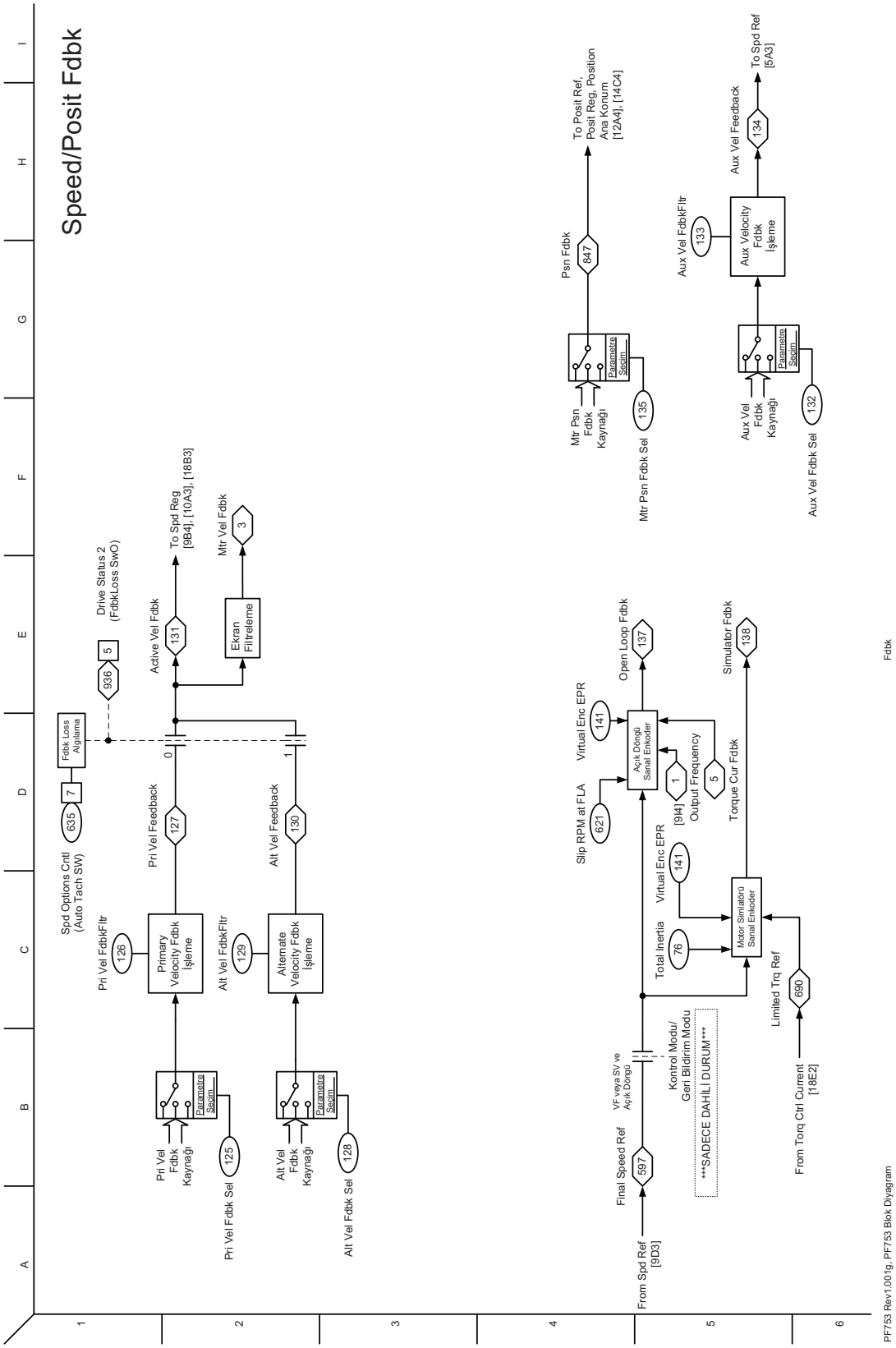
'd' = Ön ek Teşhis Madde Numarasına referans yapar
örn. d33 = Teşhis Maddesi 33

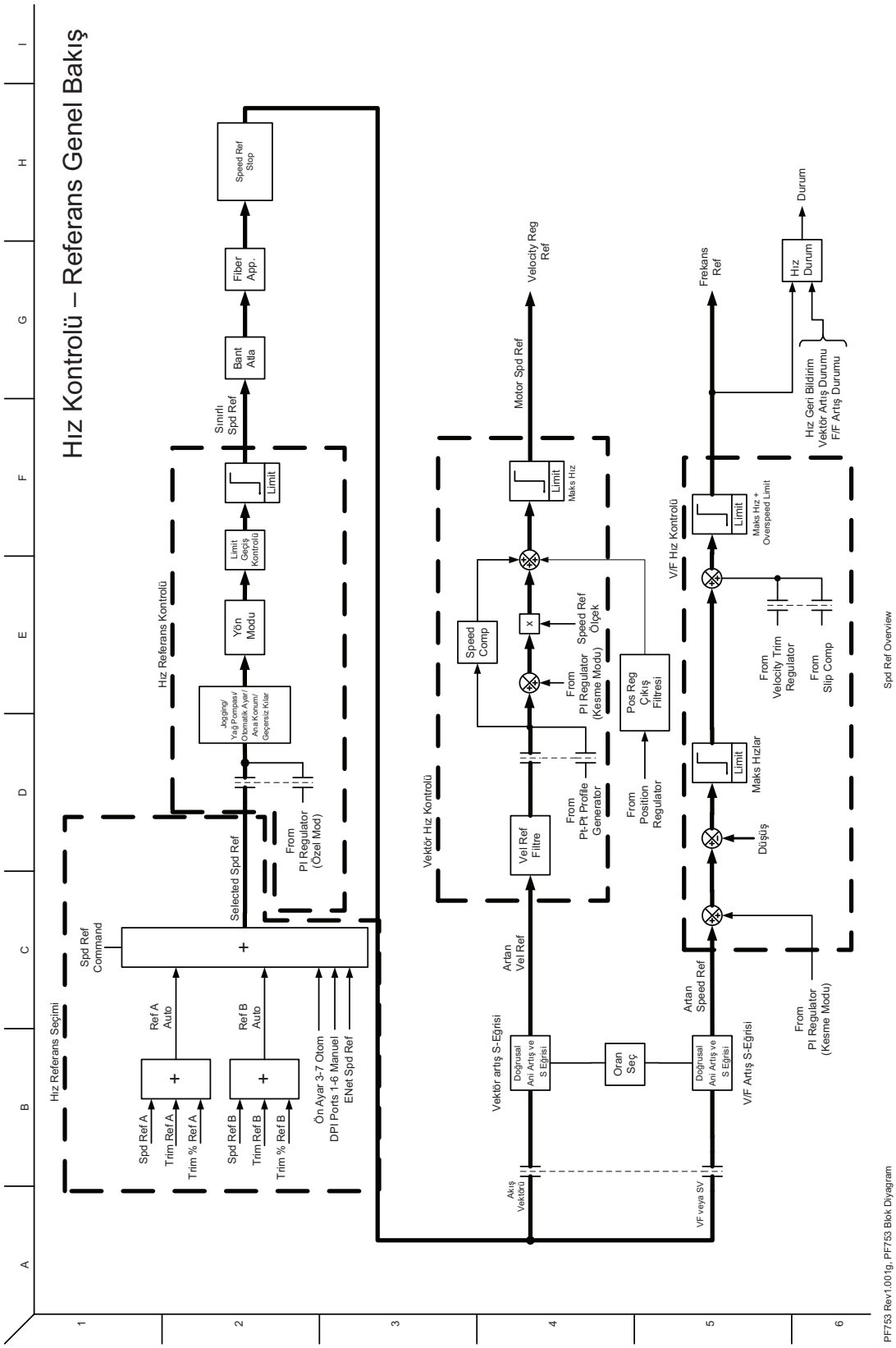
*** Notlar, *Önemli:***

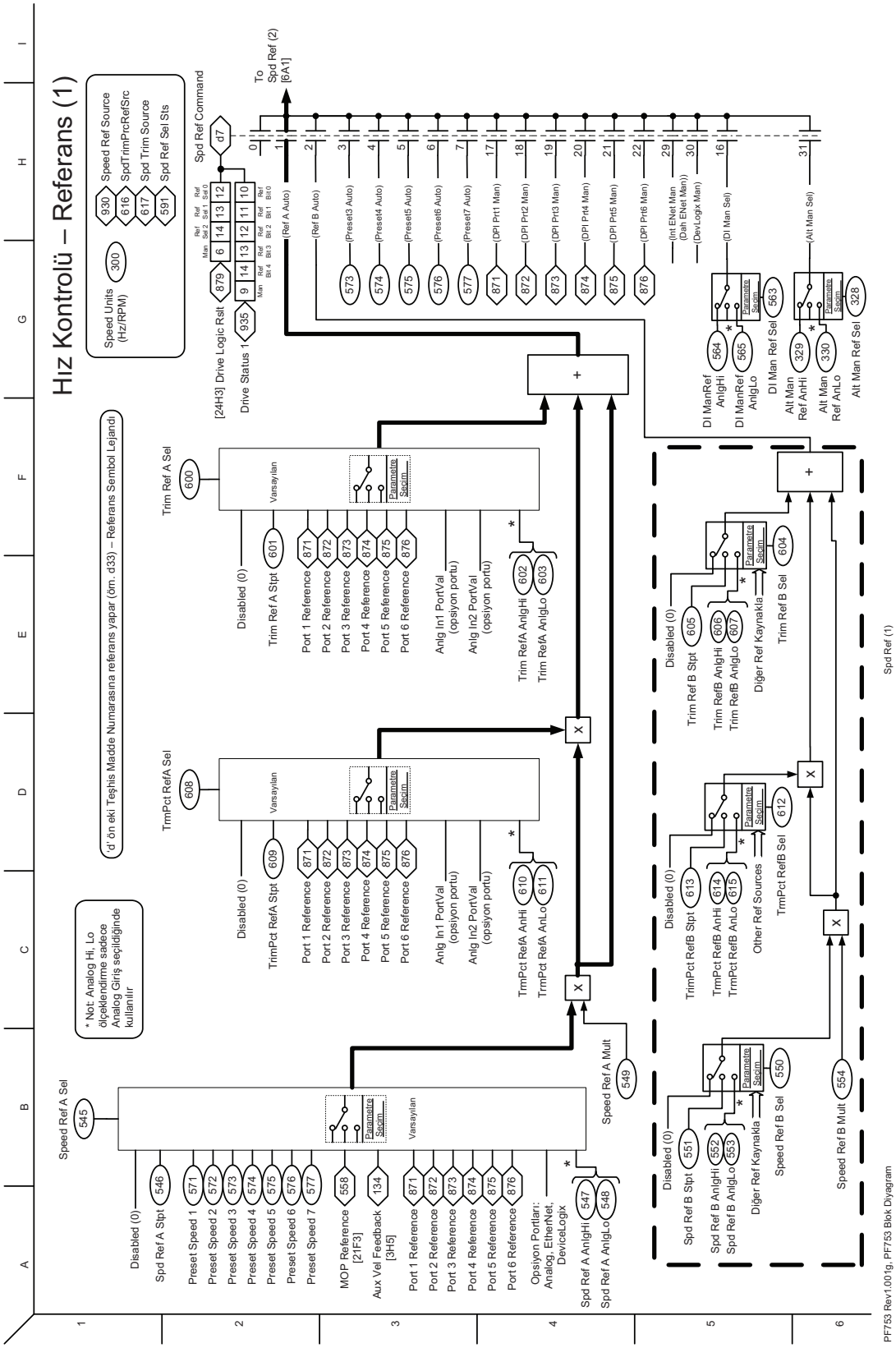
(1) Bu diyagramların sadece referans olması amaçlanmıştır ve tüm mantıksal kontrol sinyallerini detaylı bir şekilde göstermezler; gerçek işlev benzer diyagramlarla gösterilmiştir. Bu diyagramların doğruluğu garanti edilmez.

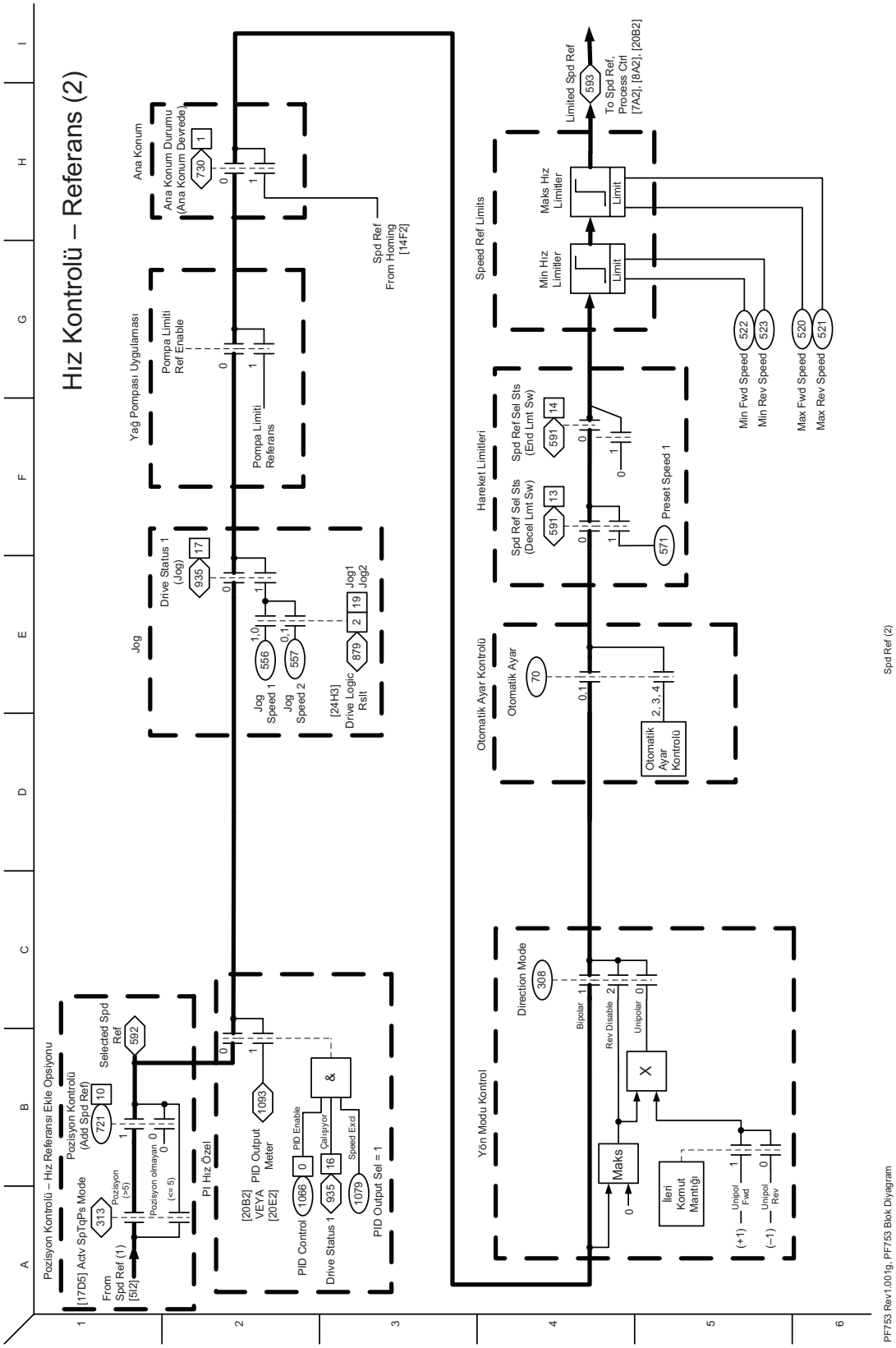

PowerFlex 753
Flux Vector Genel Bakış
Pozisyon Kontrolü (sayfalar: 11-14)
Hız Kontrolü – Regülatör (sayfa: 10)
Tork Kontrolü (sayfalar: 15-18)
Hız Kontrolü – Referans (sayfalar: 4-7,9)
Proses Kontrol (sayfalar: 19,20)
FOC
Perm Magn
& Vektör
Kontrolü
Akım
İşleme
Motor
Dişli
Yüklü
Genel Bakış – FV
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram

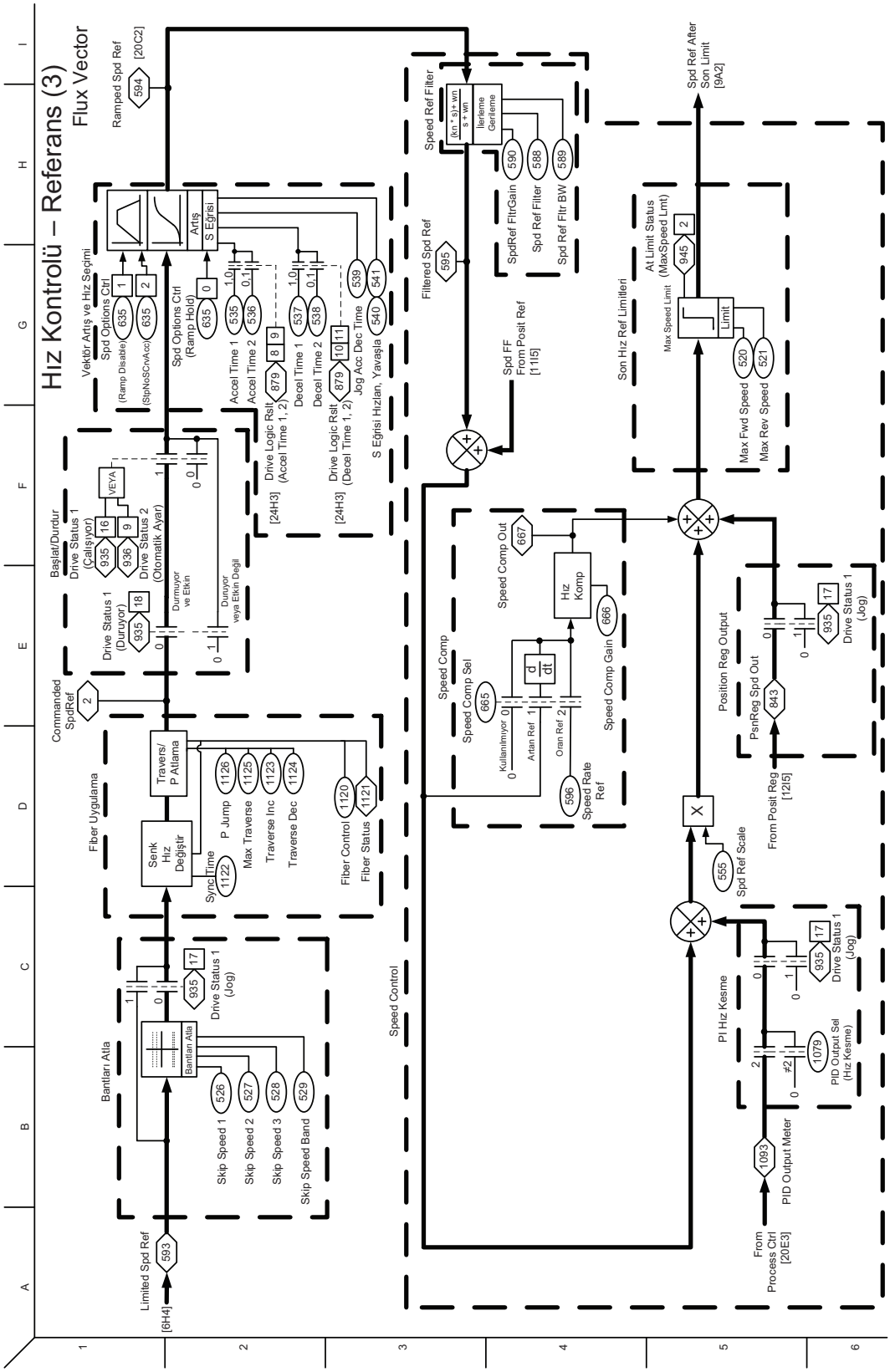

PowerFlex 753
VF (V/Hz), SV Genel Bakış
Hız Kontrolü – Referans (sayfalar: 4-6,8,9)
Speed Ref A Sel
545
Speed Ref B Sel
550
TrmPct RefA Sel
608
TrmPct RefB Sel
612
Trim Ref A Sel
600
Trim Ref B Sel
604
Preset Speed 1
571
Preset Speed 2
572
Preset Speed 3
573
Preset Speed 4
574
Preset Speed 5
575
Preset Speed 6
576
Preset Speed 7
577
Speed Ref Seçim & Limiter
Selected Spd Ref
592
PID Output Sel
1079
PID Speed Kesme Seçim
PID Speed Özel Seçim
Jog Seçim
Jog Speed 1
556
Jog Speed 2
557
Ramped Spd Ref
594
Doğrusal Ani Artış ve S Eğrisi
Droop RPM at FLA
620
Düşüş
(Motor Speed Ref)
(Ramp Input Ref)
(Artış Oranı)
(Freq Adder)
Hız Kontrolü – Kesme Regülatörü (sayfa: 9)
Final Speed Ref
597
Active Vel Fdbk
131
VHzSV Spd Reg Kp
663
VHzSV Spd Reg Ki
664
Slip RPM at FLA
621
PI Regülatörü
Limit
Slip Comp
Hız Trim Reg Seçim
VHzSV SpdTrimReg
623
Barai/Akım Sınırlayıcı (Freq Ramp)
Max Fwd Speed
520
Max Rev Speed
521
Overspeed Limit
524
Limit
Çıkış Frekansı
1
V/Hz
Akım İşleme
Motor
Proses Kontrol (sayfalar: 19,20)
PID Ref Sel
1067
PID Fdbk Sel
1072
PID Referans Seçim
PID Geri Bildirim Seçim
PID Ref Meter
1090
PID Fdbk Meter
1091
PID Regülatörü
PID Prop Gain
1086
PID Int Time
1087
PID Deriv Time
1088
PID Output Meter
1093
Limit
PID LP Filter BW
1084
(PID Output Meter)
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram
Genel Bakış – VF(V/Hz), SV
2

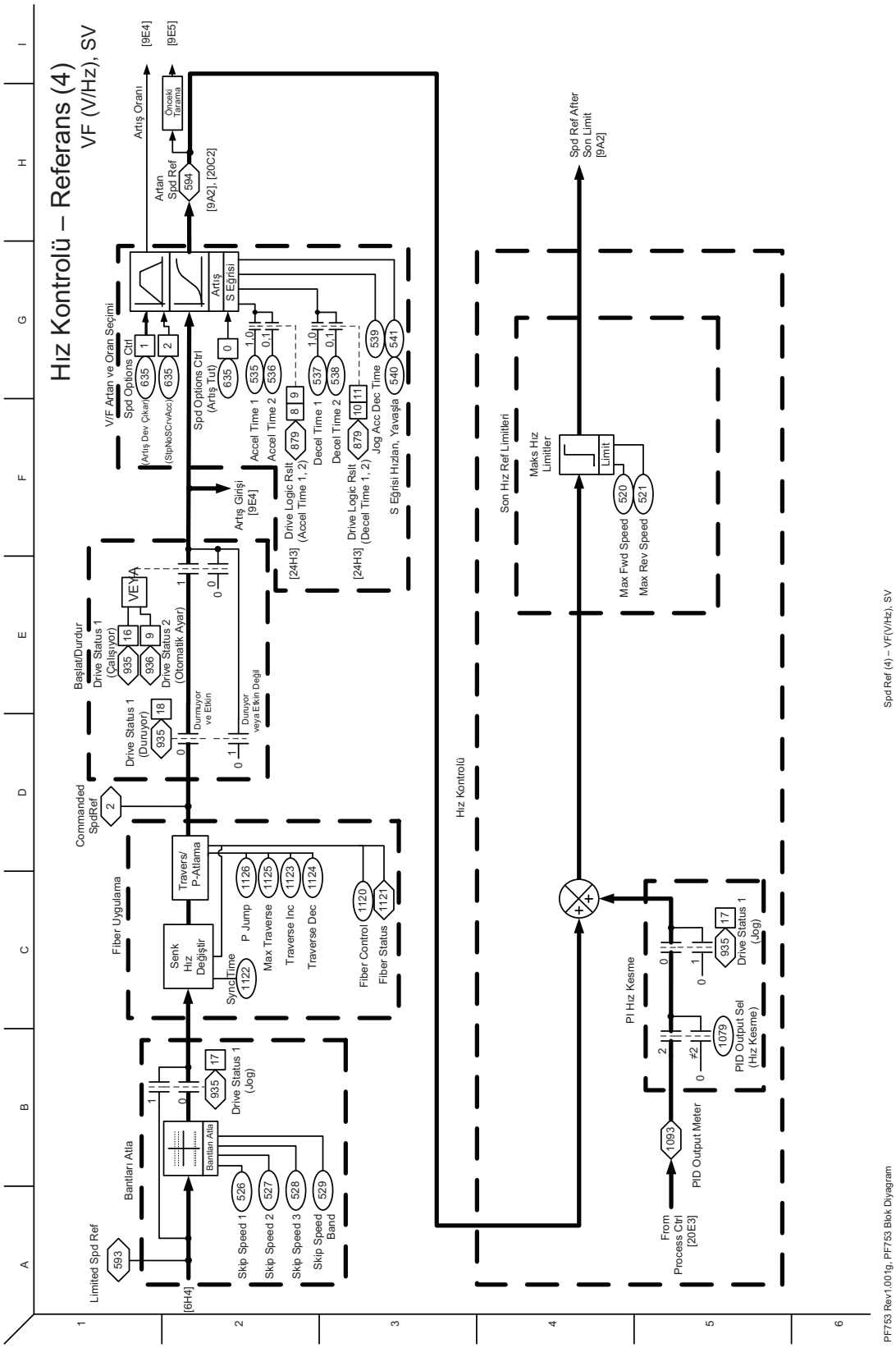

Speed/Posit Fdbk
Spd Options Cntl (Auto Tach SW)
635
7
Fdbk Loss Algılama
936
5
Drive Status 2 (FdbkLoss SwO)
Pri Vel FdbkFltr
126
Primary Velocity Fdbk İşleme
Pri Vel Feedback
127
0
Active Vel Fdbk
131
To Spd Reg [9B4], [10A3], [18B3]
Ekran Filtreleme
Mtr Vel Fdbk
3
Pri Vel Fdbk Kaynağı
Parametre Seçim
125
Pri Vel Fdbk Sel
Alt Vel FdbkFltr
129
Alternate Velocity Fdbk İşleme
Alt Vel Feedback
130
1
Alt Vel Fdbk Kaynağı
Parametre Seçim
128
Alt Vel Fdbk Sel
Psn Fdbk
847
To Posit Ref, Posit Reg, Position Ana Konum [12A4], [14C4]
Mtr Psn Fdbk Kaynağı
Parametre Seçim
135
Mtr Psn Fdbk Sel
Aux Vel FdbkFltr
133
Aux Velocity Fdbk İşleme
Aux Vel Feedback
134
To Spd Ref [5A3]
Aux Vel Fdbk Kaynağı
Parametre Seçim
132
Aux Vel Fdbk Sel
Open Loop Fdbk
137
Simulator Fdbk
138
Virtual Enc EPR
141
Açık Döngü Sanal Enkoder
Slip RPM at FLA
621
[9I4]
1
Output Frequency
5
Torque Cur Fdbk
Virtual Enc EPR
141
Total Inertia
76
Motor Simlatörü Sanal Enkoder
Limited Trq Ref
690
From Torq Ctrl Current [18E2]
VF veya SV ve Açık Döngü
Kontrol Modu/ Geri Bildirim Modu
SADECE DAHİLİ DURUM
Final Speed Ref
597
From Spd Ref [9D3]
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram
Fdbk
3

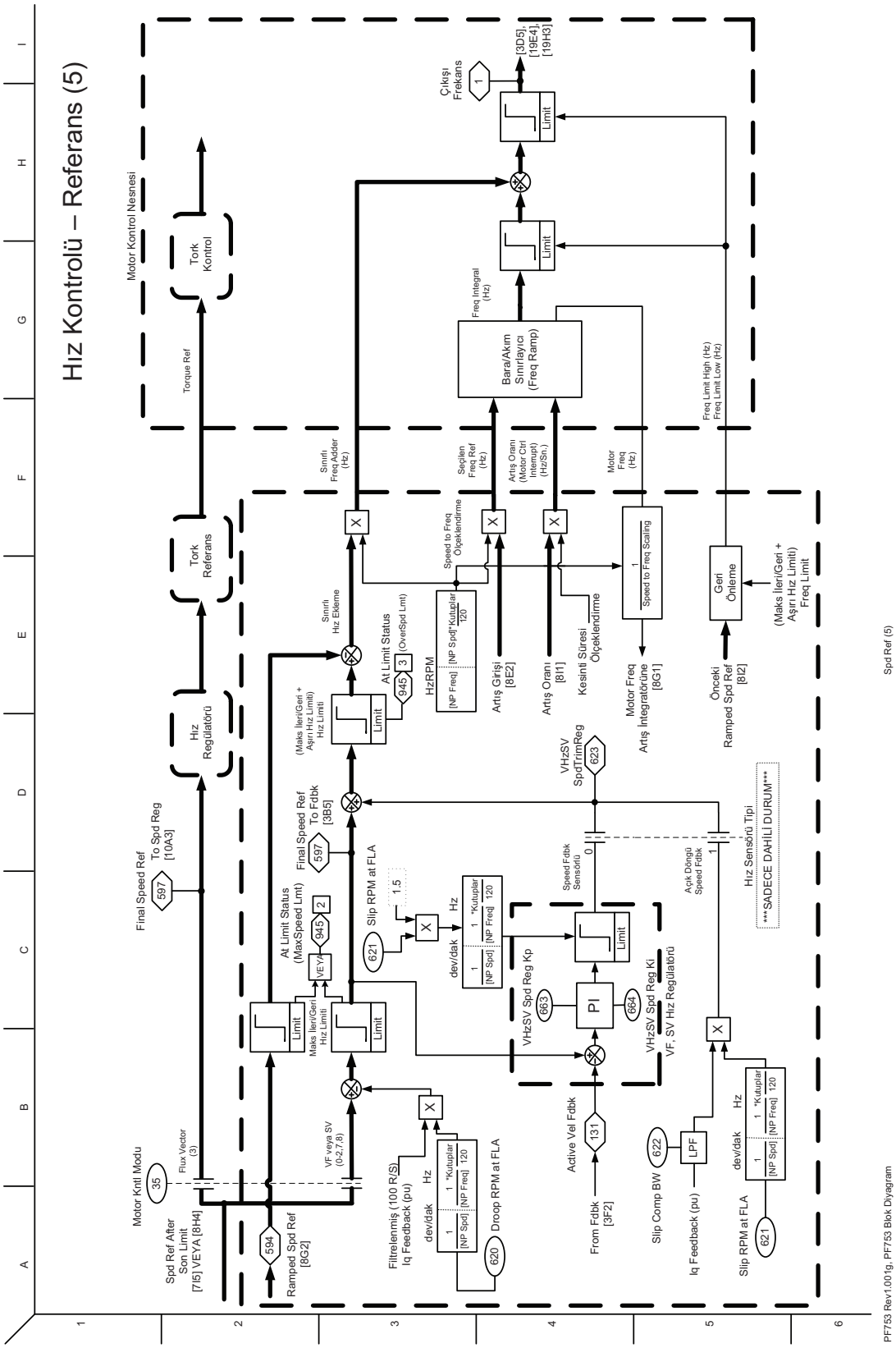

Hız Kontrolü – Referans Genel Bakış
Hız Referans Seçimi
Spd Ref A
Trim Ref A
Trim % Ref A
Ref A Auto
Spd Ref B
Trim Ref B
Trim % Ref B
Ref B Auto
Ön Ayar 3-7 Otom
DPI Ports 1-6 Manuel
ENet Spd Ref
Spd Ref Command
Selected Spd Ref
Hız Referans Kontrolü
Jogging/ Yağ Pompası/ Otomatik Ayar/ Ana Konum/ Geçersiz Kılar
Yön Modu
Limit Geçiş Kontrolü
Limit
Sınırlı Spd Ref
Bant Atla
Fiber App.
Speed Ref Stop
From PI Regulator (Özel Mod)
Vektör Hız Kontrolü
Vel Ref Filtre
Artan Vel Ref
Vektör artış S-Eğrisi
Doğrusal Anı Artış ve S Eğrisi
Oran Seç
Akış Vektörü
Speed Comp
From Pt-Pt Profile Generator
From PI Regulator (Kesme Modu)
Speed Ref Ölçek
Pos Reg Çıkış Filtresi
From Position Regulator
Motor Spd Ref
Maks Hız
Velocity Reg Ref
V/F Hız Kontrolü
Maks Hız + Overspeed Limit
From Velocity Trim Regulator
From Slip Comp
Maks Hızlar
Düşüş
Artan Speed Ref
V/F Artış S-Eğrisi
V/F veya SV
From PI Regulator (Kesme Modu)
Frekans Ref
Hız Durum
Durum
Hız Geri Bildirim
Vektör Artış Durumu
F/F Artış Durumu
Spd Ref Overview
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram

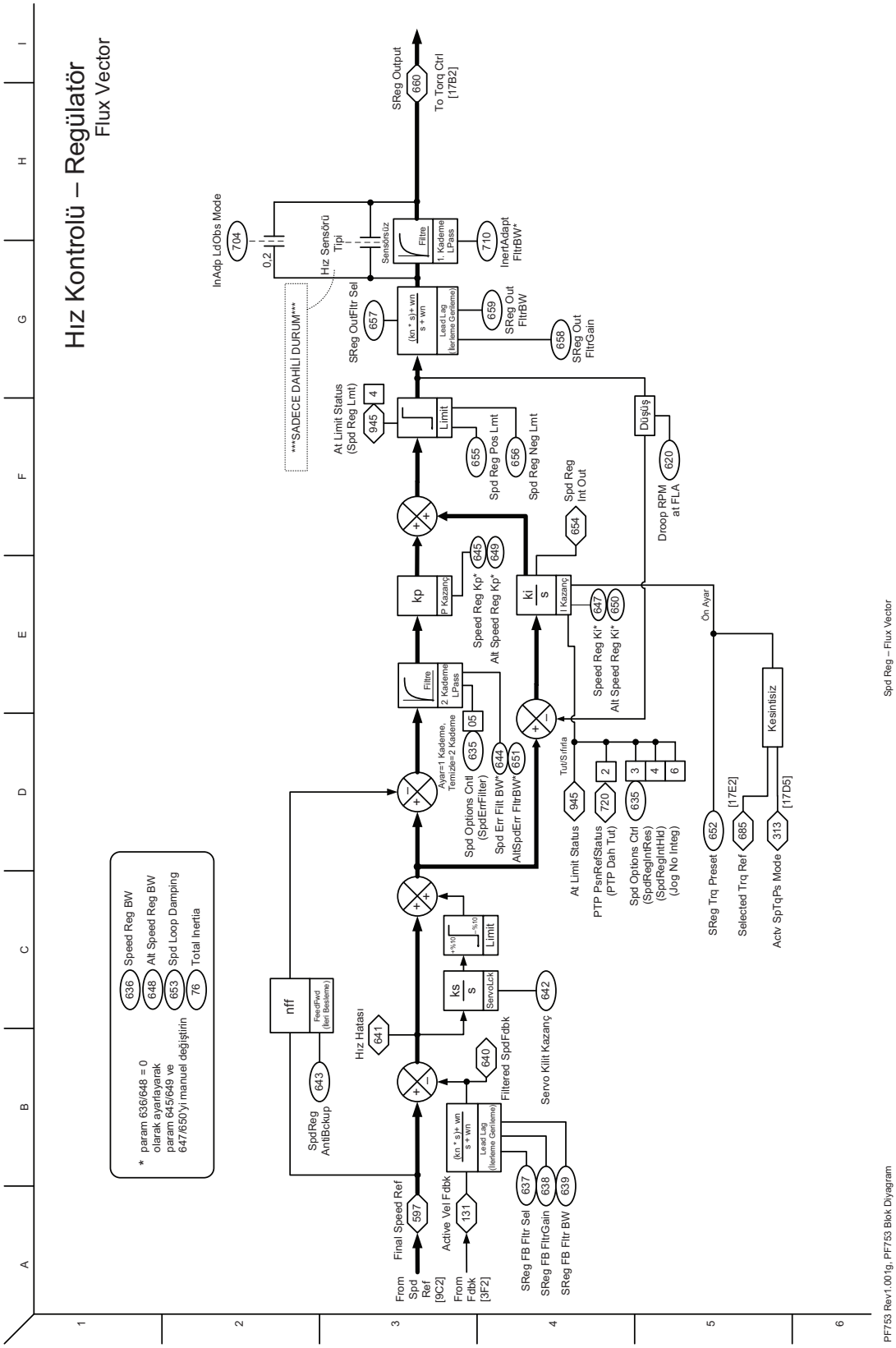

Hız Kontrolü – Referans (1)
Speed Units (Hz/RPM) 300
930 Speed Ref Source
616 SpdTrimPrcRefSrc
617 Spd Trim Source
591 Spd Ref Sel Sts
Spd Ref Command d7
To Spd Ref (2) [6A1]
[24H3] Drive Logic Rslt 879
Drive Status 1 935
(Ref A Auto)
(Ref B Auto)
(Preset3 Auto) 573
(Preset4 Auto) 574
(Preset5 Auto) 575
(Preset6 Auto) 576
(Preset7 Auto) 577
(DPI Prt1 Man) 871
(DPI Prt2 Man) 872
(DPI Prt3 Man) 873
(DPI Prt4 Man) 874
(DPI Prt5 Man) 875
(DPI Prt6 Man) 876
(Int ENet Man (Dan ENet Man))
(DevLogix Man)
(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
Trim Ref A Sel 600
Varsayılan
Parametre Seçim
Disabled (0)
Trim Ref A Stpt 601
Port 1 Reference 871
Port 2 Reference 872
Port 3 Reference 873
Port 4 Reference 874
Port 5 Reference 875
Port 6 Reference 876
Anlg In1 PortVal (opsiyon portu)
Anlg In2 PortVal (opsiyon portu)
Trim RefA AnlgHi 602
Trim RefA AnlgLo 603
TrmPct RefA Sel 608
TrmPct RefA Stpt 609
TrmPct RefA AnHi 610
TrmPct RefA AnLo 611
Trim Ref B Sel 604
Trim Ref B Stpt 605
Trim RefB AnlgHi 606
Trim RefB AnlgLo 607
Diğer Ref Kaynakla
TrmPct RefB Sel 612
TrmPct RefB Stpt 613
TrmPct RefB AnHi 614
TrmPct RefB AnLo 615
Other Ref Sources
Speed Ref A Sel 545
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
Opsiyon Portları: Analog, EtherNet, DeviceLogix
Spd Ref A AnlgHi 547
Spd Ref A AnlgLo 548
Speed Ref A Mult 549
Spd Ref B Stpt 551
Spd Ref B AnlgHi 552
Spd Ref B AnlgLo 553
Speed Ref B Sel 550
Speed Ref B Mult 554
Spd Ref (1)
"d" ön eki Teşhis Madde Numarasına referans yapar (örn. d33) – Referans Sembol Lejandı
* Not: Analog Hi, Lo ölçeklendirme sadece Analog Giriş seçildiğinde kullanılır
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram

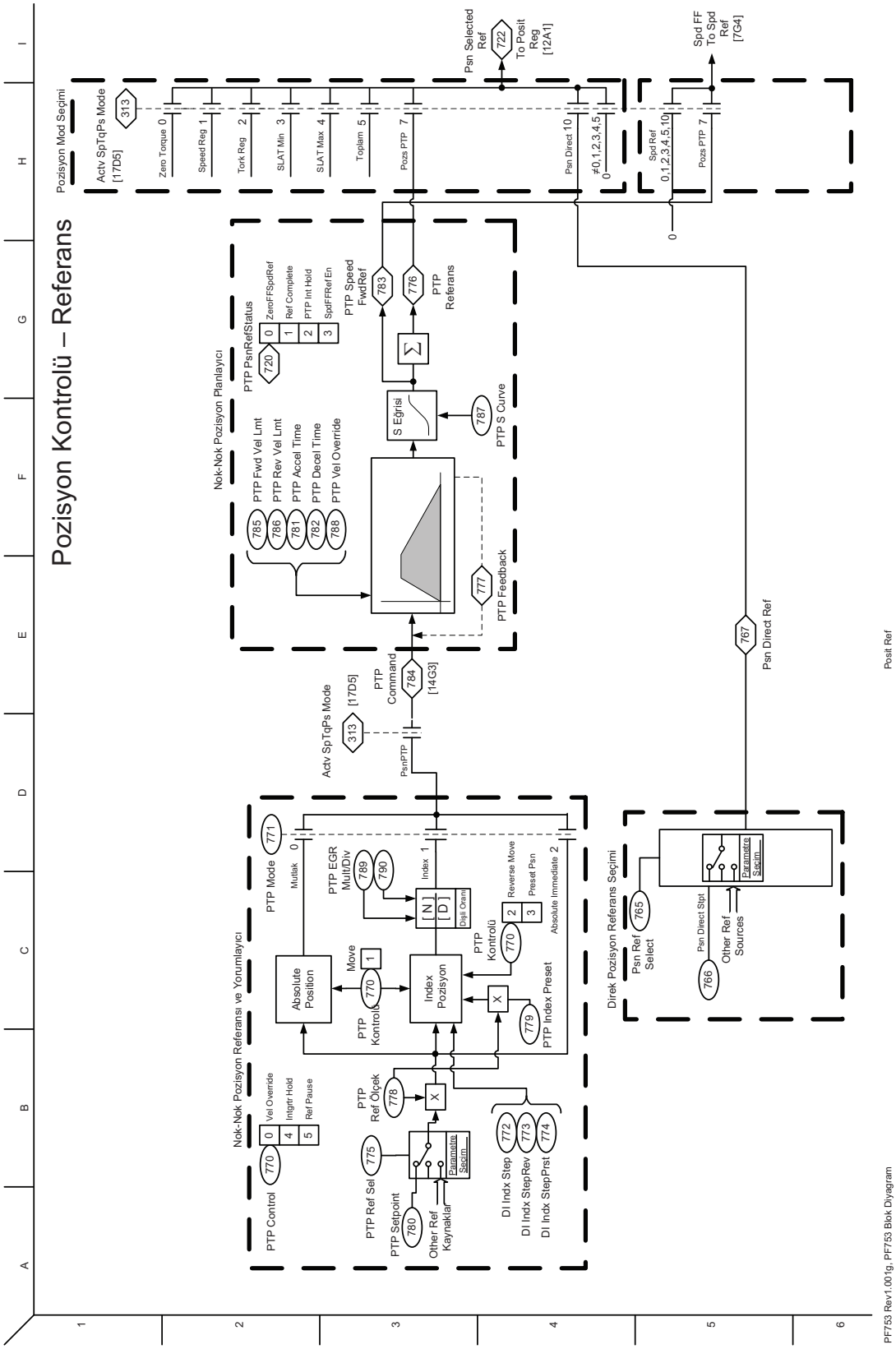

Hız Kontrolü – Referans (2)
Pozisyon Kontrolü – Hız Referansı Ekle Opsiyonu
[17D5] Actv SpTgPs Mode
313
From Spd Ref (1) [5I2]
Pozisyon (>5)
Pozisyon olmayan (<= 5)
Pozisyon Kontrolü (Add Spd Ref)
721
10
Selected Spd Ref
592
PI Hız Özel
[20B2] VEYA [20E2]
PID Output Meter
1093
PID Control
1066
PID Enable
Drive Status 1
935
Çalışıyor
Speed Excl
1079
PID Output Sel = 1
Jog
Drive Status 1 (Jog)
935
17
Jog Speed 1
556
Jog Speed 2
557
[24H3] Drive Logic Rslt
879
Jog1
Jog2
19
Yağ Pompası Uygulaması
Pompa Limiti Ref Enable
Pompa Limiti Referans
Ana Konum
Ana Konum Durumu (Ana Konum Devrede)
730
Spd Ref From Homing [14F2]
Yön Modu Kontrol
Direction Mode
308
Bipolar
Rev Disable
Unipolar
Maks
İleri Komut Mantığı
Unipol Fwd
Unipol Rev
(+1)
(–1)
Otomatik Ayar Kontrolü
Otomatik Ayar
70
Otomatik Ayar Kontrolü
Hareket Limitleri
Spd Ref Sel Sts (Decel Lmt Sw)
591
13
Spd Ref Sel Sts (End Lmt Sw)
591
14
Preset Speed 1
571
Speed Ref Limits
Min Hız Limiter
Maks Hız Limiter
Limit
Limited Spd Ref
593
To Spd Ref, Process Ctrl [7A2], [8A2], [20B2]
Min Fwd Speed
522
Min Rev Speed
523
Max Fwd Speed
520
Max Rev Speed
521
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram
Spd Ref (2)

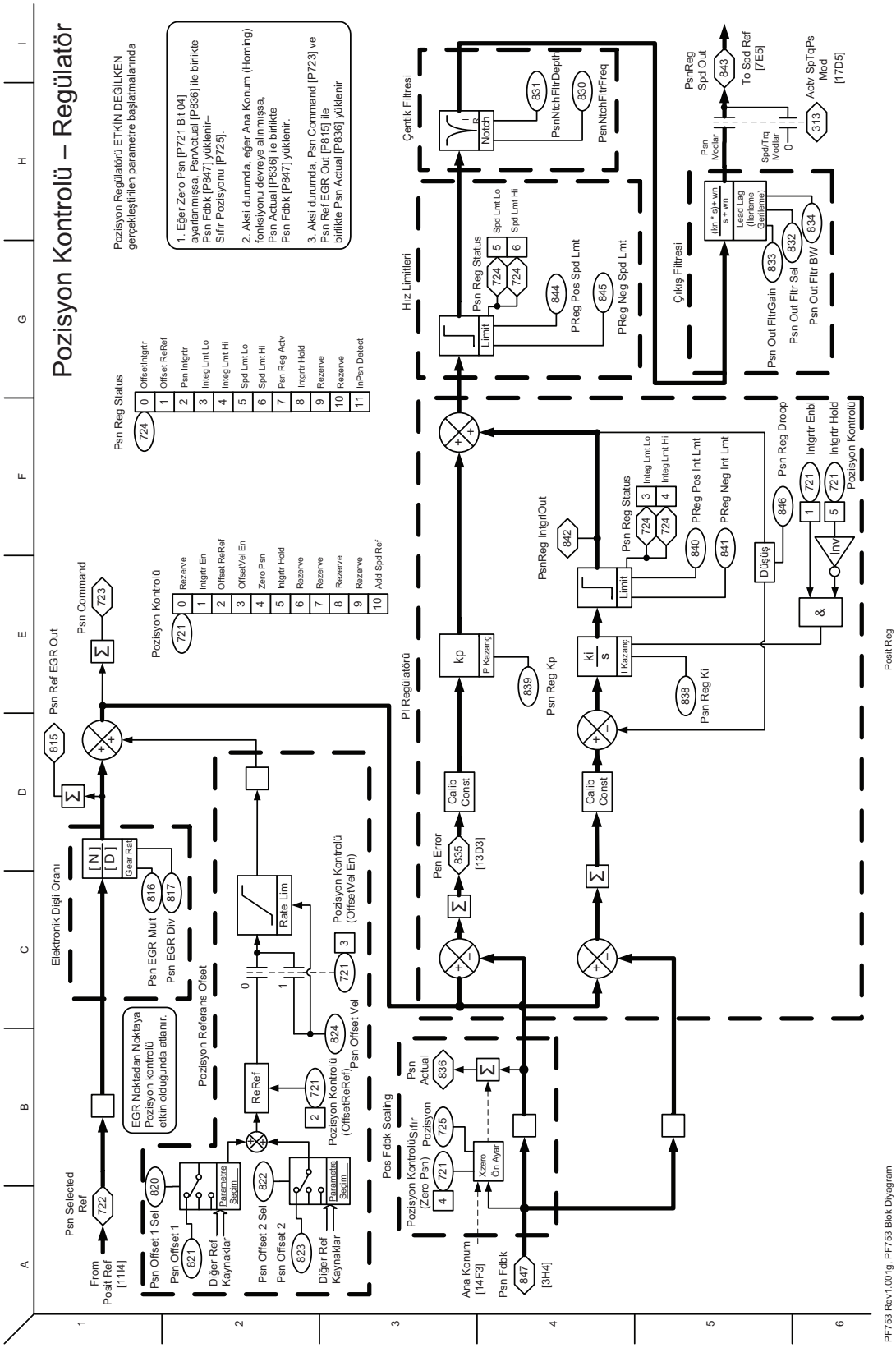

Hız Kontrolü – Referans (3)
Flux Vector
Ramped Spd Ref
[20C2]
594
Vektör Artış ve Hız Seçimi
Spd Options Ctrl
(Ramp Disable)
(StpNoSCrvAcc)
Artış
S Eğrisi
Spd Options Ctrl
(Ramp Hold)
Accel Time 1
Accel Time 2
Decel Time 1
Decel Time 2
Drive Logic Rslt
(Accel Time 1, 2)
Drive Logic Rslt
(Decel Time 1, 2)
Jog Acc Dec Time
S Eğrisi Hızlan, Yavaşla
[24H3]
Speed Ref Filter
Filtered Spd Ref
595
SpdRef FltrGain
Spd Ref Filter
Spd Ref Fltr BW
Spd Ref After
Son Limit
[9A2]
Son Hız Ref Limitleri
At Limit Status
(MaxSpeed Lmt)
Max Speed Limit
Limit
Max Fwd Speed
Max Rev Speed
Spd FF
From Posit Ref
[11I5]
Speed Comp Out
667
Hız
Komp
Speed Comp Gain
666
Speed Comp
Speed Comp Sel
665
Kullanılmıyor
Artan Ref
Oran Ref
Speed Rate
Ref
596
Position Reg Output
PsnReg Spd Out
843
From Posit Reg
[12I5]
Spd Ref Scale
555
Drive Status 1
(Jog)
PI Hız Kesme
PID Output Sel
(Hız Kesme)
PID Output Meter
1093
From
Process Ctrl
[20E3]
Speed Control
Başlat/Durdur
Drive Status 1
(Çalışıyor)
Drive Status 2
(Otomatik Ayar)
VEYA
Drive Status 1
(Duruyor)
Durmuyor
ve Etkin
Durmuyor
veya Etkin Degil
Commanded
SpdRef
Fiber Uygulama
Travers/
P Atlama
Senk
Hız
Degiştir
Sync Time
P Jump
Max Traverse
Traverse Inc
Traverse Dec
Fiber Control
Fiber Status
Bantları Atla
Skip Speed 1
Skip Speed 2
Skip Speed 3
Skip Speed Band
Limited Spd Ref
[6H4]
593
Spd Ref (3) – FV
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram

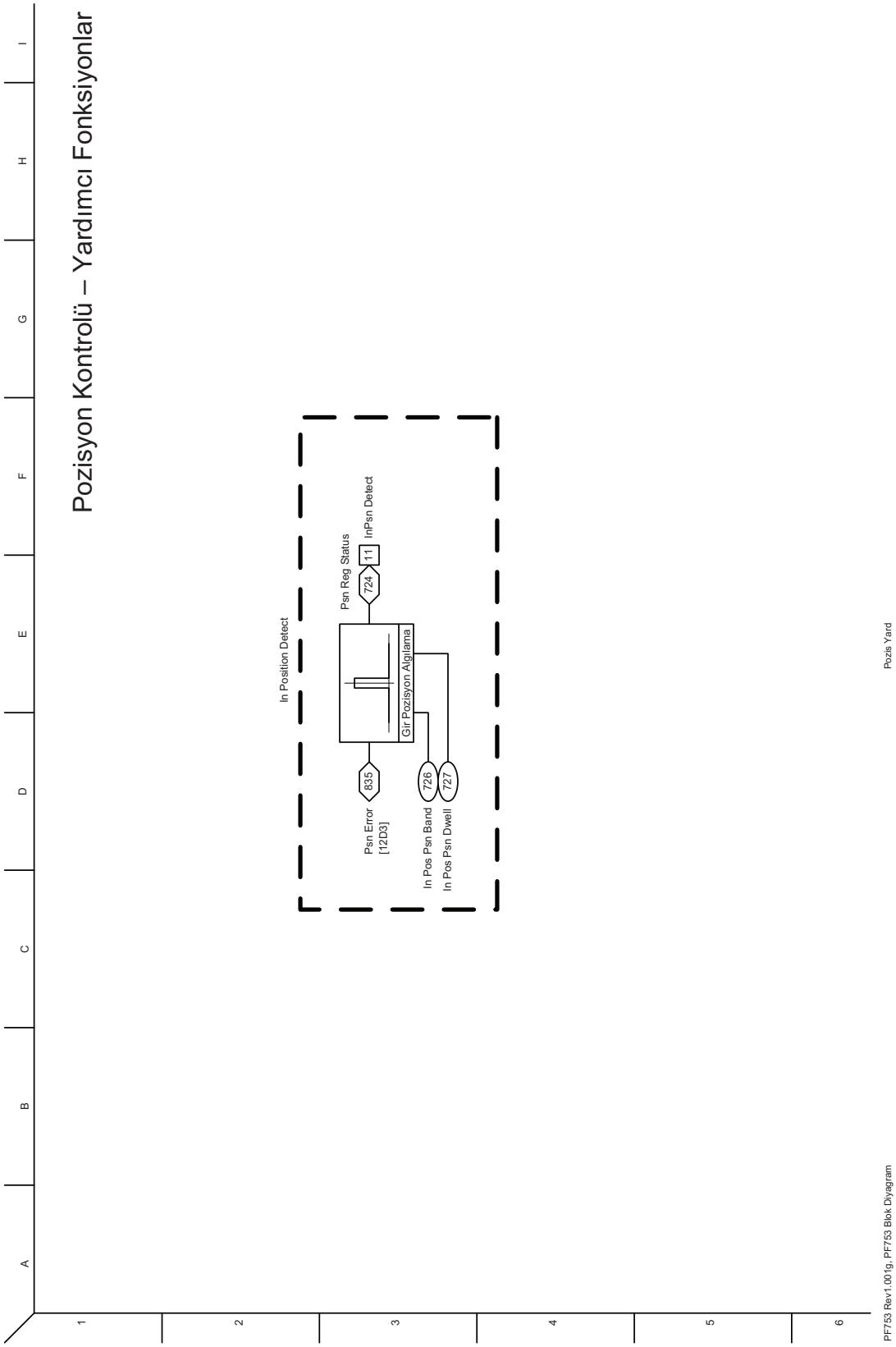

Hız Kontrolü – Referans (4)
VF (V/Hz), SV
Limited Spd Ref
593
[6H4]
Bantları Atla
Bantları Atla
Skip Speed 1
526
Skip Speed 2
527
Skip Speed 3
528
Skip Speed Band
529
Drive Status 1 (Jog)
935
17
Fiber Uygulama
Senk Hız Değiştir
Travers/ P-Atlama
Sync Time
1122
P Jump
1126
Max Traverse
1125
Traverse Inc
1123
Traverse Dec
1124
Fiber Control
1120
Fiber Status
1121
Commanded SpdRef
2
Drive Status 1 (Duruyor)
935
18
Durmuyor ve Etkin
Duruyor veya Etkin Değil
Başlat/Durdur
Drive Status 1 (Çalışıyor)
935
16
Drive Status 2 (Otomatik Ayar)
936
9
VEYA
Artış Girişi
[9E4]
V/F Artan ve Oran Seçimi
Spd Options Ctrl
(Artış Dev Çıkarı)
635
1
(StpNoScrvAcc)
635
2
Spd Options Ctrl (Artış Tut)
635
0
Artış
S Eğrisi
Accel Time 1
535
1.0
Accel Time 2
536
0.1
Drive Logic Rslt (Accel Time 1, 2)
879
8
9
[24H3]
Decel Time 1
537
1.0
Decel Time 2
538
0.1
Drive Logic Rslt (Decel Time 1, 2)
879
10
11
[24H3]
Jog Acc Dec Time
539
S Eğrisi Hızlan, Yavaşla
540
541
Artan Spd Ref
594
[9A2], [20C2]
Artış Oranı
[9E4]
Öncaki Tarama
[9E5]
Hız Kontrolü
Son Hız Ref Limitleri
Maks Hız Limitler
Limit
Max Fwd Speed
520
Max Rev Speed
521
Spd Ref After Son Limit
[9A2]
PI Hız Kesme
From Process Ctrl
[20E3]
PID Output Meter
1093
PID Output Sel (Hız Kesme)
1079
Drive Status 1 (Jog)
935
17
Spd Ref (4) – VF(V/Hz), SV
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram

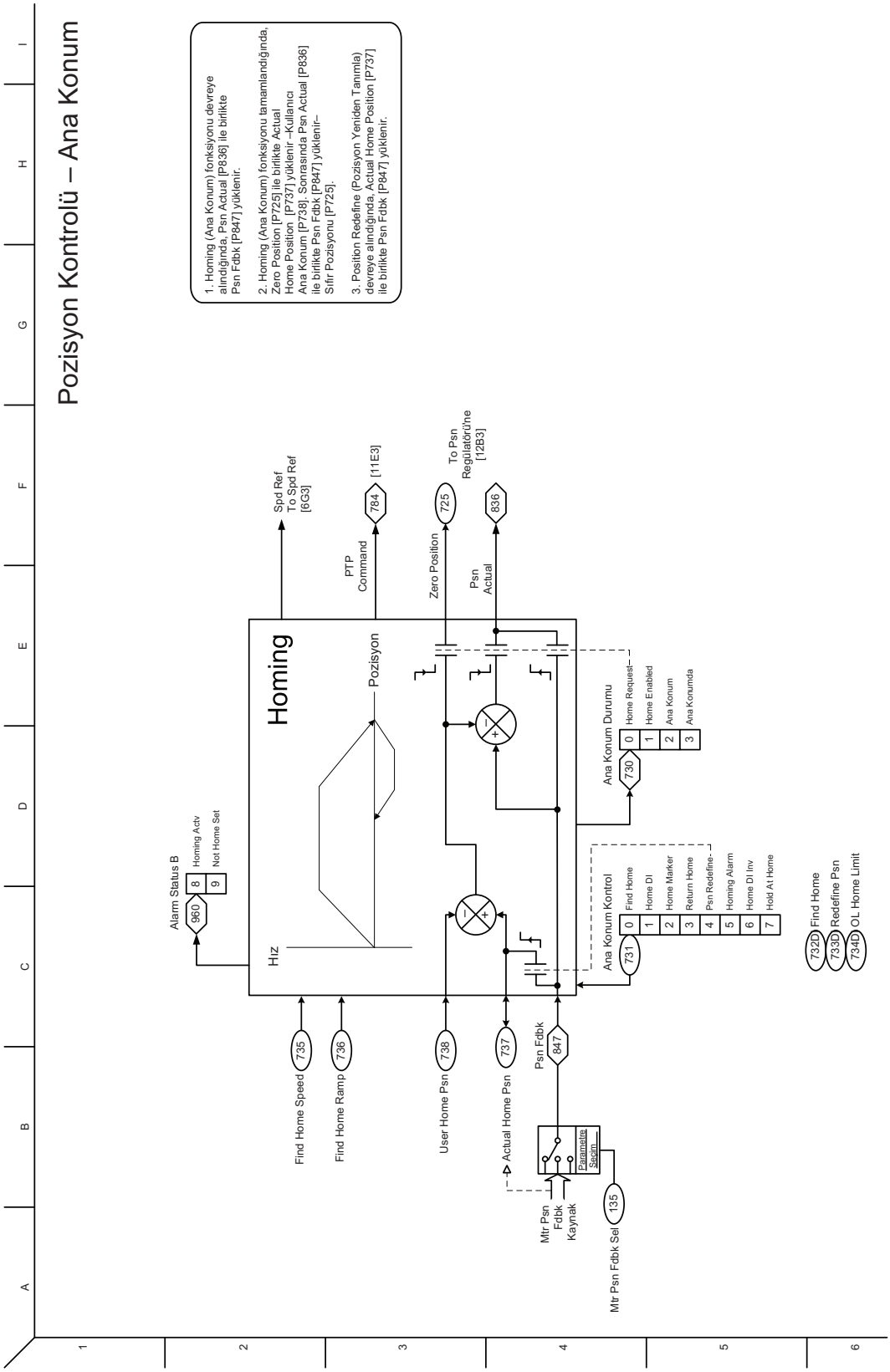

Hız Kontrolü – Referans (5)
Motor Kontrol Nesnesi
Tork Kontrol
Torque Ref
Tork Referans
Hız Regülatörü
Final Speed Ref
To Spd Reg [10A3]
597
Motor Kntl Modu
35
Flux Vector (3)
Spd Ref After Son Limit [7/5] VEYA [8H4]
594
Ramped Spd Ref [8G2]
VF veya SV (0-2,7,8)
Limit
Maks İleri/Geri Hız Limiti
At Limit Status (MaxSpeed Lmt)
945
2
VEYA
Final Speed Ref To Fdbk [3B5]
Sınırlı Hız Ekleme
(Maks İleri/Geri + Aşırı Hız Limiti) Hız Limiti
At Limit Status
3
(OverSpd Lmt)
Slip RPM at FLA
621
1.5
dev/dak
Hz
1
[NP Spd]
[NP Freq]
120
*Kutuplar
Filtrelenmiş (100 R/S) Iq Feedback (pu)
Droop RPM at FLA
620
Sınırlı Freq Adder (Hz)
Speed to Freq Ölçeklendirme
HzRPM
Seçilen Freq Ref (Hz)
Artış Girişi [8E2]
Artış Oranı (Motor Ctrl Interrupt) (Hz/Sn.)
Artış Oranı [8I1]
Kesinti Süresi Ölçeklendirme
Motor Freq (Hz)
Speed to Freq Scaling
Motor Freq Artış İntegratörüne [8G1]
Bara/Akım Sınırlayıcı (Freq Ramp)
Freq Integral (Hz)
Freq Limit High (Hz)
Freq Limit Low (Hz)
Çıkışı Frekans
[3D5], [19E4], [19H3]
Geri Önleme
Önceki Ramped Spd Ref [8I2]
(Maks İleri/Geri + Aşırı Hız Limiti) Freq Limit
VHzSV SpdTrimReg
623
Speed Fdbk Sensörü
Açık Döngü Speed Fdbk
Hız Sensörü Tipi
SADECE DAHİLİ DURUM
VHzSV Spd Reg Kp
683
PI
684
VHzSV Spd Reg Ki
VF, SV Hız Regülatörü
Active Vel Fdbk
131
From Fdbk [3F2]
Slip Comp BW
622
LPF
Iq Feedback (pu)
Slip RPM at FLA
621
Spd Ref (5)
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram

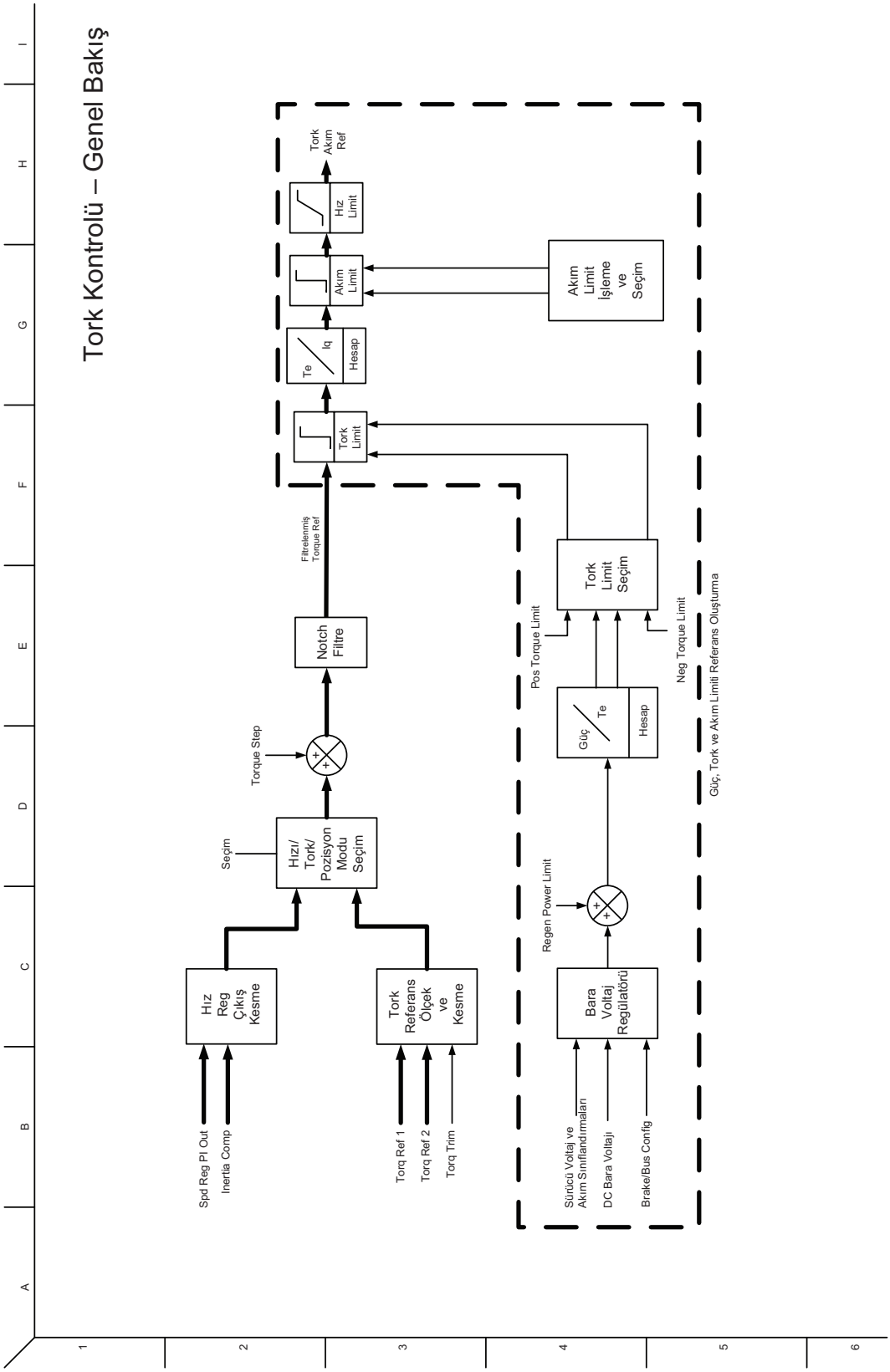

Hız Kontrolü – Regülatör
Flux Vector
10
Spd Reg – Flux Vector
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram
SReg Output
680
To Torq Ctrl
[17B2]
InAdp LdObs Mode
704
0.2
Hız Sensörü
Tipi
Sensörsüz
Filtre
1. Kademe
LPass
710
InertAdapt
FltrBW*
SReg OutFltr Sel
657
(kn * s)+ wn
s + wn
Lead Lag
(İleriBeslemeGerilleme)
659
SReg Out
FltrBW
658
SReg Out
FltrGain
SADECE DAHİLİ DURUM
At Limit Status
(Spd Reg Lmt)
945
4
Limit
655
Spd Reg Pos Lmt
656
Spd Reg Neg Lmt
Düşüş
620
Droop RPM
at FLA
Spd Reg
Int Out
654
kp
P Kazanç
Speed Reg Kp*
645
Alt Speed Reg Kp*
649
ki
s
I Kazanç
Speed Reg Ki*
647
Alt Speed Reg Ki*
650
Filtre
2. Kademe
LPass
Ayar=1 Kademe,
Temizle=2 Kademe
635
05
Spd Options Cntl
(SpdErrFilter)
Spd Err Filt BW*
644
AltSpdErr FltrBW*
651
Tut/Sıfırla
945
At Limit Status
720
2
PTP PsnRefStatus
(PTP Dah Tut)
635
3
4
6
Spd Options Ctrl
(SpdRegIntRes)
(SpdRegIntHld)
(Jog No Integ)
On Ayar
652
SReg Trq Preset
[17E2]
685
Selected Trq Ref
Kesintisiz
313
[17D5]
Actv SpTqPs Mode
Limit
ks
s
ServoLck
642
Servo Kilit Kazanç
nff
FeedFwd
(İleri Beslemeli)
643
SpdReg
AntiBckup
Hız Hatası
641
640
Filtered SpdFdbk
(kn * s)+ wn
s + wn
Lead Lag
(İleriBeslemeGerilleme)
637
638
639
SReg FB Fltr Sel
SReg FB FltrGain
SReg FB Fltr BW
597
Final Speed Ref
131
Active Vel Fdbk
From
Spd
Ref
[9C2]
From
Fdbk
[3F2]
* param 636/648 = 0
olarak ayarlayarak
param 645/649 ve
647/650'yi manuel değiştirin
636
Speed Reg BW
648
Alt Speed Reg BW
653
Spd Loop Damping
76
Total Inertia

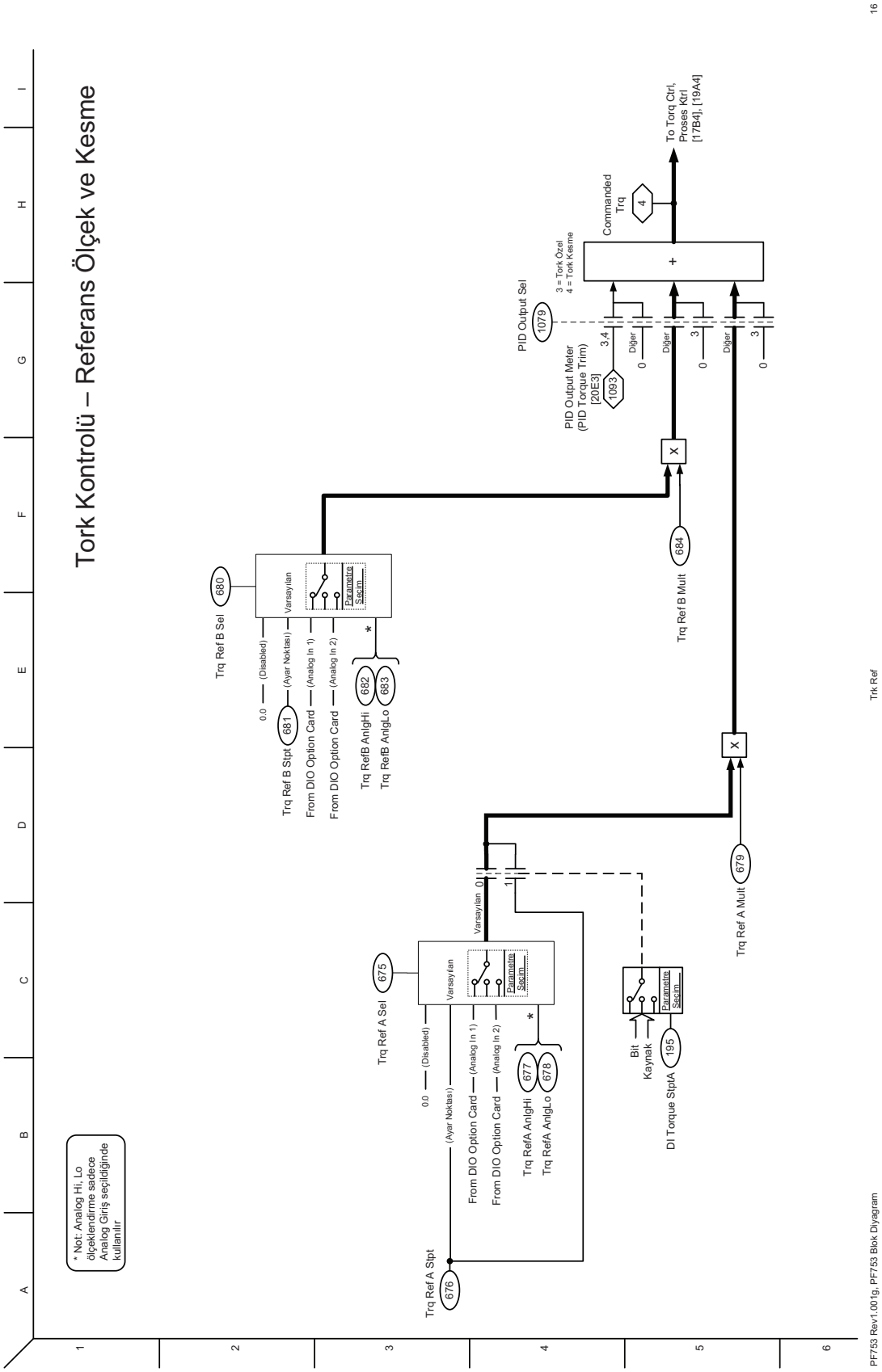

Pozisyon Kontrolü – Referans
Pozisyon Mod Seçimi
Actv SpTqPs Mode [17D5]
313
Zero Torque 0
Speed Reg 1
Tork Reg 2
SLAT Min 3
SLAT Max 4
Toplam 5
Pozs PTP 7
Psn Direct 10
≠0,1,2,3,4,5
Psn Selected Ref
722
To Posit Reg [12A1]
Spd FF To Spd Ref [7G4]
Spd Ref 0,1,2,3,4,5,10
Nok-Nok Pozisyon Planlayıcı
PTP PsnRefStatus
ZeroFFSpdRef
Ref Complete
PTP Int Hold
SpdFFRefEn
720
PTP Speed FwdRef
783
776
PTP Referans
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
PTP Command
784
[14G3]
Actv SpTqPs Mode
313
[17D5]
PsnPTP
767
Psn Direct Ref
Nok-Nok Pozisyon Referansı ve Yorumlayıcı
PTP Control
770
Vel Override
Intgrtr Hold
Ref Pause
PTP Ref Sel
775
PTP Setpoint
780
Other Ref Kaynakları
Parametre Seçim
PTP Ref Ölçek
778
DI Indx Step
DI Indx StepRev
DI Indx StepPrst
772
773
774
PTP Mode
771
Mutlak
PTP EGR MultDiv
789
790
Digit Oranı
Index 1
Absolute Position
Move
PTP Kontrolü
Index Pozisyon
PTP Kontrolü
Reverse Move
Preset Psn
Absolute Immediate 2
PTP Index Preset
779
Direk Pozisyon Referans Seçimi
Psn Ref Select
765
Psn Direct Stpt
766
Other Ref Sources
Parametre Seçim
Posit Ref
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram

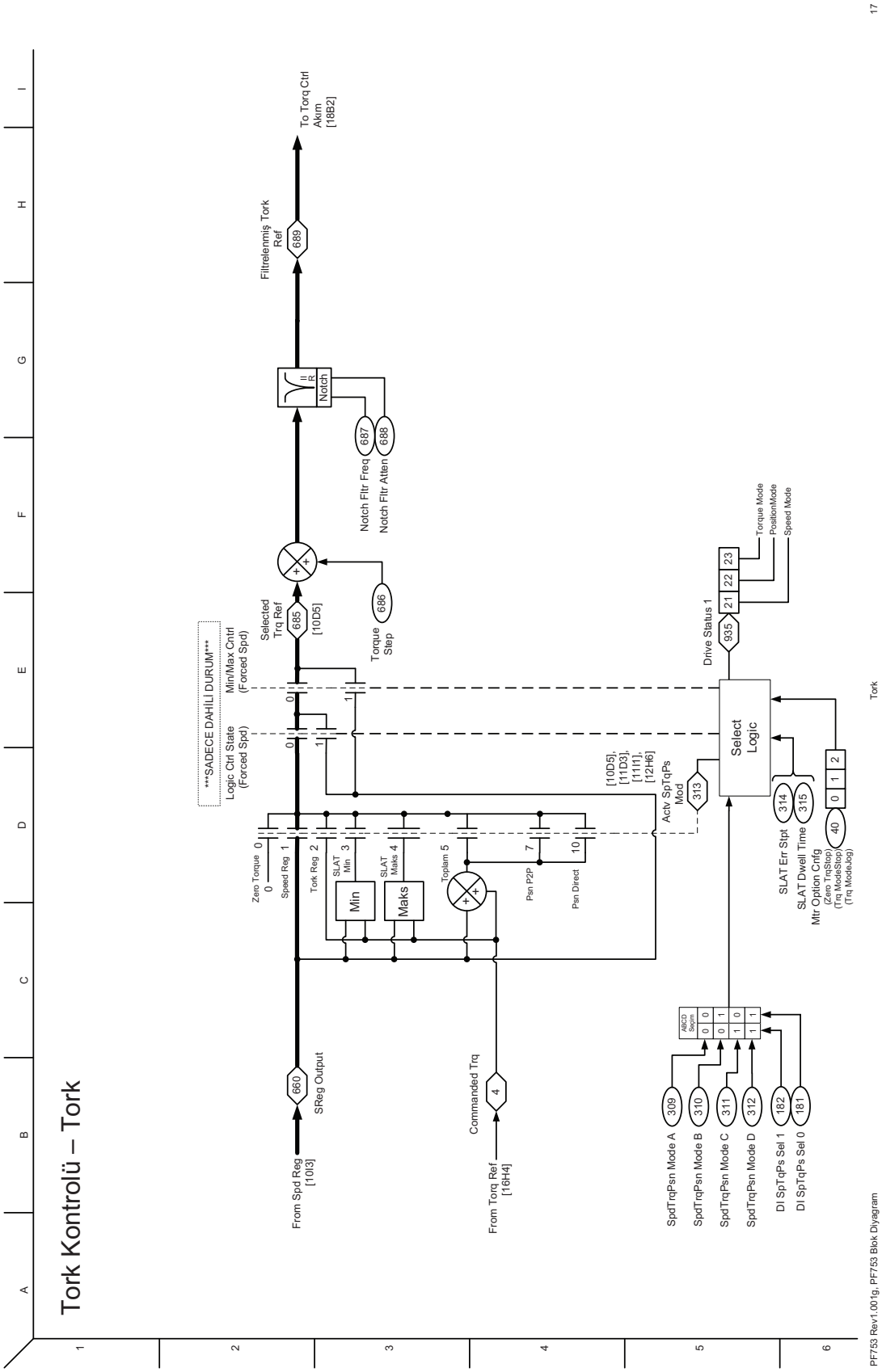

Pozisyon Kontrolü – Regülatör
Pozisyon Regülatörü ETKİN DEĞİLKEN gerçekleştirilen parametre başlatmalarında
1. Eğer Zero Psn [P721 Bit 04] ayarlanmışsa, PsnActual [P836] ile birlikte Psn Fdbk [P847] yüklenir– Sıfır Pozisyonu [P725].
2. Aksi durumda, eğer Ana Konum (Homing) fonksiyonu devreye alınmışsa, Psn Actual [P836] ile birlikte Psn Fdbk [P847] yüklenir.
3. Aksi durumda, Psn Command [P723] ve Psn Ref EGR Out [P815] ile birlikte Psn Actual [P836] yüklenir
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 Rezerve
10 Rezerve
11 InPsn Detect
Pozisyon Kontrolü
0 Rezerve
1 Intgrtr En
2 Offset ReRef
3 OffsetVel En
4 Zero Psn
5 Intgrtr Hold
6 Rezerve
7 Rezerve
8 Rezerve
9 Rezerve
10 Add Spd Ref
Psn Ref EGR Out
Psn Command
Elektronik Dişli Oranı
Psn EGR Mult
Psn EGR Div
EGR Noktadan Noktaya Pozisyon kontrolü etkin olduğunda alanır.
Pozisyon Referans Ofset
Rate Lim
Pozisyon Kontrolü (OffsetVel En)
Pozisyon Kontrolü (OffsetReRef)
Psn Offset Vel
Psn Selected Ref
From Posit Ref [11I4]
Psn Offset 1 Sel
Psn Offset 1
Diğer Ref Kaynakları
Psn Offset 2 Sel
Psn Offset 2
Pos Fdbk Scaling
Pozisyon Kontrolü Sıfır (Zero Psn)
Pozisyon
Psn Actual
Ana Konum [14F3]
Psn Fdbk
[3H4]
PI Regülatörü
Psn Error
[13D3]
Calib Const
Psn Reg Kp
Psn Reg Ki
PsnReg IntgrlOut
Psn Reg Status
PReg Pos Int Lmt
PReg Neg Int Lmt
Psn Reg Droop
Intgrtr Enbl
Intgrtr Hold
Pozisyon Kontrolü
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 Modlar
Lead Lag (İlerleme Gerileme)
Psn Out FltrGain
Psn Out Fltr Sel
Psn Out Fltr BW
PsnReg Spd Out
To Spd Ref [7E5]
Actv SpTqPs Mod [17D5]
Posit Reg
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram

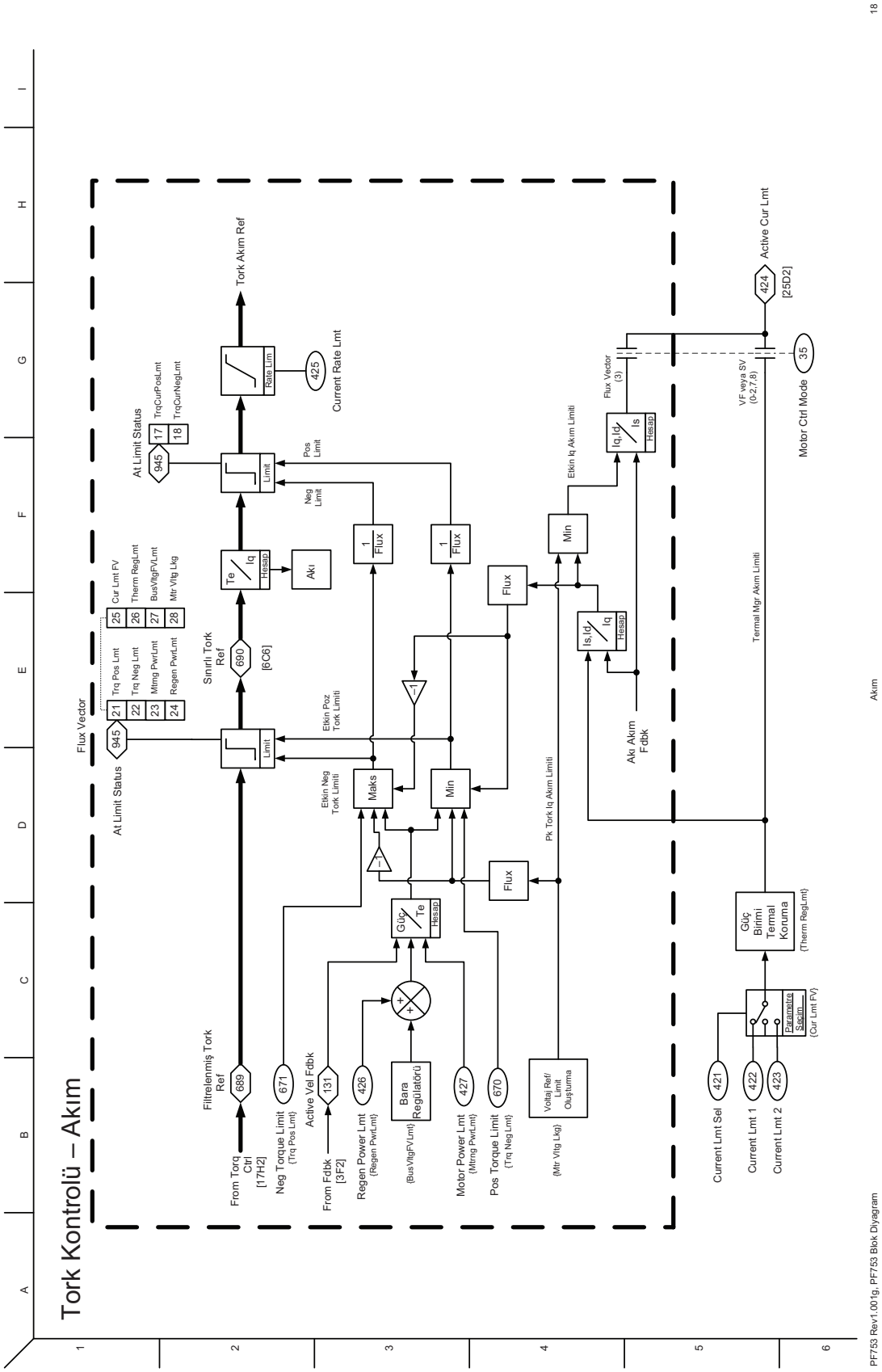

Pozisyon Kontrolü – Yardımcı Fonksiyonlar
In Position Detect
Psn Error
[12D3]
835
Gir Pozisyon Algılama
Psn Reg Status
724
11
InPsn Detect
In Pos Psn Band
726
In Pos Psn Dwell
727
13
Pozis Yard
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram

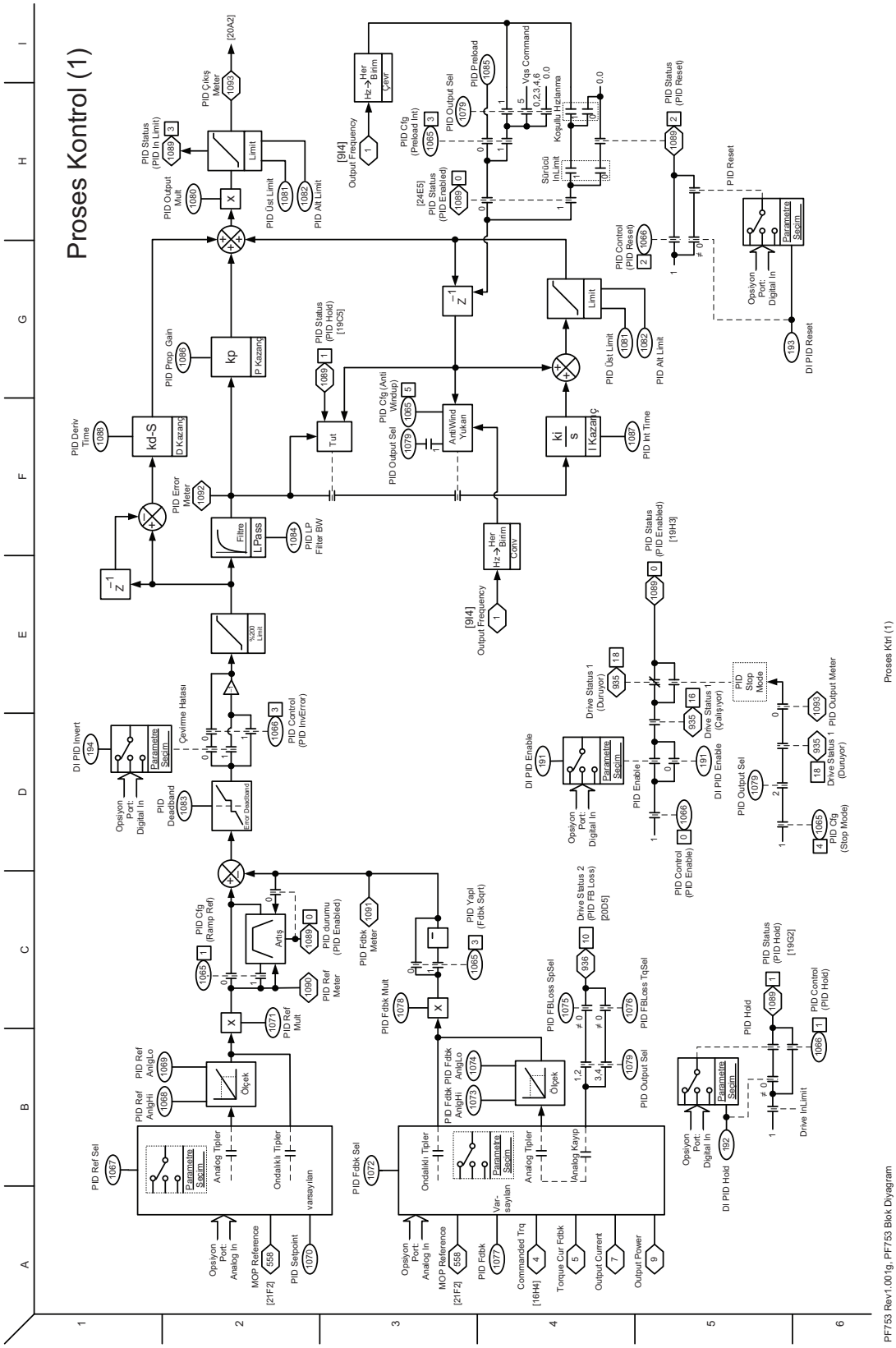

Pozisyon Kontrolü – Ana Konum
1. Homing (Ana Konum) fonksiyonu devreye alındığında, Psn Actual [P836] ile birlikte Psn Fdbk [P847] yüklenir.
2. Homing (Ana Konum) fonksiyonu tamamlandığında, Zero Position [P725] ile birlikte Actual Home Position [P737] yüklenir –Kullanıcı Ana Konum [P738]. Sonrasında Psn Actual [P836] ile birlikte Psn Fdbk [P847] yüklenir– Sıfır Pozisyonu [P725].
3. Position Redefine (Pozisyon Yeniden Tanımla) devreye alındığında, Actual Home Position [P737] ile birlikte Psn Fdbk [P847] yüklenir.
Spd Ref
To Spd Ref
[6G3]
PTP
Command
784
[11E3]
To Psn
Regülatörü'ne
[12B3]
725
Zero Position
Psn
Actual
836
Homing
Pozisyon
Hız
Alarm Status B
960
8
Homing Actv
9
Not Home Set
Ana Konum Durumu
730
0
Home Request
1
Home Enabled
2
Ana Konum
3
Ana Konumda
Ana Konum Kontrol
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
732D
Find Home
733D
Redefine Psn
734D
OL Home Limit
Find Home Speed
735
Find Home Ramp
736
User Home Psn
738
Actual Home Psn
737
Psn Fdbk
847
Parametre
Seçim
Mtr Psn
Fdbk
Kaynak
Mtr Psn Fdbk Sel
135
Posit Homing
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram
14

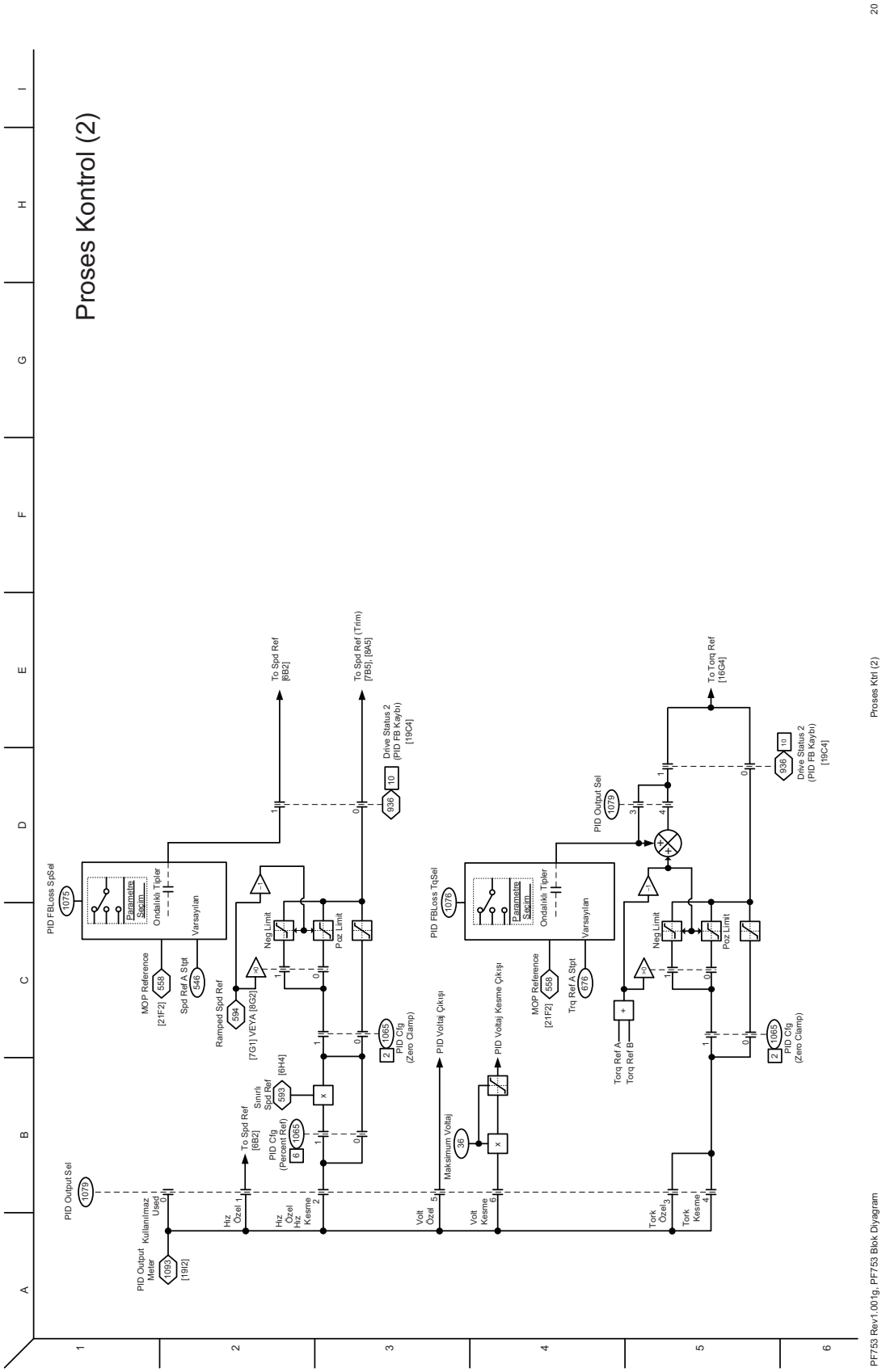

Tork Kontrolü – Genel Bakış
Spd Reg PI Out
Inertia Comp
Hız Reg Çıkış Kesme
Seçim
Hızı/ Tork/ Pozisyon Modu Seçim
Torq Ref 1
Torq Ref 2
Torq Trim
Tork Referans Ölçek ve Kesme
Torque Step
Notch Filtre
Filtrelenmiş Torque Ref
Tork Limit
Te
Iq
Hesap
Akım Limit
Hız Limit
Tork Akım Ref
Akım Limit İşleme ve Seçim
Sürücü Voltaj ve Akım Sınıflandırmaları
DC Bara Voltajı
Brake/Bus Config
Bara Voltaj Regülatörü
Regen Power Limit
Güç
Te
Hesap
Pos Torque Limit
Tork Limit Seçim
Neg Torque Limit
Güç, Tork ve Akım Limiti Referans Oluşturma
Trk Ktrl Genel Bakış
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram
15

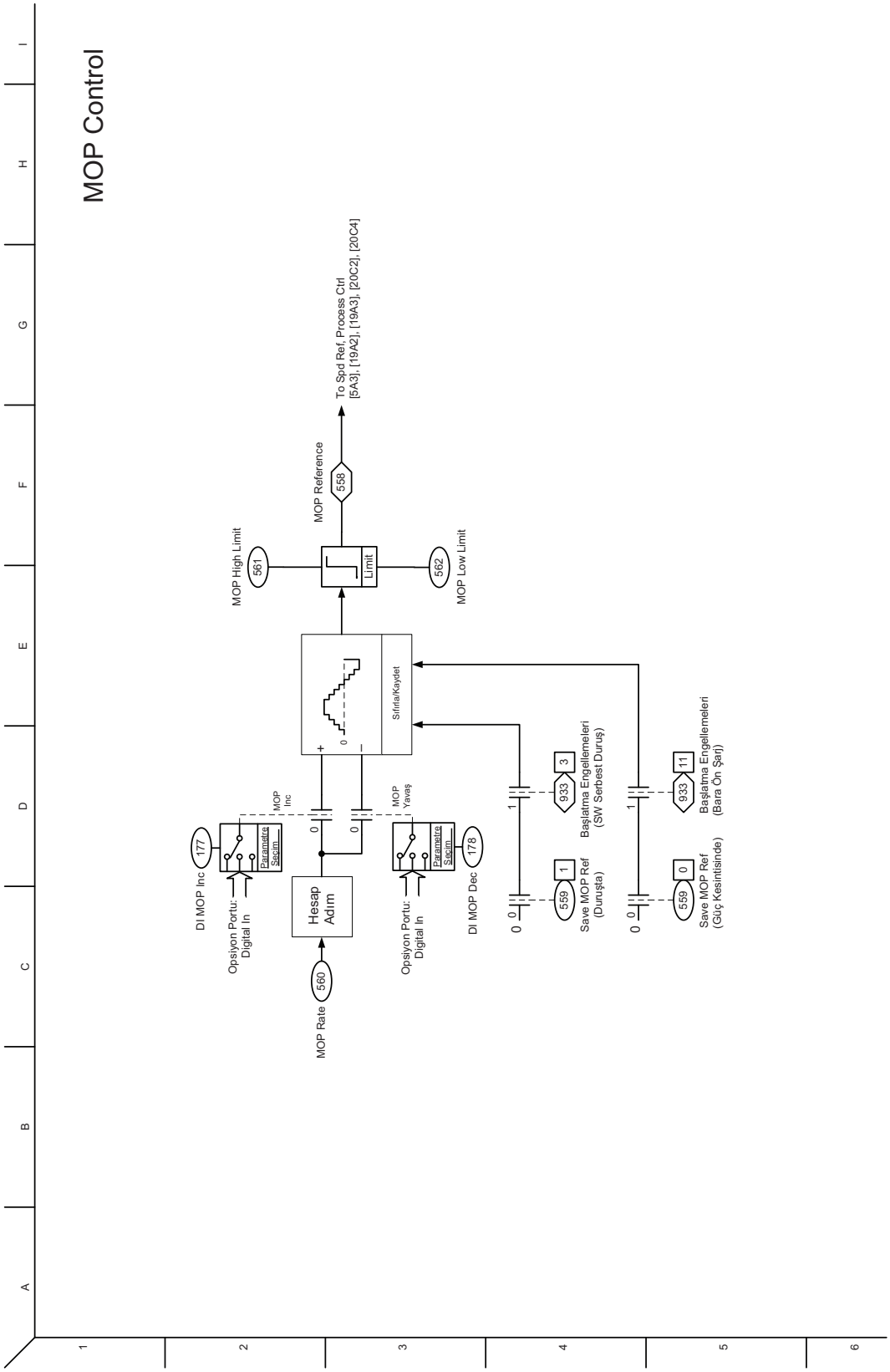

Tork Kontrolü – Referans Ölçek ve Kesme
* Not: Analog Hi, Lo ölçeklendirme sadece Analog Giriş seçildiğinde kullanılır
Trq Ref A Stpt
676
Trq Ref A Sel
675
0.0 — (Disabled)
(Ayar Noktası)
From DIO Option Card — (Analog In 1)
From DIO Option Card — (Analog In 2)
Trq RefA AnlgHi
Trq RefA AnlgLo
677
678
Varsayılan
Parametre Seçim
Bit Kaynak
DI Torque StptA
195
Trq Ref A Mult
679
Trq Ref B Sel
680
Trq Ref B Stpt
681
Trq RefB AnlgHi
Trq RefB AnlgLo
682
683
Trq Ref B Mult
684
PID Output Meter (PID Torque Trim) [20E3]
1093
PID Output Sel
1079
3,4
Diğer
3 = Tork Özel
4 = Tork Kesme
Commanded Trq
4
To Torq Ctrl, Proses Kfrl [17B4], [19A4]
Trk Ref
16
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram

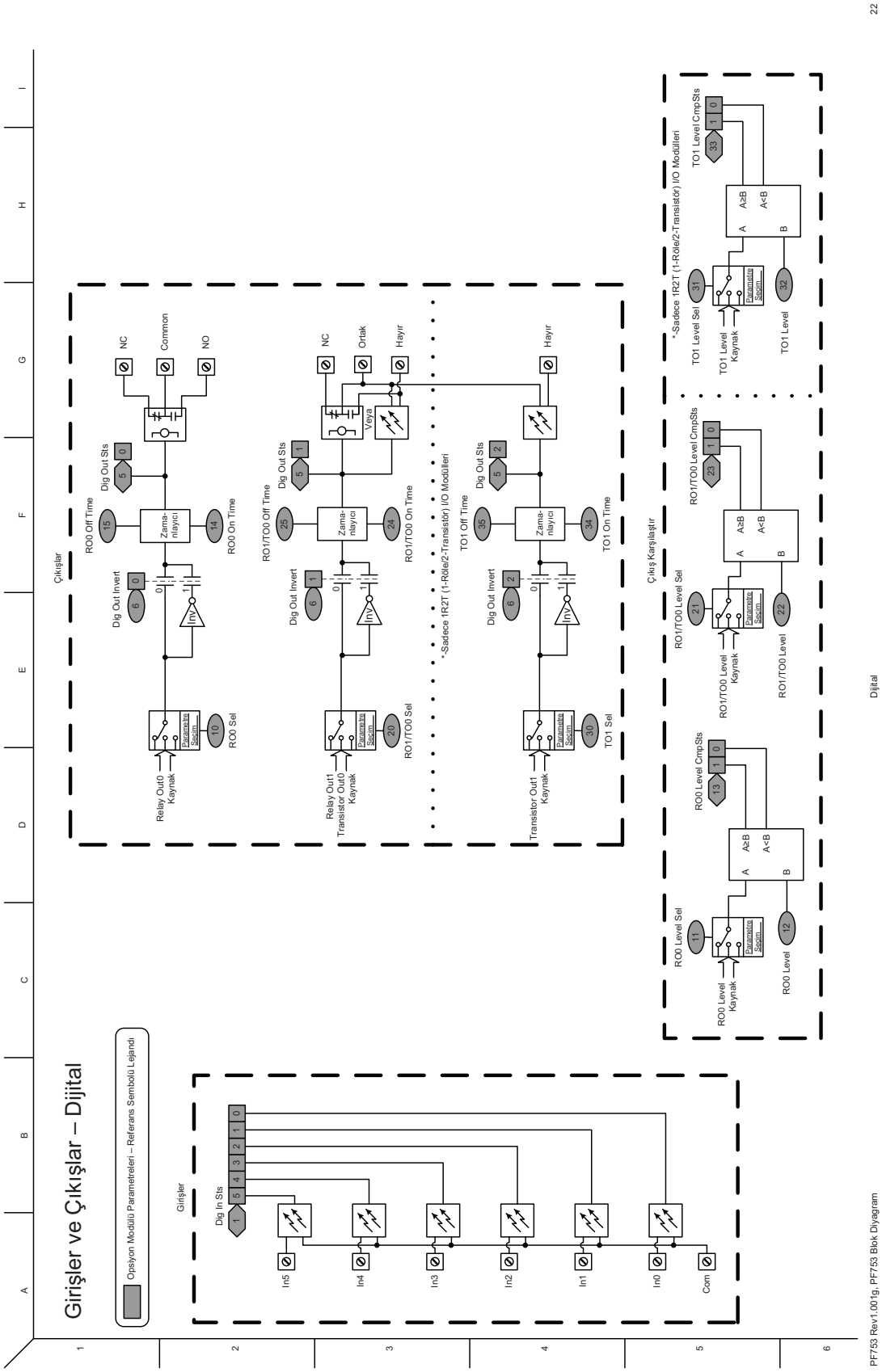

Tork Kontrolü – Tork
From Spd Reg [10I3]
660
SReg Output
From Torq Ref [16H4]
4
Commanded Trq
Zero Torque 0
0
Speed Reg 1
Tork Reg 2
SLAT Min 3
Min
SLAT Maks 4
Maks
Toplam 5
Psn P2P 7
Psn Direct 10
SADECE DAHİLİ DURUM
Logic Ctrl State (Forced Spd)
Min/Max Cntrl (Forced Spd)
Selected Trq Ref
685
[10D5]
Torque Step
686
Notch Fltr Freq
687
Notch Fltr Atten
688
Notch
Filtrelenmiş Tork Ref
689
To Torq Ctrl Akım [18B2]
[10D5], [11D3], [1111], [12H6]
Actv SpTqPs Mod
313
Select Logic
Drive Status 1
935
21
22
23
Torque Mode
PositionMode
Speed Mode
SLAT Err Stpt
314
SLAT Dwell Time
315
Mtr Option Cnfg
40
(Zero TrqStop)
(Trq ModeStop)
(Trq ModeLog)
ABCD Sgm
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
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram
17

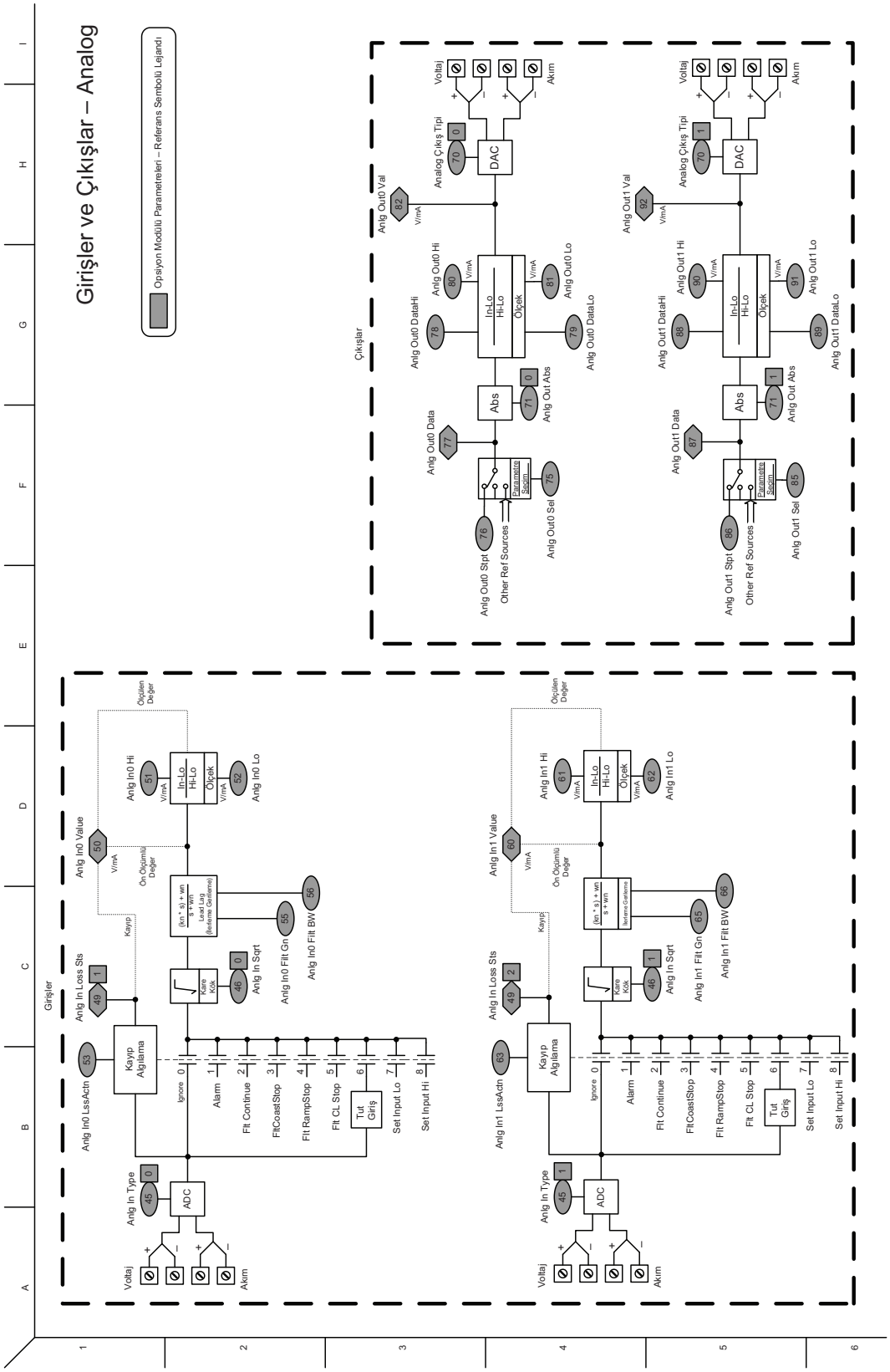

Tork Kontrolü – Akım
Filtrelenmiş Tork Ref
689
From Torq Ctrl [17H2]
Neg Torque Limit (Trq Pos Lmt)
671
Active Vel Fdbk
131
From Fdbk [3F2]
Regen Power Lmt (Regen PwrLmt)
426
Bara Regülatörü
(BusVltgFVLmt)
Motor Power Lmt (Mtrng PwrLmt)
427
Pos Torque Limit (Trq Neg Lmt)
670
Voltaj Ref/ Limit Oluşturma
(Mtr Vltg Lkg)
Güç / Te Hesap
Flux Vector
945
At Limit Status
21 Trq Pos Lmt
22 Trq Neg Lmt
23 Mtrng PwrLmt
24 Regen PwrLmt
25 Cur Lmt FV
26 Therm RegLmt
27 BusVltgFVLmt
28 Mtr Vltg Lkg
Limit
Sınırlı Tork Ref
690
[6C6]
Te / Iq Hesap
Akı
Etkin Poz Tork Limiti
Etkin Neg Tork Limiti
Maks
Min
1 / Flux
Flux
-1
At Limit Status
945
17 TrqCurPosLmt
18 TrqCurNegLmt
Pos Limit
Neg Limit
Tork Akım Ref
Rate Lim
425
Current Rate Lmt
Pk Tork Iq Akım Limiti
Etkin Iq Akım Limiti
Min
Is,Id / Iq Hesap
Akı Akım Fdbk
Iq,Id / Is Hesap
Flux Vector (3)
Active Cur Lmt
424
[25D2]
VF veya SV (0-2,7,8)
Motor Ctrl Mode
35
Termal Mgr Akım Limiti
Güç Birimi Termal Koruma
(Therm RegLmt)
Parametre Seçim
(Cur Lmt FV)
Current Lmt Sel
421
Current Lmt 1
422
Current Lmt 2
423
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram
Akım
18

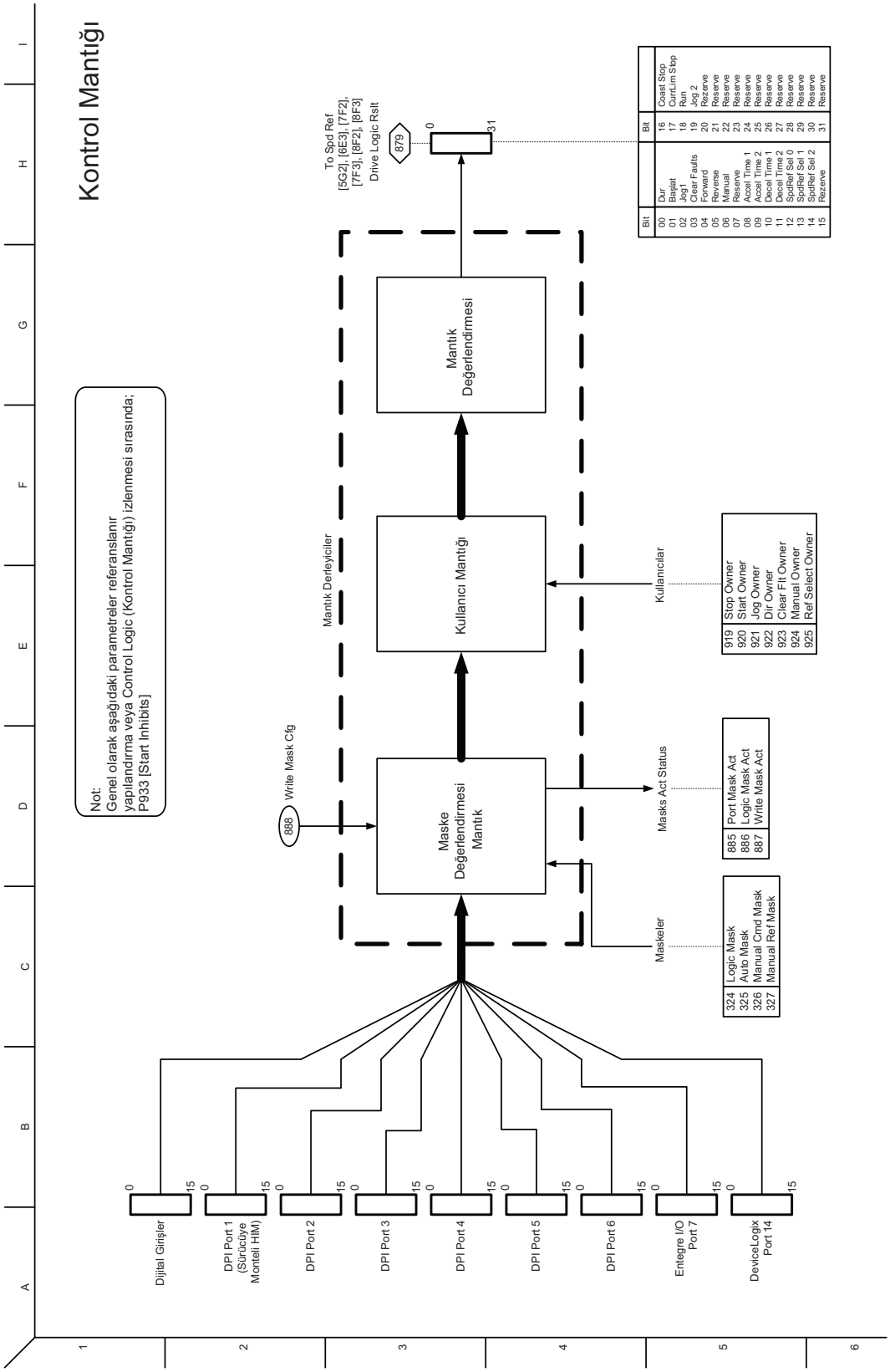

Proses Kontrol (1)
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram
Proses Kitri (1)
19
PID Ref Sel
Opsiyon Port: Analog In
MOP Reference
PID Setpoint
Analog Tipler
Ondalıklı Tipler
varsayılan
PID Ref AnlgHi
PID Ref AnlgLo
Ölçek
PID Ref Mult
PID Cfg (Ramp Ref)
Artış
PID durumu (PID Enabled)
PID Ref Meter
PID Fdbk Meter
PID Fdbk Mult
PID Yapı (Fdbk Sqrt)
PID Fdbk Sel
PID Fdbk AnlgHi
PID Fdbk AnlgLo
Analog Kayıp
Commanded Trq
Torque Cur Fdbk
Output Current
Output Power
PID Deadband
Error Deadband
DI PID Invert
Çevirme Hatası
PID Control (PID InvError)
%200 Limit
PID Deriv Time
kd-S
D Kazanç
PID Prop Gain
kp
P Kazanç
PID Error Meter
Filtre
LPass
PID LP Filter BW
PID Status (PID Hold) [19C5]
Tut
PID Cfg (Anti Windup)
PID Output Sel
Anti/Wind Yukarı
ki
s
I Kazanç
PID Int Time
PID Output Mult
PID Üst Limit
PID Alt Limit
Limit
PID Status (PID In Limit)
PID Çıkış Meter
[20A2]
[9I4] Output Frequency
Hz->Her Birim Çevr
PID Cfg (Preload Int)
PID Preload
[24E5] PID Status (PID Enabled)
Sürücü InLimit
Koşullu Hızlanma
PID Control (PID Reset)
PID Status (PID Reset)
PID Reset
Opsiyon Port: Digital In
DI PID Reset
DI PID Enable
PID Enable
PID Control (PID Enable)
Drive Status 1 (Duruyor)
Drive Status 1 (Çalışıyor)
PID Stop Mode
PID Output Meter
PID Cfg (Stop Mode)
PID Status (PID Enabled) [19H3]
Drive Status 2 (PID FB Loss) [20D5]
PID FBLoss SpSel
PID FBLoss TqSel
PID Hold
DI PID Hold
PID Status (PID Hold) [19G2]
PID Control (PID Hold)
Drive InLimit

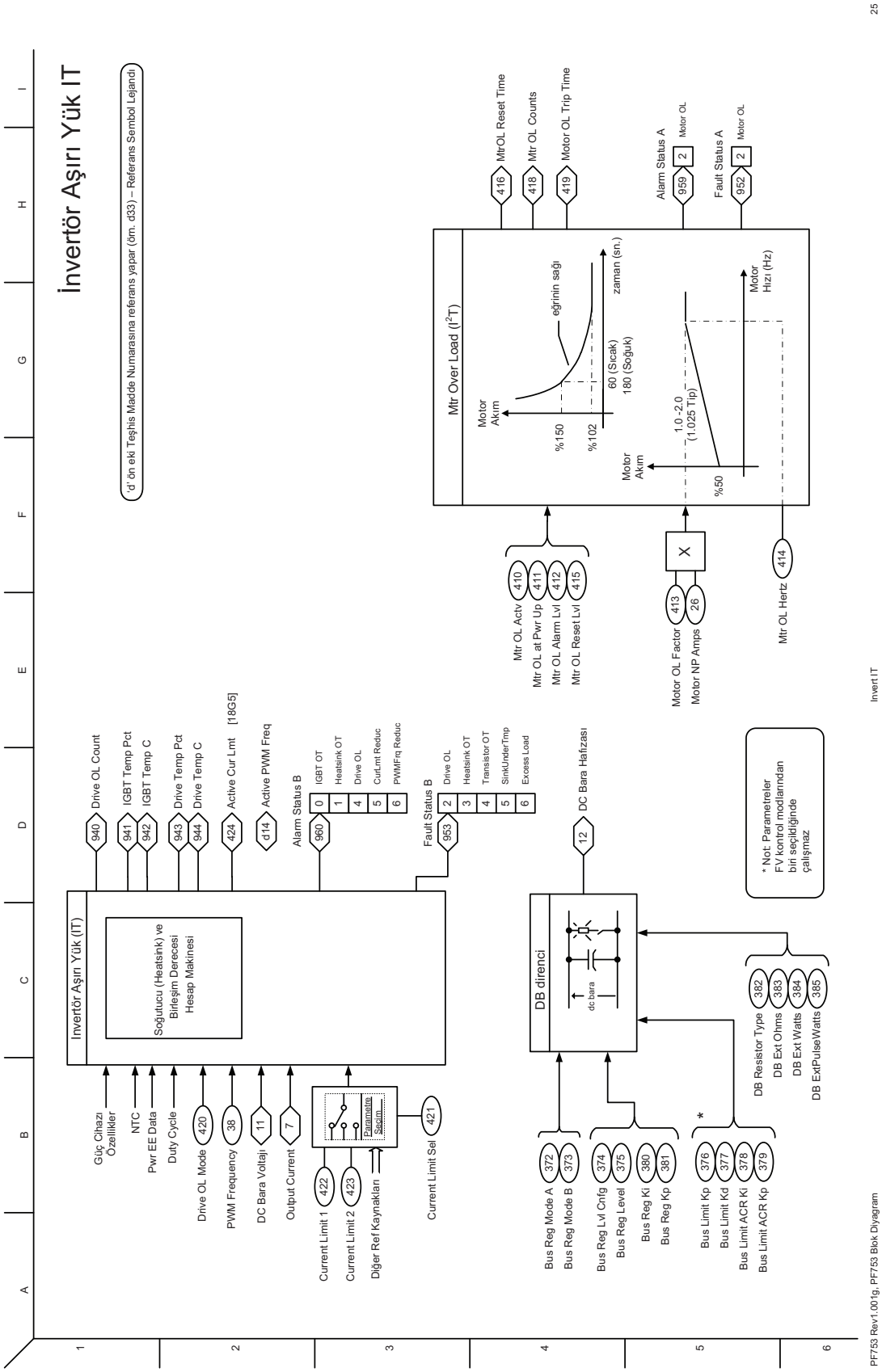

Proses Kontrol (2)
PID FBLoss SpSel
1075
Parametre Seçim
Ondalıklı Tipler
Varsayılan
MOP Reference
[21F2]
558
Spd Ref A Stpt
546
Ramped Spd Ref
594
[7G1] VEYA [8G2]
Neg Limit
Poz Limit
To Spd Ref
[6B2]
To Spd Ref (Trim)
[7B5], [8A5]
Drive Status 2
(PID FB Kaybı)
[19C4]
936
10
PID Cfg
(Zero Clamp)
1065
2
Sınırlı
Spd Ref
593
[6H4]
PID Cfg
(Percent Ref)
1065
6
PID Output Sel
1079
Kullanılmaz
Used
0
1
PID Output
Meter
1093
[19I2]
Hız
Özel
Hız
Özel
Hız
Kesme
2
Volt
Özel
5
Volt
Kesme
6
Tork
Özel
3
Tork
Kesme
4
PID Voltaj Çıkışı
Maksimum Voltaj
38
PID Voltaj Kesme Çıkışı
PID FBLoss TqSel
1076
Trq Ref A Stpt
676
Torq Ref A
Torq Ref B
To Torq Ref
[16G4]
Proses Kitli (2)
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram


MOP Control
21
MOP
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram
MOP Rate
560
Hesap Adım
Opsiyon Portu: Digital In
DI MOP Inc
177
Parametre Seçim
MOP Inc
MOP Yavaş
Parametre Seçim
Opsiyon Portu: Digital In
DI MOP Dec
178
Sıfırla/Kaydet
MOP High Limit
561
Limit
MOP Low Limit
562
MOP Reference
558
To Spd Ref, Process Ctrl
[5A3], [19A2], [19A3], [20C2], [20C4]
Save MOP Ref (Duruşta)
559
Başlatma Engellemeleri (SW Serbest Duruş)
933
Save MOP Ref (Güç Kesintisinde)
559
Başlatma Engellemeleri (Bara Ön Şarj)
933


Girişler ve Çıkışlar – Dijital
Opsiyon Modülü Parametreleri – Referans Sembolü Lejandı
Girişler
Dig In Sts
In5
In4
In3
In2
In1
In0
Com
Çıkışlar
Dig Out Sts
Dig Out Invert
Relay Out0 Kaynak
RO0 Sel
RO0 Off Time
RO0 On Time
Zama-nlayıcı
Inv
NC
Common
NO
Relay Out1 Transistor Out0 Kaynak
RO1/TO0 Sel
RO1/TO0 Off Time
RO1/TO0 On Time
Veya
Ortak
Hayır
*-Sadece 1R2T (1-Röle/2-Transistör) I/O Modülleri
Transistor Out1 Kaynak
TO1 Sel
TO1 Off Time
TO1 On Time
Çıkış Karşılaştır
RO0 Level Sel
RO0 Level Kaynak
RO0 Level
RO0 Level CmpSts
A≥B
A<B
RO1/TO0 Level Sel
RO1/TO0 Level Kaynak
RO1/TO0 Level
RO1/TO0 Level CmpSts
*-Sadece 1R2T (1-Röle/2-Transistör) I/O Modülleri
TO1 Level Sel
TO1 Level Kaynak
TO1 Level
TO1 Level CmpSts
Dijital
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram


Girişler ve Çıkışlar – Analog
Opsiyon Modülü Parametreleri – Referans Sembolü Lejandı
Girişler
Çıkışlar
Analog
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram
23


Kontrol Mantığı
Not:
Genel olarak aşağıdaki parametreler referanslanır
yapılandırma veya Control Logic (Kontrol Mantığı) izlenmesi sırasında;
P933 [Start Inhibits]
Mantık Derleyiciler
Write Mask Cfg
888
Maske Değerlendirmesi Mantık
Kullanıcı Mantığı
Mantık Değerlendirmesi
To Spd Ref
[5G2], [6E3], [7F2],
[7F3], [8F2], [8F3]
Drive Logic Rslt
879
0
31
Masks Act Status
Maskeler
Kullanıcılar
Dijital Girişler
DPI Port 1 (Sürücüye Monteli HIM)
DPI Port 2
DPI Port 3
DPI Port 4
DPI Port 5
DPI Port 6
Entegre I/O Port 7
DeviceLogix Port 14
0
15
Bit
00 Dur
01 Başlat
02 Jog1
03 Clear Faults
04 Forward
05 Reverse
06 Manual
07 Reserve
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 CurtLim Stop
18 Run
19 Jog 2
20 Rezerve
21 Reserve
22 Reserve
23 Reserve
24 Reserve
25 Reserve
26 Reserve
27 Reserve
28 Reserve
29 Reserve
30 Reserve
31 Reserve
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
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram
Mantık
24


İnvertör Aşırı Yük IT
'd' ön eki Teşhis Madde Numarasına referans yapar (örn. d33) – Referans Sembol Lejandı
Mtr Over Load (I²T)
Motor Akım
%150
%102
eğrinin sağı
60 (Sıcak)
180 (Soğuk)
zaman (sn.)
1.0 -2.0
(1.025 Tip)
%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
Invertör Aşırı Yük (IT)
Soğutucu (Heatsink) ve Birleşim Derecesi Hesap Makinesi
Drive OL Count
IGBT Temp Pct
IGBT Temp C
Drive Temp Pct
Drive Temp C
Active Cur Lmt [18G5]
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 Bara Hafızası
DB direnci
dc bara
* Not: Parametreler FV kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışmaz
Güç Cihazı Özellikler
NTC
Pwr EE Data
Duty Cycle
Drive OL Mode
PWM Frequency
DC Bara Voltaji
Output Current
Parametre Seçim
Current Limit 1
Current Limit 2
Diğer Ref Kaynakları
Current Limit Sel
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
DB Resistor Type
DB Ext Ohms
DB Ext Watts
DB ExtPulseWatts
Invert IT
PF753 Rev1.001g, PF753 Blok Diyagram

PowerFlex 755 Kontrol Blok Diyagramları Listesi

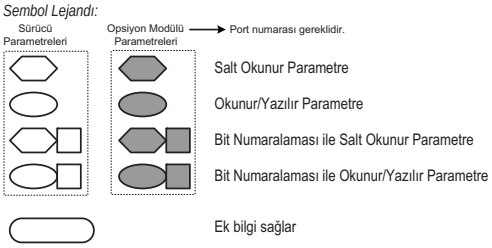
İlerleyen sayfalarda bulunan akış diyagramları PowerFlex 755 sürücü kontrol algoritmalarını göstermektedir.

Aşağıdakiler ile ilgili bilgi için…	Bakınız Sayfa…
Flux Vector Genel Bakış	B-30
VF, SV Genel Bakış	B-31
Hız/Pozisyon Geri Bildirimi	B-32
Hız Kontrolü – Referans Genel Bakış	B-33
Hız Kontrolü – Referans (1)	B-34
Hız Kontrolü – Referans (2)	B-35
Hız Kontrolü – Referans (3)	B-36
Hız Kontrolü – Referans (4)	B-37
Hız Kontrolü – Referans (5)	B-38
Hız Kontrolü – Regülatör (FV)	B-39
Pozisyon Kontrolü – Referans	B-40
Pozisyon Kontrolü – Regülatör	B-41
Pozisyon Kontrolü – Yard. Fonksiyon	B-42
Pozisyon Kontrolü – Faz Kilitli Döngü	B-43
Pozisyon Kontrolü – Pozisyon CAM	B-44
Position Control – Profiler/Indexer (Pozisyon Kontrolü – Sayıcı/ Adımlayıcı)	B-45
Pozisyon Kontrolü – Ana Pozisyona Dönüş	B-46
Tork Kontrolü – Genel Bakış	B-47
Tork Kontrolü – Referans Ölçek ve Kesme	B-48
Tork Kontrolü – Tork	B-49
Tork Kontrolü – Akım	B-50
Tork Kontrolü – Atalet Uyarlaması	B-51
Tork Kontrolü – Yük Denetçisi/Hesaplayıcı	B-52
Proses Kontrolü (1)	B-53
Proses Kontrolü (2)	B-54
MOP Kontrolü	B-55
Girişler ve Çıkışlar – Dijital	B-56
Girişler ve Çıkışlar – Analog	B-57
Kontrol Mantığı	B-58
Invertör Aşırı Yük IT	B-59
Teşhis Araçları	B-60

Diyagram Kuralları ve Açıklamaları

Birim Sistemi için Tanımlar:
1.0 PU Pozisyonu = Katedilen Mesafe/Temel Hızda 1 sn.
1.0 PU Hız = Motorun Temel Hızı
1.0 PU Tork = Motorun Temel Hızı

Sembol Lejandı:

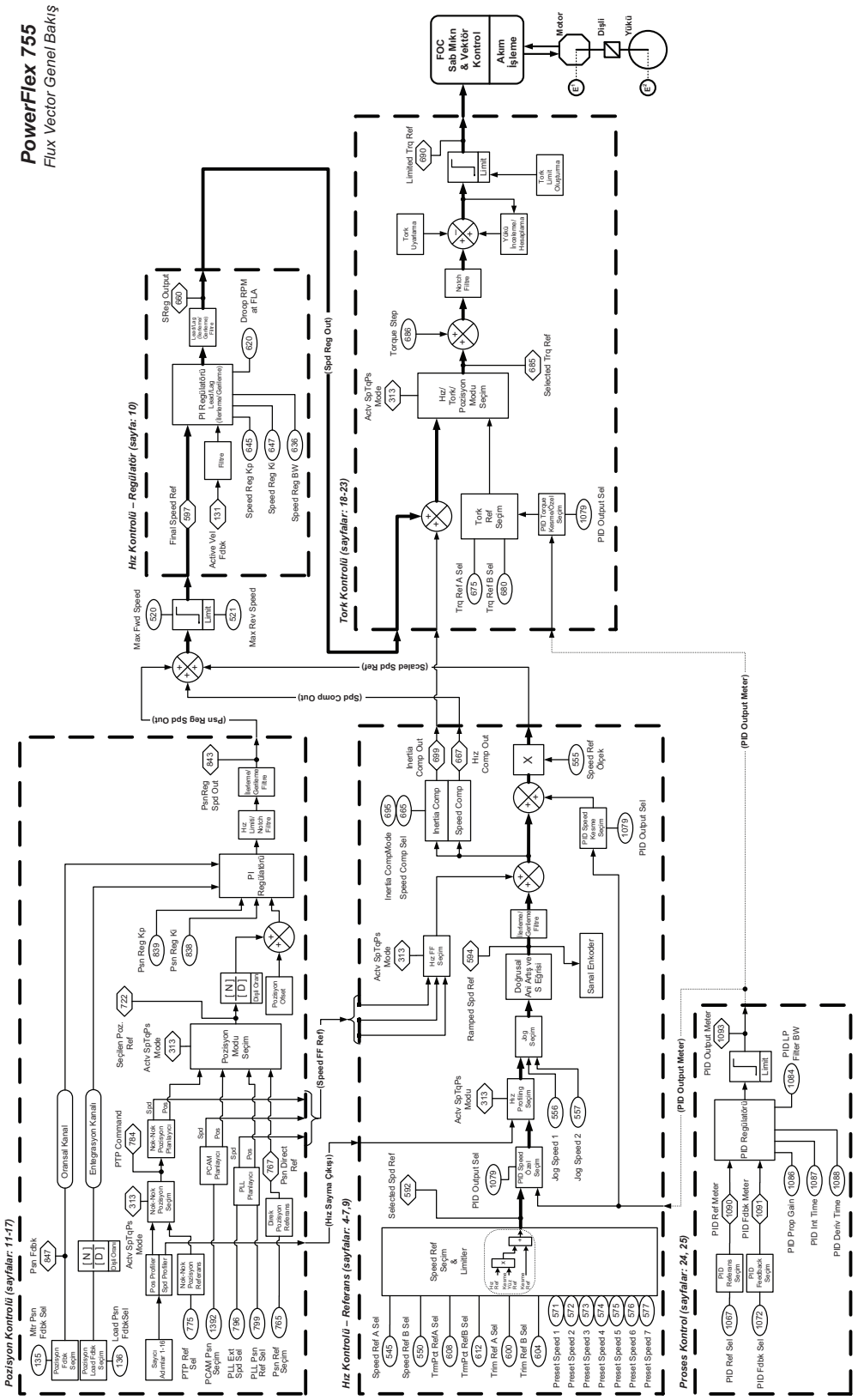


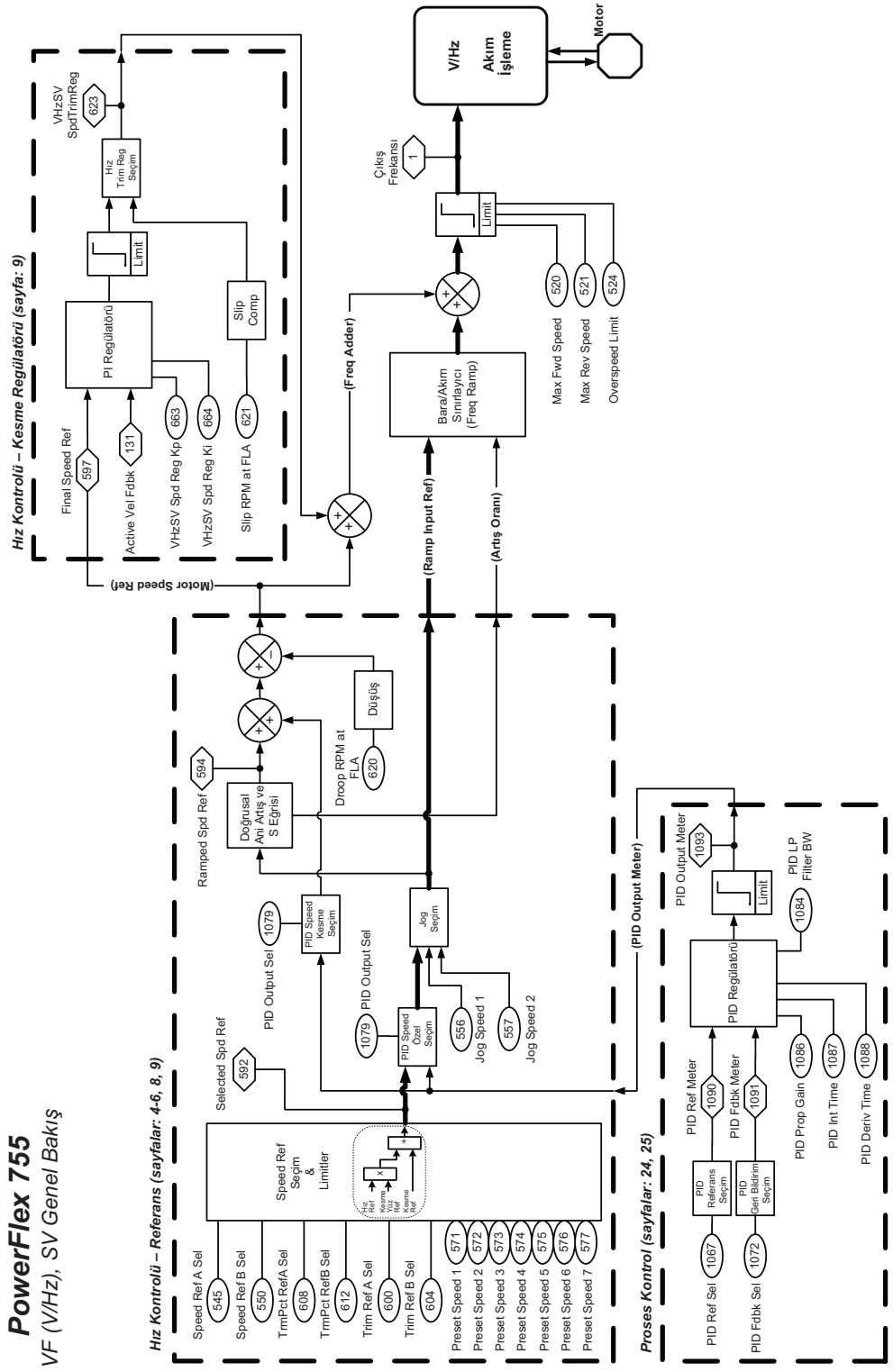
( ) = Belirlenen Parametre
[ ] = Sayfa ve Koordinat
örn. 3A2 = sayfa 3, Sütun A, Sıra 2
= Sabit değer

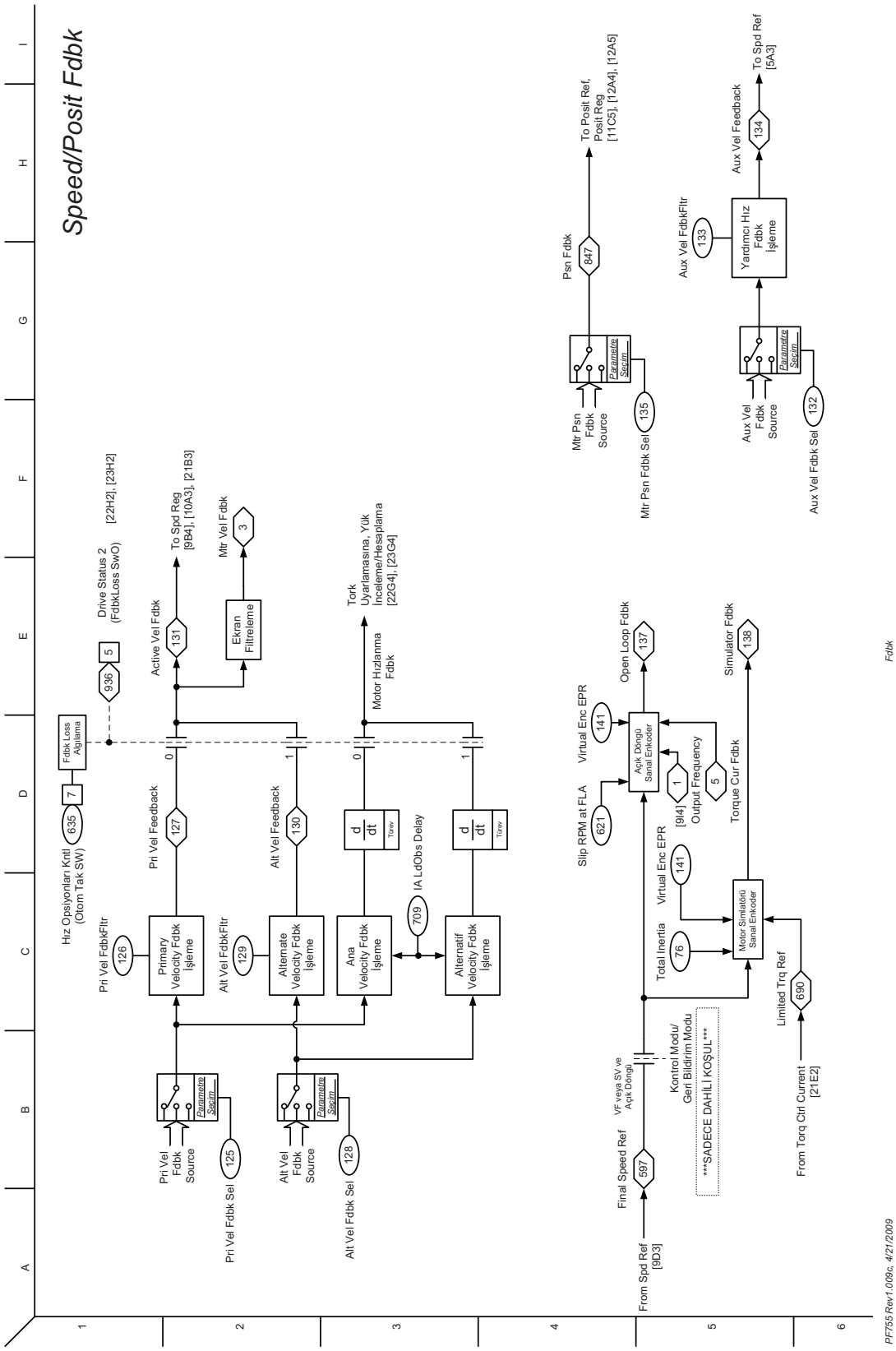
'd' = Ön ek Teşhis Madde Numarasına referans yapar
örn. d33 = Teşhis Maddesi 33

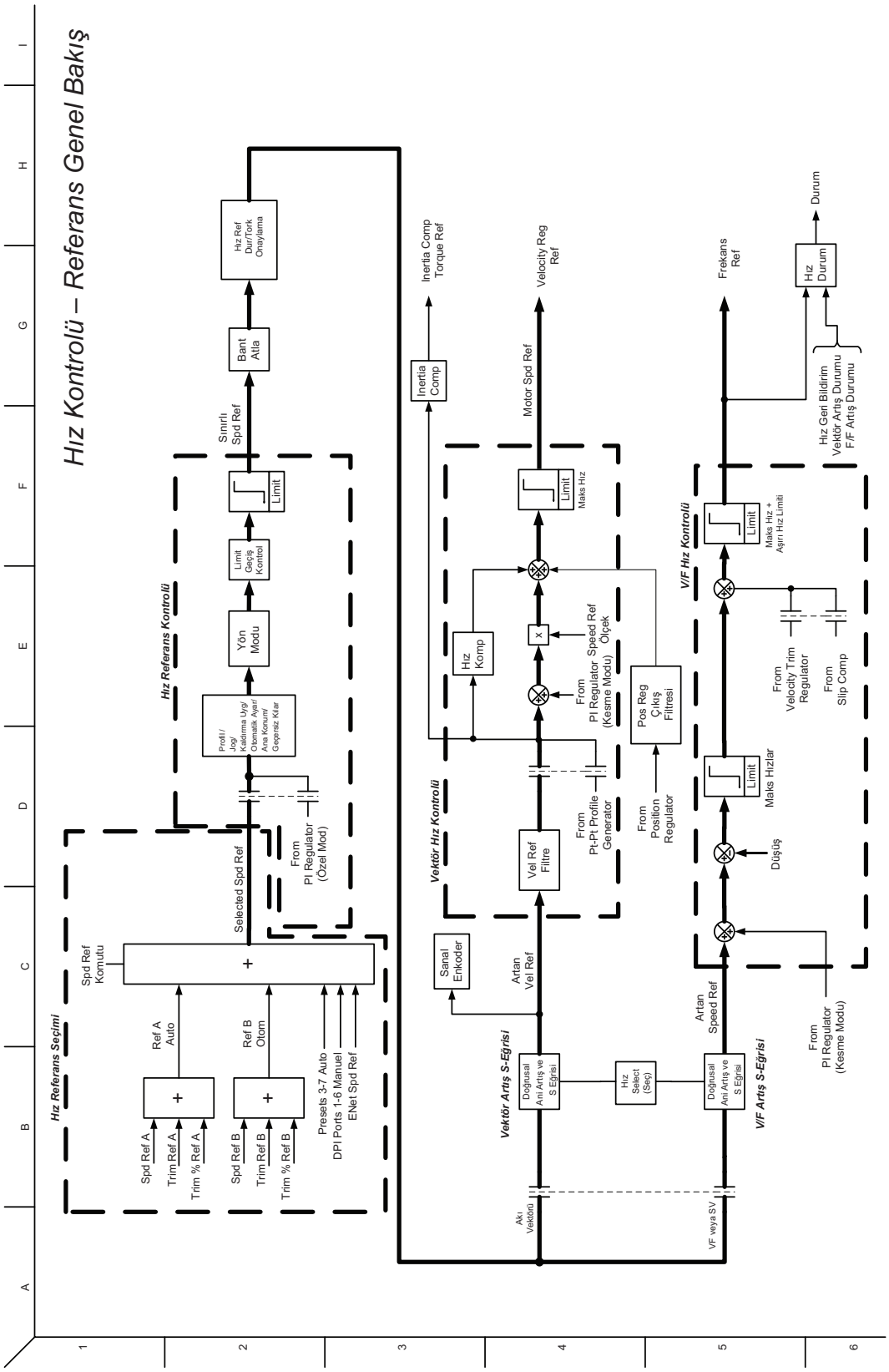
*** Notlar, *Önemli:***

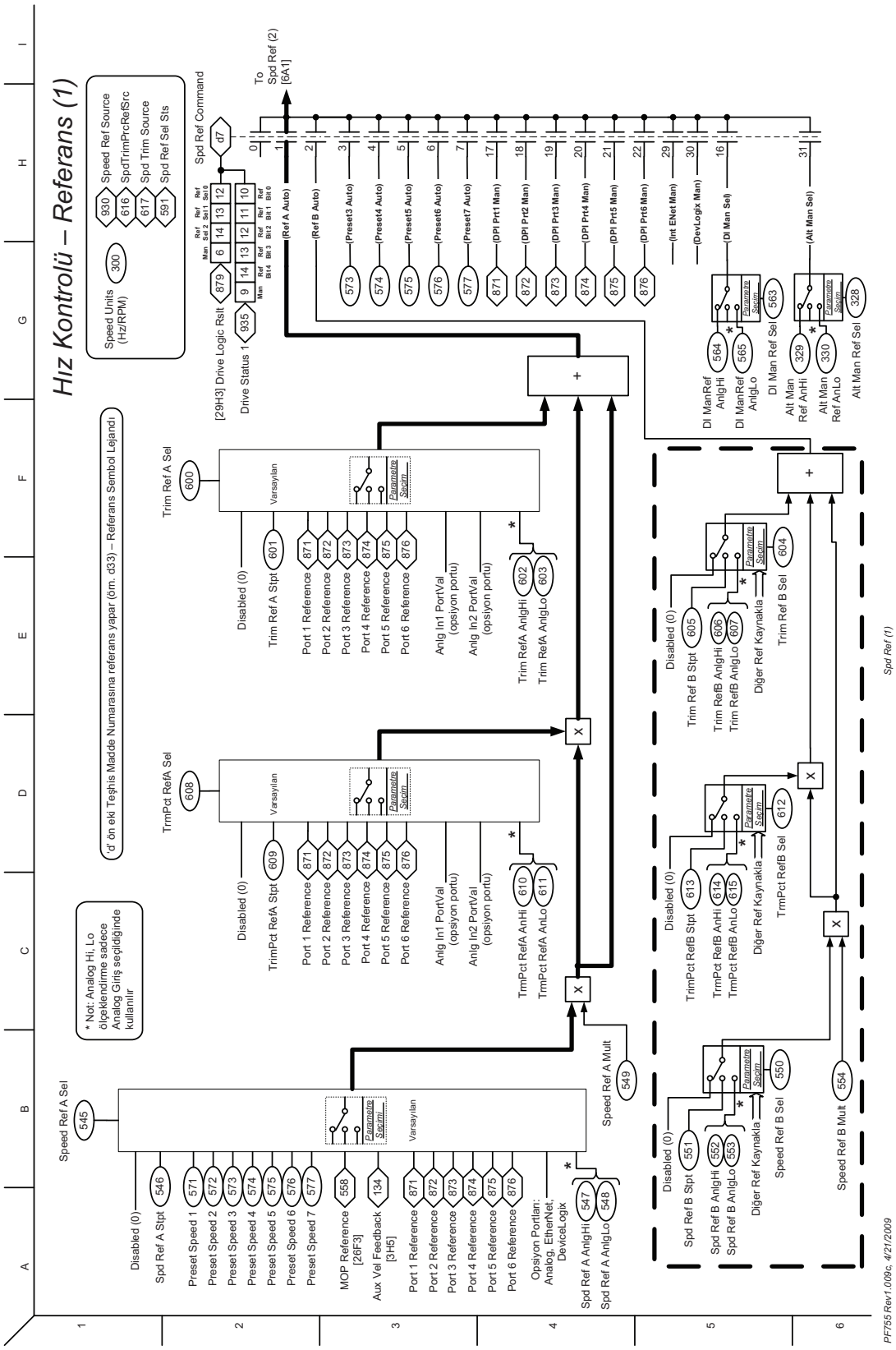
(1) Bu diyagramların sadece referans olması amaçlanmıştır ve tüm mantıksal kontrol sinyallerini detaylı bir şekilde göstermezler; gerçek işlev benzer diyagramlarla gösterilmiştir. Bu diyagramların doğruluğu garanti edilmez.

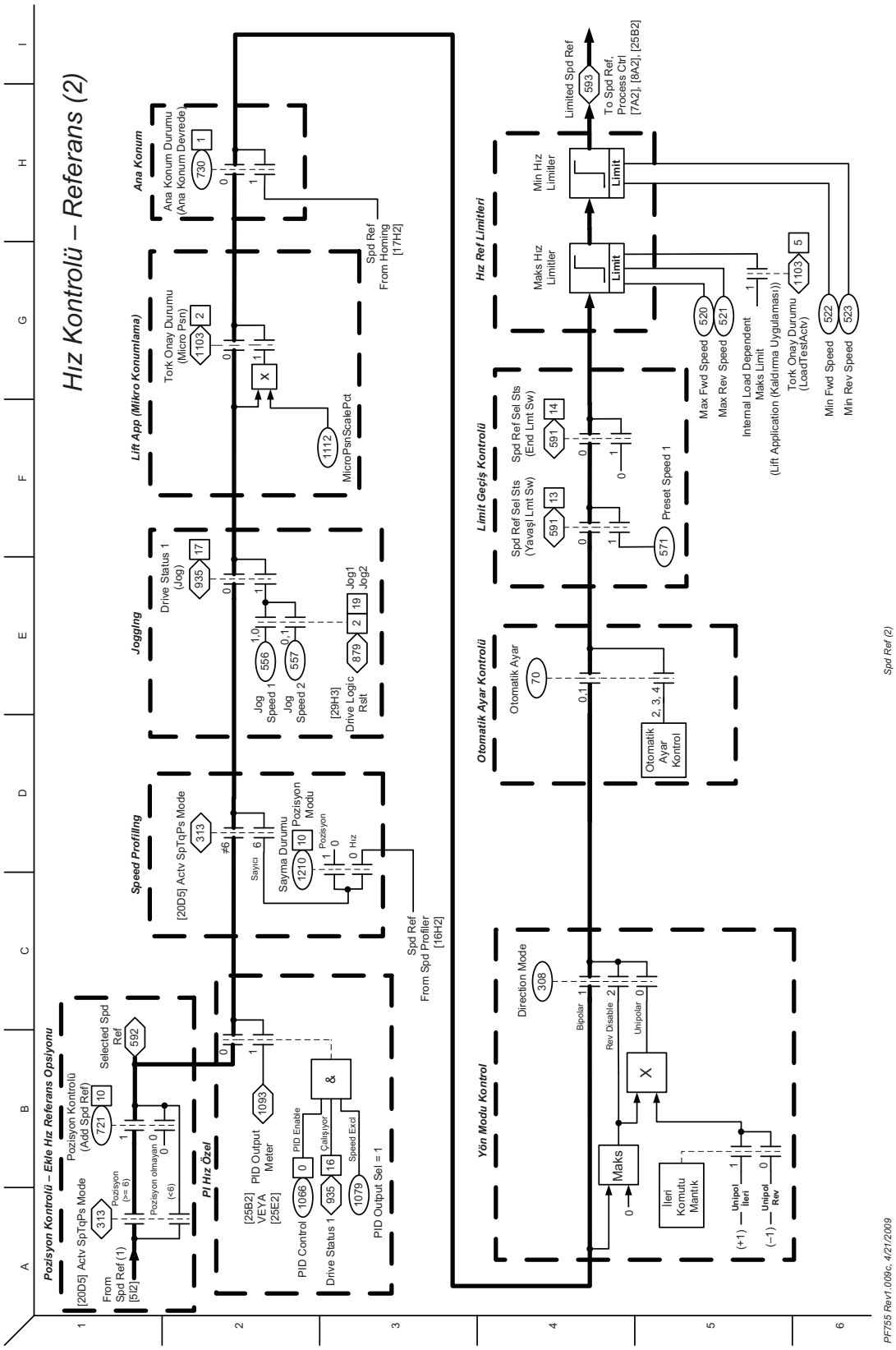

PowerFlex 755
Flux Vector Genel Bakış
Pozisyon Kontrolü (sayfalar: 11-17)
Hız Kontrolü – Referans (sayfalar: 4-7,9)
Hız Kontrolü – Regülatör (sayfa: 10)
Tork Kontrolü (sayfalar: 18-23)
Proses Kontrol (sayfalar: 24, 25)
FOC Sab Mkn & Vektör Kontrol
Akım İşleme
Motor
Dişli
Yükü
Genel Bakış – FV
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

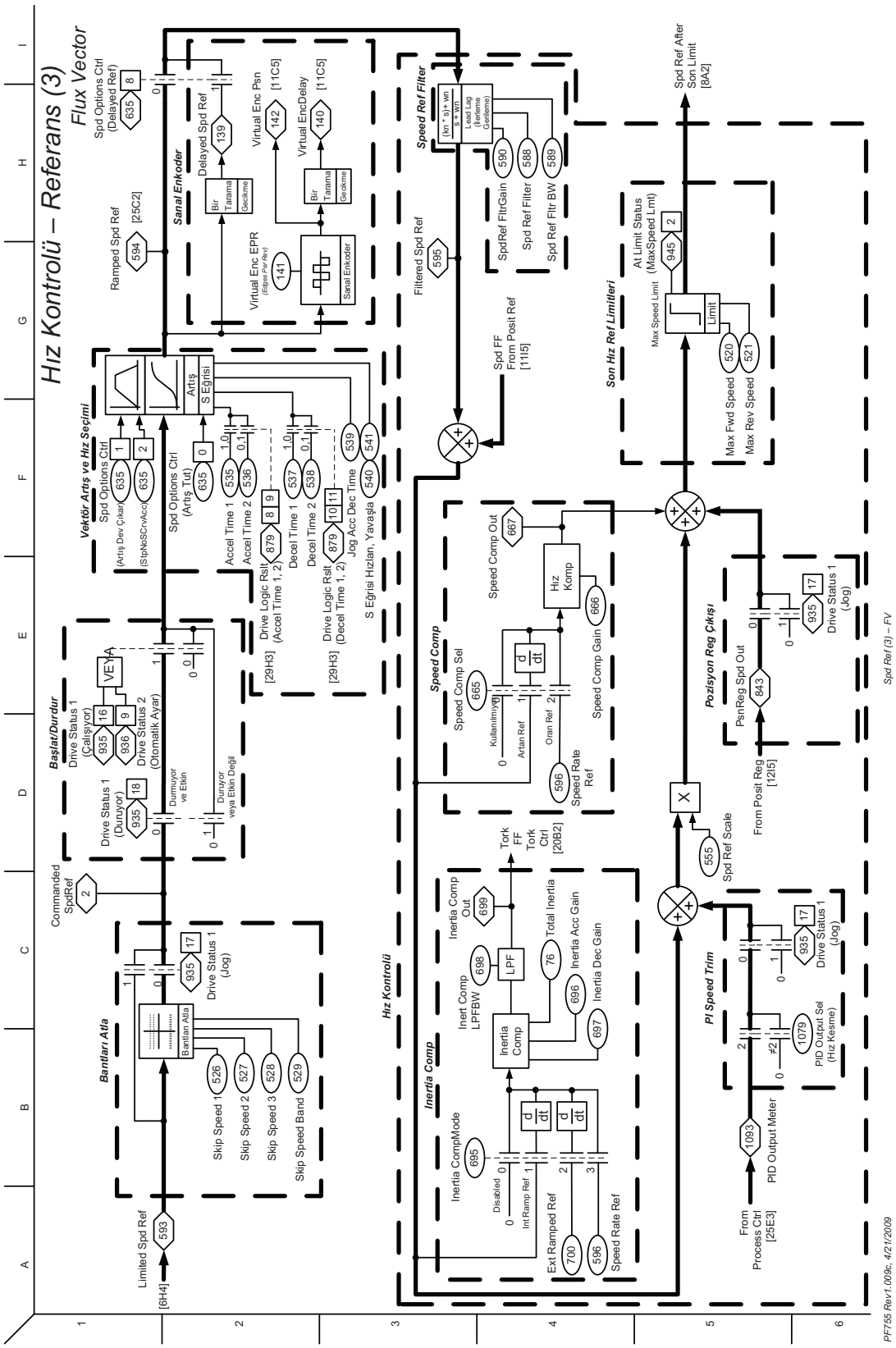

PowerFlex 755
VF (V/Hz), SV Genel Bakış
Hız Kontrolü – Referans (sayfalar: 4-6, 8, 9)
Speed Ref A Sel
545
Speed Ref B Sel
550
TrmPct RefA Sel
608
TrmPct RefB Sel
612
Trim Ref A Sel
600
Trim Ref B Sel
604
Preset Speed 1
571
Preset Speed 2
572
Preset Speed 3
573
Preset Speed 4
574
Preset Speed 5
575
Preset Speed 6
576
Preset Speed 7
577
Speed Ref Seçim & Limitler
Selected Spd Ref
592
PID Output Sel
1079
PID Speed Kesme Seçim
PID Output Sel
1079
PID Speed Devri Seçim
Jog Seçim
556
Jog Speed 1
557
Jog Speed 2
Ramped Spd Ref
594
Doğrusal Ani Artış ve S Eğrisi
Droop RPM at FLA
620
Düşüş
(Motor Speed Ref)
(Ramp Input Ref)
(Artış Oranı)
(Freq Adder)
Hız Kontrolü – Kesme Regülatörü (sayfa: 9)
Final Speed Ref
597
Active Vel Fdbk
131
VHzSV Spd Reg Kp
663
VHzSV Spd Reg Ki
664
Slip RPM at FLA
621
PI Regülatörü
Limit
Hız Trim Reg Seçim
VHzSV SpdTrimReg
623
Slip Comp
Bara/Akım Sınırlayıcı (Freq Ramp)
Max Fwd Speed
520
Max Rev Speed
521
Overspeed Limit
524
Limit
Çıkış Frekansı
1
V/Hz Akım İşleme
Motor
Proses Kontrol (sayfalar: 24, 25)
(PID Output Meter)
PID Ref Sel
1067
PID Referans Seçim
PID Ref Meter
1090
PID Fdbk Sel
1072
PID Geri Bildirim Seçim
PID Fdbk Meter
1091
PID Regülatörü
PID Prop Gain
1086
PID Int Time
1087
PID Deriv Time
1088
PID Output Meter
1093
Limit
PID LP Filter BW
1084
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Genel Bakış – VF(V/Hz), SV
2

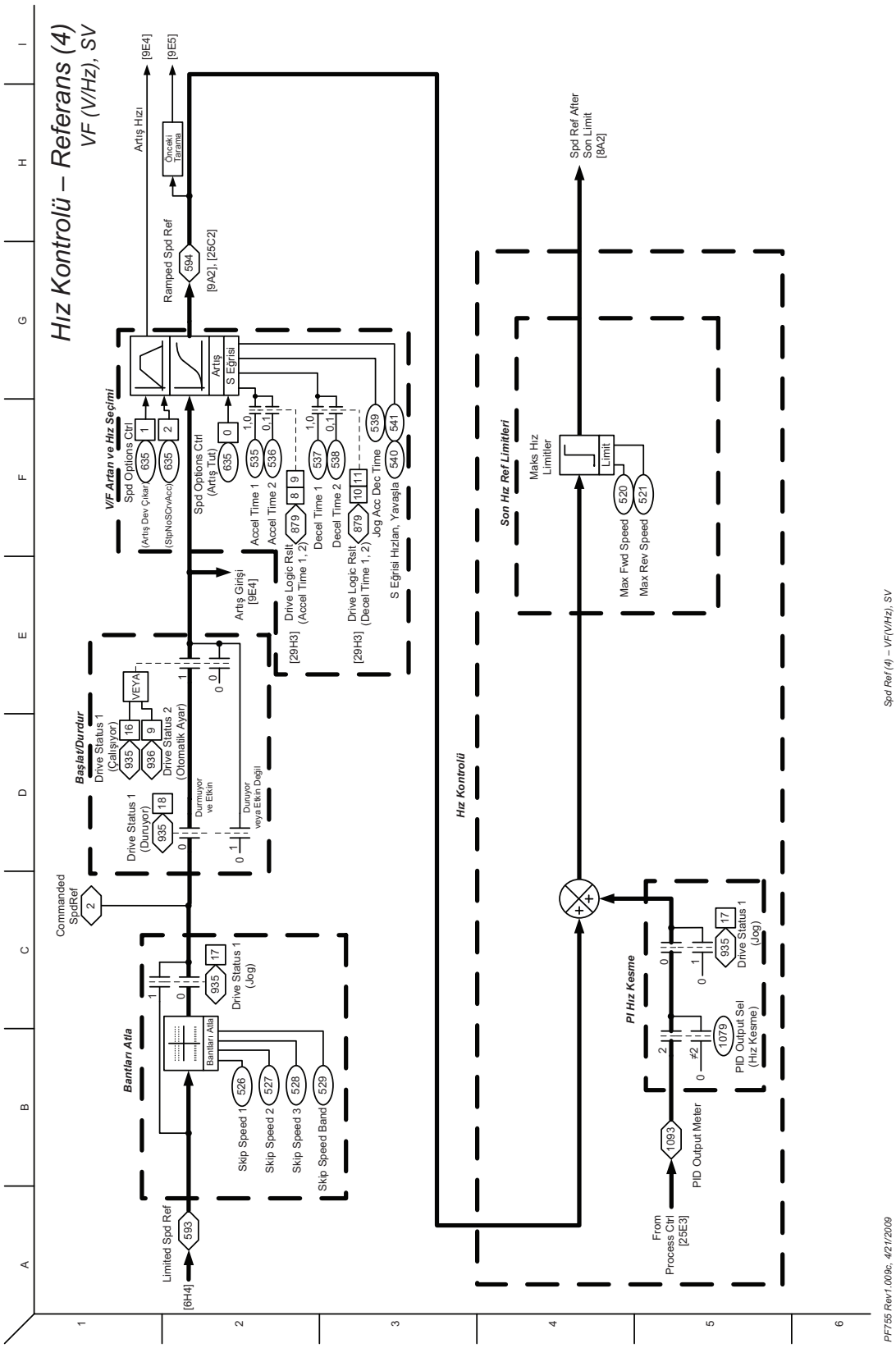

Speed/Posit Fdbk
Hız Opsiyonları Kntl (Otom Tak SW)
635
7
Fdbk Loss Algılama
936
5
Drive Status 2 (FdbkLoss SwO)
[22H2], [23H2]
Pri Vel FdbkFltr
126
Primary Velocity Fdbk İşleme
Pri Vel Feedback
127
Active Vel Fdbk
131
To Spd Reg
[9B4], [10A3], [21B3]
Pri Vel Fdbk Source
Pri Vel Fdbk Sel
125
Alt Vel FdbkFltr
129
Alternate Velocity Fdbk İşleme
Alt Vel Feedback
130
Ekran Filtreleme
Mtr Vel Fdbk
3
Alt Vel Fdbk Source
Alt Vel Fdbk Sel
128
Ana Velocity Fdbk İşleme
709
IA LdObs Delay
Motor Hızlanma Fdbk
Tork Uyarlamasına, Yük İnceleme/Hesaplama
[22G4], [23G4]
Alternatif Velocity Fdbk İşleme
Mtr Psn Fdbk Source
Mtr Psn Fdbk Sel
135
Psn Fdbk
847
To Posit Ref, Posit Reg
[11C5], [12A4], [12A5]
Aux Vel Fdbk Source
Aux Vel Fdbk Sel
132
Aux Vel FdbkFltr
133
Yardımcı Hız Fdbk İşleme
Aux Vel Feedback
134
To Spd Ref
[5A3]
From Spd Ref
[9D3]
Final Speed Ref
597
VF veya SV ve Açık Döngü
Kontrol Modu/ Geri Bildirim Modu
SADECE DAHİLİ KOŞUL
Slip RPM at FLA
621
Virtual Enc EPR
141
Açık Döngü Sanal Enkoder
Open Loop Fdbk
137
Output Frequency
[9I4]
1
5
Total Inertia
76
Motor Simlatörü Sanal Enkoder
Torque Cur Fdbk
Simulator Fdbk
138
From Torq Ctrl Current
[21E2]
Limited Trq Ref
690
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Fdbk
3

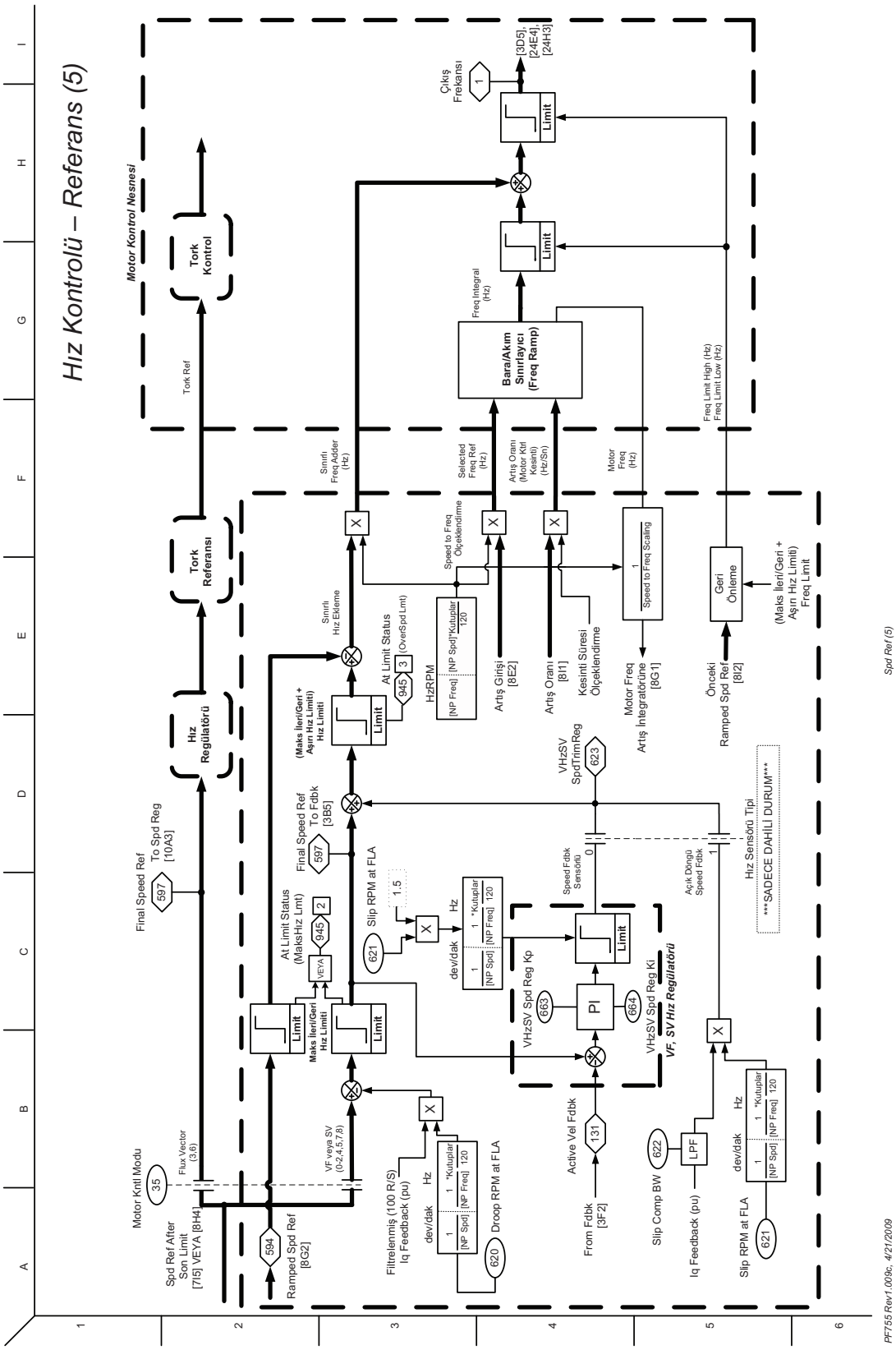

Hız Kontrolü – Referans Genel Bakış
Hız Referans Seçimi
Spd Ref A
Trim Ref A
Trim % Ref A
Ref A Auto
Spd Ref B
Trim Ref B
Trim % Ref B
Ref B Otom
Presets 3-7 Auto
DPI Ports 1-6 Manuel
ENet Spd Ref
Spd Ref Komutu
Selected Spd Ref
Hız Referans Kontrolü
From PI Regulator (Özel Mod)
Profil / Jog/ Kalkırma Uyg/ Otomatik Ayarı/ Ana Konum/ Geçersiz Kılar
Yön Modu
Limit Geçiş Kontrol
Limit
Sınırlı Spd Ref
Bant Atla
Hız Ref Dur/Tork Onaylama
Inertia Comp Torque Ref
Inertia Comp
Motor Spd Ref
Velocity Reg Ref
Vektör Hız Kontrolü
Hız Komp
Limit
Maks Hız
From PI Regulator (Kesme Modu)
Speed Ref Ölçek
Pos Reg Çıkış Filtresi
From Position Regulator
From Pt-Pt Profile Generator
Vel Ref Filtre
Sanal Enkoder
Artan Vel Ref
Vektör Artış S-Eğrisi
Doğrusal/ Ani Artış ve S Eğrisi
Hız Select (Seç)
Akı Vektörü
Frekans Ref
Hız Durum
Durum
Hız Geri Bildirim
Vektör Artış Durumu
F/F Artış Durumu
V/F Hız Kontrolü
Limit
Maks Hız + Aşırı Hız Limiti
From Velocity Trim Regulator
From Slip Comp
Maks Hızlar
Düşüş
Artan Speed Ref
V/F Artış S-Eğrisi
From PI Regulator (Kesme Modu)
VF veya SV
Hız Ref Genel Bakış
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

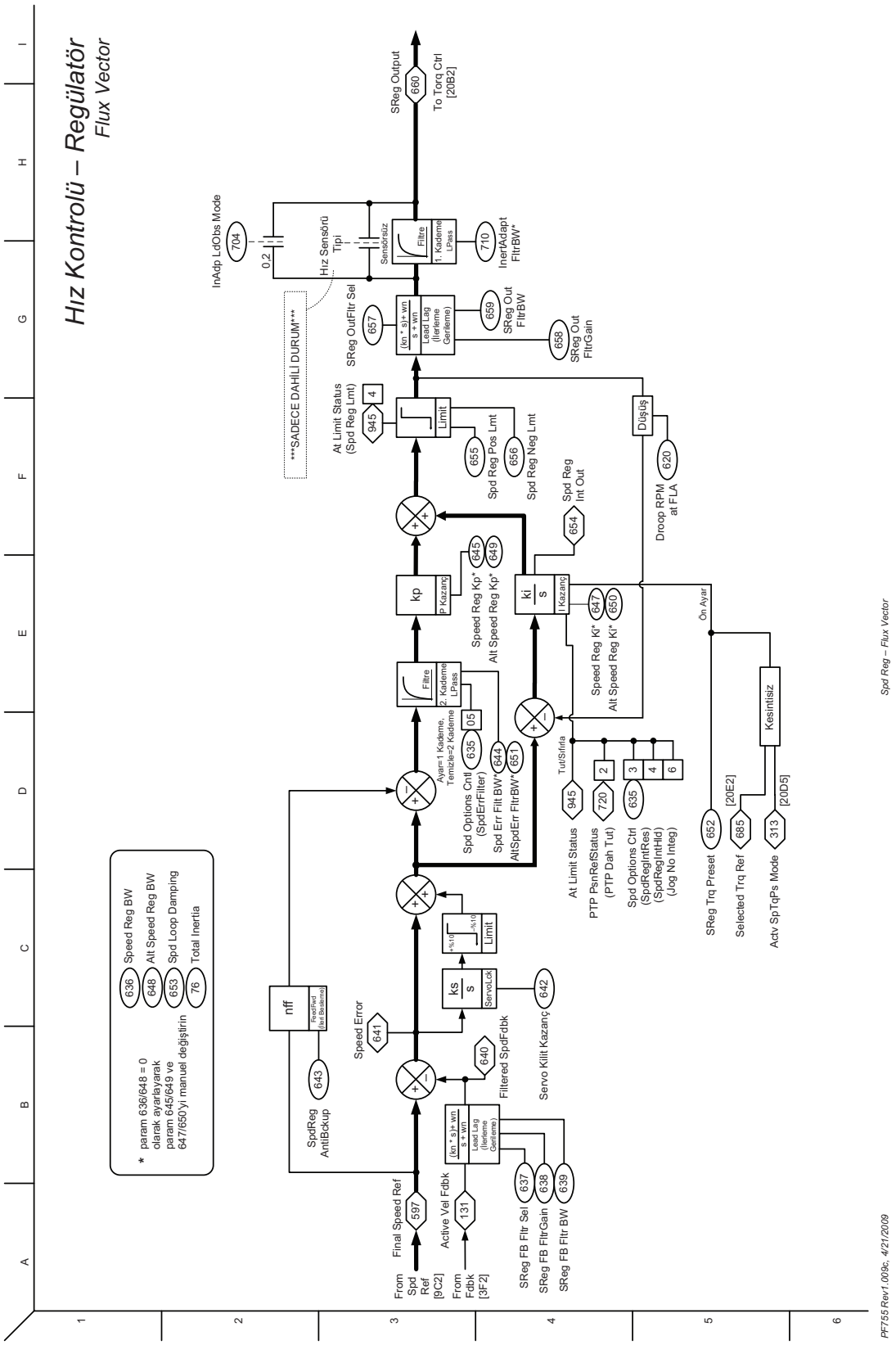

Hız Kontrolü – Referans (1)
Speed Units (Hz/RPM)
300
930 Speed Ref Source
616 SpdTrimPrcRefSrc
617 Spd Trim Source
591 Spd Ref Sel Sts
Spd Ref Command
d7
To Spd Ref (2) [6A1]
[29H3] Drive Logic Rslt
879
Drive Status 1
935
(Ref A Auto)
(Ref B Auto)
(Preset3 Auto)
(Preset4 Auto)
(Preset5 Auto)
(Preset6 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 AnhHi
329
Alt Man Ref AnLo
330
Alt Man Ref Sel
328
Trim Ref A Sel
600
Varsayılan
Disabled (0)
Trim Ref A Stpt
601
Port 1 Reference
Port 2 Reference
Port 3 Reference
Port 4 Reference
Port 5 Reference
Port 6 Reference
Anlg In1 PortVal (opsiyon portu)
Anlg In2 PortVal (opsiyon portu)
Trim RefA AnlgHi
602
Trim RefA AnlgLo
603
TrmPct RefA Sel
608
TrimPct RefA Stpt
609
TrmPct RefA AnHi
610
TrmPct RefA AnLo
611
Trim Ref B Stpt
605
Trim RefB AnlgHi
606
Trim RefB AnlgLo
607
Diğer Ref Kaynakla
Trim Ref B Sel
604
TrimPct RefB Stpt
613
TrmPct RefB AnHi
614
TrmPct RefB AnLo
615
TrmPct RefB Sel
612
Speed Ref A Sel
545
Spd Ref A Stpt
546
Preset Speed 1
Preset Speed 2
Preset Speed 3
Preset Speed 4
Preset Speed 5
Preset Speed 6
Preset Speed 7
MOP Reference [26F3]
558
Aux Vel Feedback [3H5]
134
Opsiyon Portları: Analog, EtherNet, DeviceLogix
Spd Ref A AnlgHi
547
Spd Ref A AnlgLo
548
Speed Ref A Mult
549
Spd Ref B Stpt
551
Spd Ref B AnlgHi
552
Spd Ref B AnlgLo
553
Speed Ref B Sel
550
Speed Ref B Mult
554
* Not: Analog Hi, Lo ölçeklendirme sadece Analog Giriş seçildiğinde kullanılır
'd' ön eki Teşhis Madde Numarasına referans yapar (örn. d33) – Referans Sembol Lejandı
Spd Ref (1)
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

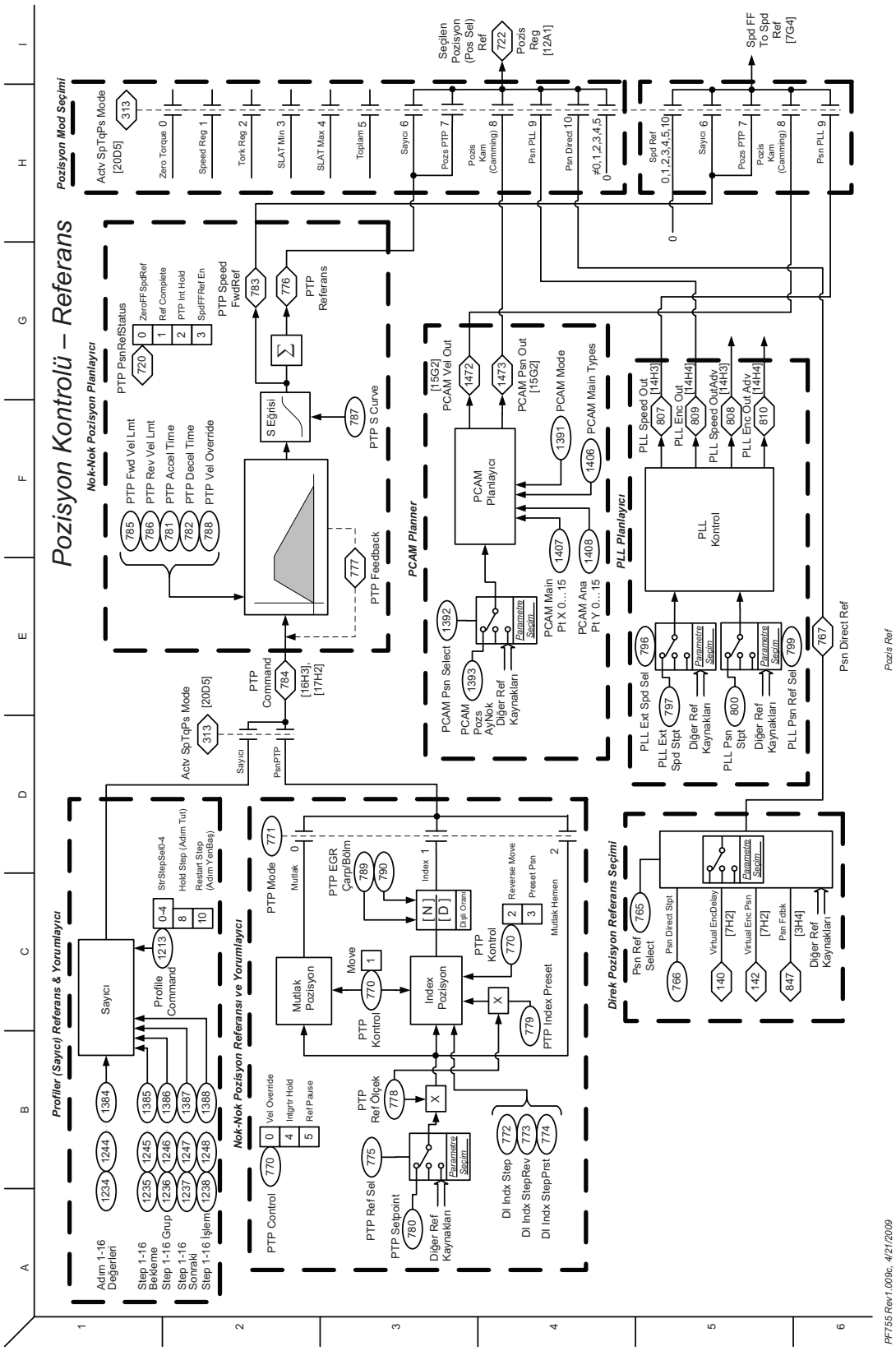

Hız Kontrolü – Referans (2)
Pozisyon Kontrolü – Ekle Hız Referans Opsiyonu
[20D5] Actv SpTqPs Mode
313
From Spd Ref (1) [5I2]
Pozisyon Kontrolü (Add Spd Ref)
721
10
Selected Spd Ref
592
Pozisyon (>= 6)
Pozisyon olmayan (<6)
PI Hız Özel
[25B2] VEYA [25E2]
PID Output Meter
1093
PID Enable
PID Control
1066
0
Çalışıyor
Drive Status 1
935
16
Speed Excl
PID Output Sel = 1
1079
Speed Profiling
[20D5] Actv SpTqPs Mode
313
Sayıcı
Sayma Durumu
1210
Pozisyon Modu
10
Pozisyon
Hız
Spd Ref From Spd Profiler [16H2]
Jogging
Drive Status 1 (Jog)
935
17
Jog Speed 1
556
Jog Speed 2
557
[29H3] Drive Logic Rslt
879
Jog1
Jog2
19
Lift App (Mikro Konumlama)
Tork Onay Durumu (Micro Psn)
1103
2
MicroPsnScalePct
1112
Ana Konum
Ana Konum Durumu (Ana Konum Devrede)
730
1
Spd Ref From Homing [17H2]
Yön Modu Kontrol
Direction Mode
308
Bipolar
Rev Disable
Unipolar
Maks
İleri Komutu Mantık
Unipol İleri
Unipol Rev
Otomatik Ayar Kontrolü
Otomatik Ayar
70
Otomatik Ayar Kontrol
Limit Geçiş Kontrolü
Spd Ref Sel Sts (Yavaşl Lmt Sw)
591
13
Spd Ref Sel Sts (End Lmt Sw)
591
14
Preset Speed 1
571
Hız Ref Limitleri
Maks Hız Limiter
Min Hız Limiter
Limit
Max Fwd Speed
520
Max Rev Speed
521
Internal Load Dependent Maks Limit (Lift Application (Kaldırma Uygulaması))
Tork Onay Durumu (LoadTestActv)
1103
5
Min Fwd Speed
522
Min Rev Speed
523
Limited Spd Ref
593
To Spd Ref, Process Ctrl [7A2], [8A2], [25B2]
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Spd Ref (2)
6

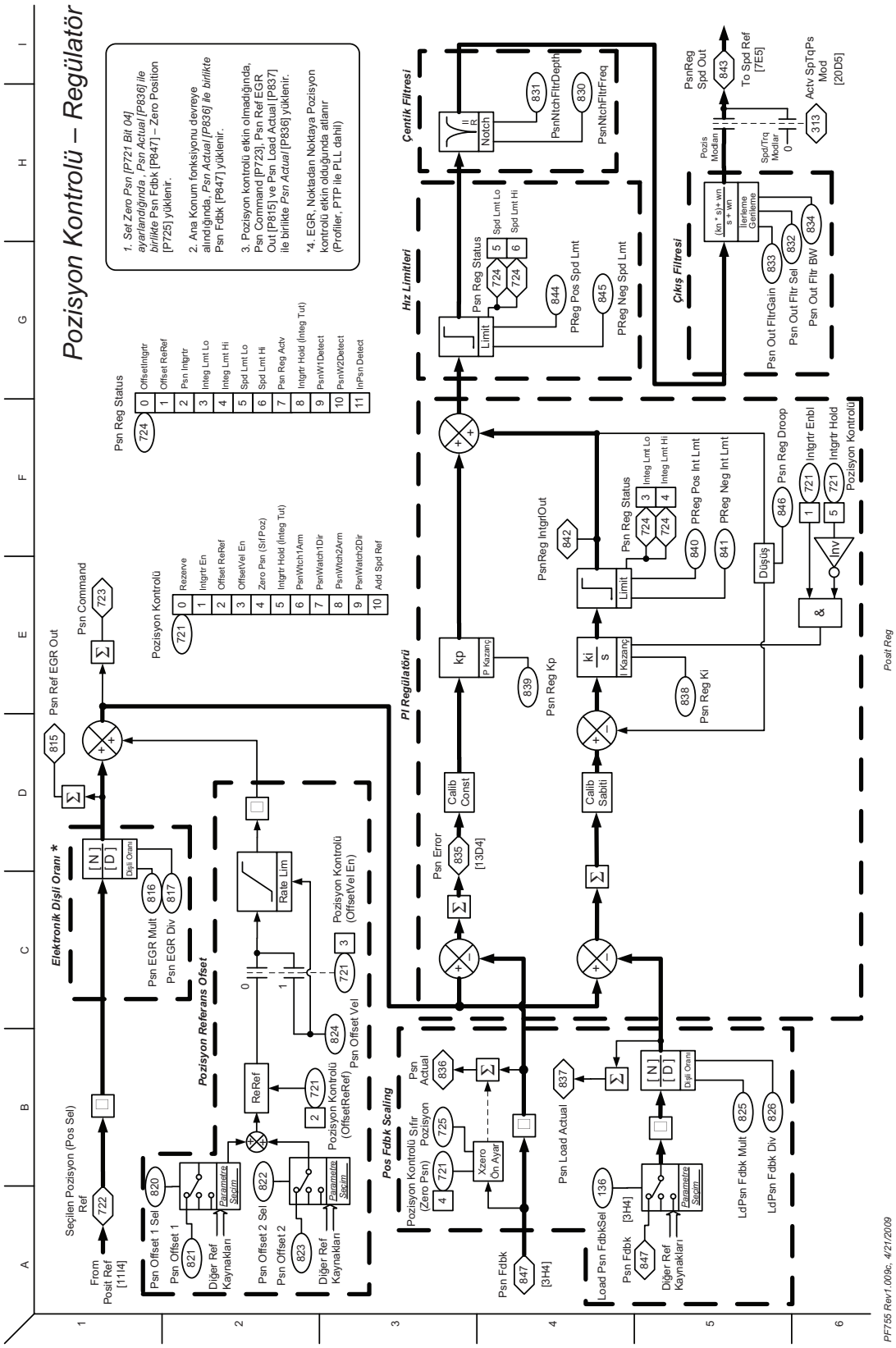

Hız Kontrolü – Referans (3)
Flux Vector
Spd Options Ctrl (Delayed Ref)
Ramped Spd Ref [25C2]
Sanal Enkoder
Delayed Spd Ref
Virtual Enc Psn [11C5]
Virtual EncDelay [11C5]
Virtual Enc EPR (Enter Per Rev)
Speed Ref Filter
Filtered Spd Ref
SpdRef FltrGain
Spd Ref Filter
Spd Ref Fltr BW
Spd Ref After Son Limit [8A2]
Son Hız Ref Limitleri
At Limit Status (MaxSpeed Lmt)
Max Speed Limit
Max Fwd Speed
Max Rev Speed
Spd FF From Posit Ref [1115]
Vektör Artış ve Hız Seçimi
Spd Options Ctrl (Artış Dev Çıkarı)
Spd Options Ctrl (Artış Tuğ)
Accel Time 1
Accel Time 2
Decel Time 1
Decel Time 2
Jog Acc Dec Time
S Eğrisi Hızlan, Yavaşla
Drive Logic Rslt (Accel Time 1, 2)
Drive Logic Rslt (Decel Time 1, 2)
Speed Comp
Speed Comp Out
Speed Comp Sel
Speed Comp Gain
Speed Rate Ref
Pozisyon Reg Çıkışı
PsnReg Spd Out
From Posit Reg [12I5]
Spd Ref Scale
Başlat/Durdur
Drive Status 1 (Çalışıyor)
Drive Status 2 (Otomatik Ayar)
Drive Status 1 (Duruyor)
Commanded SpdRef
Bantları Atla
Skip Speed 1
Skip Speed 2
Skip Speed 3
Skip Speed Band
Limited Spd Ref
Hız Kontrolü
Inertia Comp
Inertia Comp Out
Inert Comp LPFBW
Total Inertia
Inertia Acc Gain
Inertia Dec Gain
Tork FF Tork Ctrl [20B2]
Inertia CompMode
Ext Ramped Ref
PI Speed Trim
PID Output Sel (Hız Kesme)
PID Output Meter
From Process Ctrl [25E3]
Spd Ref (3) – FV
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

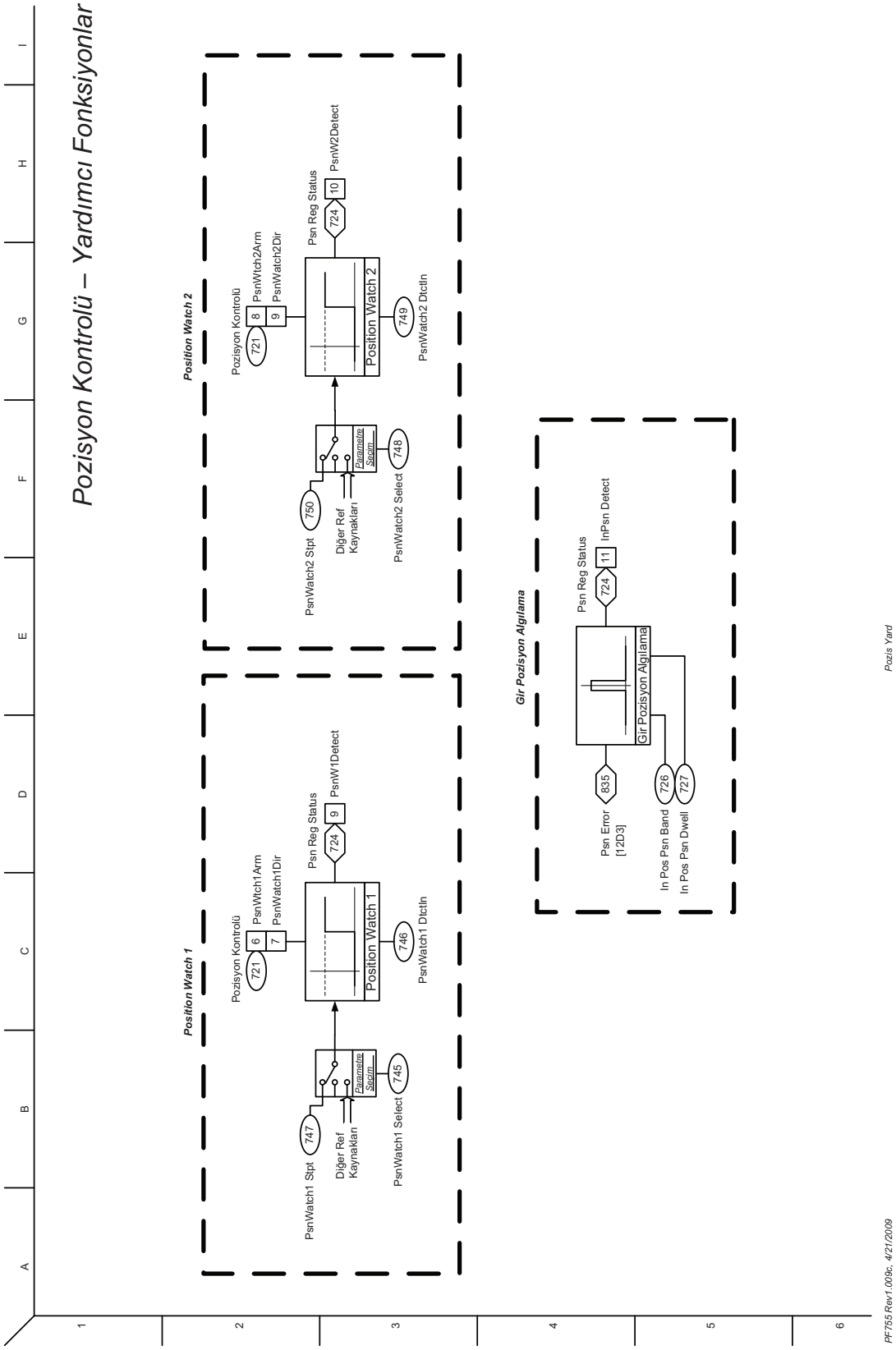

Hız Kontrolü – Referans (4)
VF (V/Hz), SV
Artış Hızı
[9E4]
[9E5]
Önceki Tarama
Ramped Spd Ref
594
[9A2], [25C2]
V/F Artan ve Hız Seçimi
Spd Options Ctrl
(Artış Dev Çıkar)
(StpNoSCrvAccel)
Spd Options Ctrl
(Artış Tut)
Artış
S Eğrisi
Accel Time 1
Accel Time 2
Decel Time 1
Decel Time 2
Drive Logic Rslt
(Accel Time 1, 2)
Drive Logic Rslt
(Decel Time 1, 2)
Jog Acc Dec Time
S Eğrisi Hızlan. Yavaşla
Artış Girişi
[9E4]
Başlat/Durdur
Drive Status 1
(Çalışıyor)
Drive Status 2
(Otomatik Ayar)
VEYA
Drive Status 1
(Duruyor)
Durmuyor
ve Etkin
Duruyor
veya Etkin Değil
Commanded
SpdRef
Bantları Atla
Drive Status 1
(Jog)
Skip Speed 1
Skip Speed 2
Skip Speed 3
Skip Speed Band
Limited Spd Ref
593
[6H4]
Hız Kontrolü
Son Hız Ref Limitleri
Maks Hız
Limiter
Limit
Max Fwd Speed
Max Rev Speed
Spd Ref After
Son Limit
[8A2]
PI Hız Kesme
PID Output Sel
(Hız Kesme)
PID Output Meter
From
Process Ctrl
[25E3]
Spd Ref (4) – VF(V/Hz), SV
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

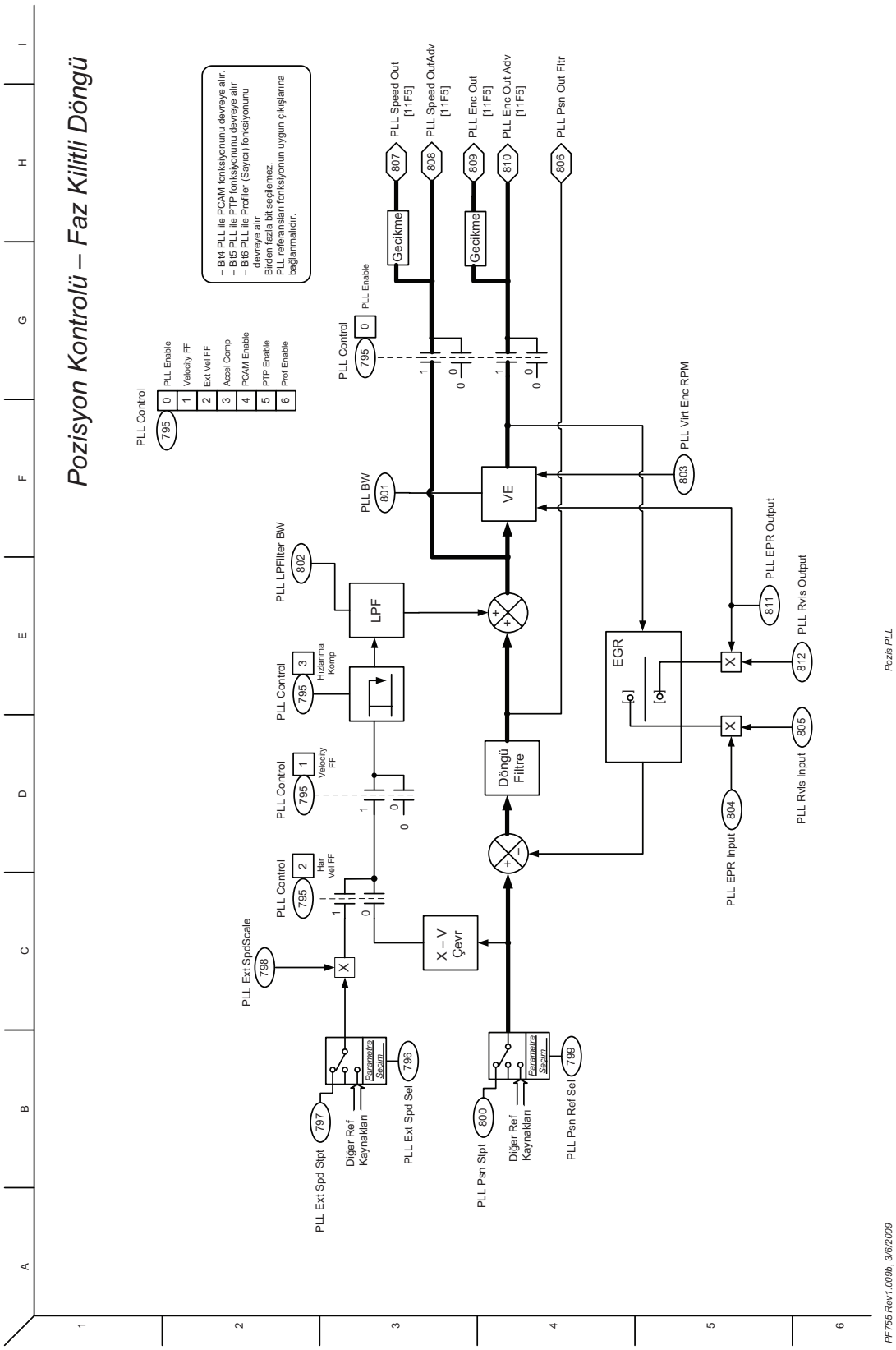

Hız Kontrolü – Referans (5)
Motor Kontrol Nesnesi
Tork Kontrol
Tork Ref
Tork Referansı
Hız Regülatörü
Final Speed Ref
To Spd Reg
[10A3]
597
Motor Kntl Modu
35
Flux Vector
(3,6)
Spd Ref After
Son Limit
[7I5] VEYA [8H4]
594
Ramped Spd Ref
[8G2]
VF veya SV
(0-2,4,5,7,8)
Limit
Maks İleri/Geri
Hız Limiti
At Limit Status
(MaksHız Lmt)
945
2
VEYA
Final Speed Ref
To Fdbk
[3B5]
(Maks İleri/Geri +
Aşırı Hız Limiti)
Hız Limiti
Sınırlı
Hız Ekleme
At Limit Status
(OverSpd Lmt)
3
Slip RPM at FLA
621
1.5
Filtrelenmiş (100 R/S)
Iq Feedback (pu)
dev/dak
Hz
1 *Kutuplar
[NP Spd] [NP Freq] 120
Droop RPM at FLA
620
Sınırlı
Freq Adder
(Hz)
Speed to Freq
Ölçeklendirme
HzRPM
[NP Freq] [NP Spd]*Kutuplar 120
Selected
Freq Ref
(Hz)
Artış Girişi
[8E2]
Artış Oranı
(Motor Ktrl
Kesinti)
(Hz/Sn)
Artış Oranı
[8I1]
Kesinti Süresi
Ölçeklendirme
Motor
Freq
(Hz)
Motor Freq
Artış İntegratörüne
[8G1]
Speed to Freq Scaling
Freq Integral
(Hz)
Bara/Akım
Sınırlayıcı
(Freq Ramp)
Freq Limit High (Hz)
Freq Limit Low (Hz)
Çıkış
Frekansı
[3D5],
[24E4],
[24H3]
Geri
Önleme
(Maks İleri/Geri +
Aşırı Hız Limiti)
Freq Limit
Önceki
Ramped Spd Ref
[8I2]
VHzSV
SpdTrimReg
623
Speed Fdbk
Sensörü
Açık Döngü
Speed Fdbk
Hız Sensörü Tipi
SADECE DAHİLİ DURUM
VHzSV Spd Reg Kp
663
PI
664
VHzSV Spd Reg Ki
VF, SV Hız Regülatörü
Active Vel Fdbk
131
From Fdbk
[3F2]
622
Slip Comp BW
LPF
Iq Feedback (pu)
Slip RPM at FLA
621
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Spd Ref (5)
9

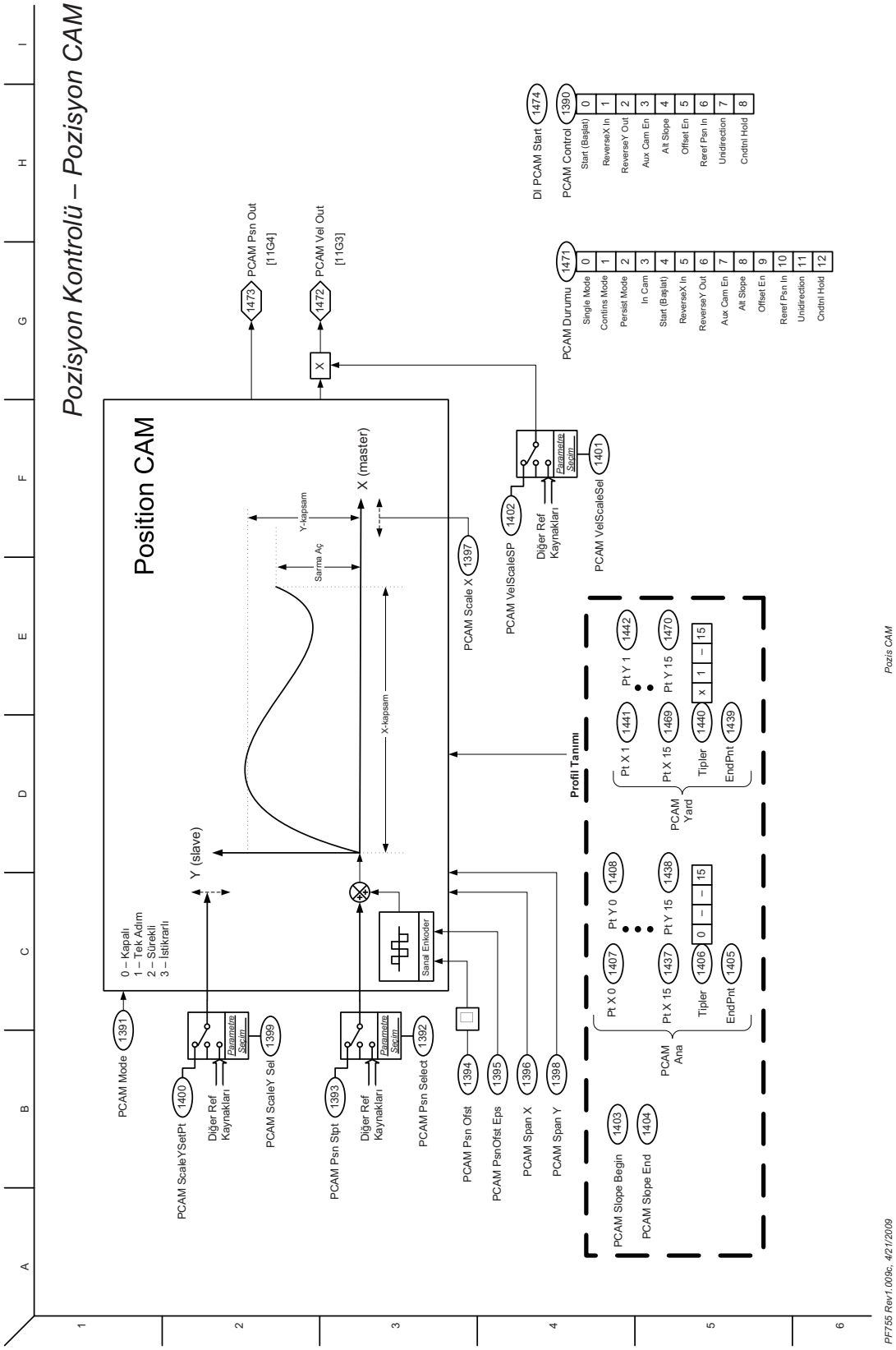

Hız Kontrolü – Regülatör
Flux Vector
* param 636/648 = 0 olarak ayarlayarak param 645/649 ve 647/650'yi manuel değiştirin
636 Speed Reg BW
648 Alt Speed Reg BW
653 Spd Loop Damping
76 Total Inertia
SADECE DAHİLİ DURUM
InAdp LdObs Mode
704
0.2
Hız Sensörü Tipi
Sensörsüz
Filtre
1. Kademe LPass
710
InertAdapt FltrBW*
SReg OutFltr Sel
657
Lead Lag (İlerleme Gerilleme)
659
SReg Out FltrBW
658
SReg Out FltrGain
SReg Output
660
To Torq Ctrl [20B2]
At Limit Status (Spd Reg Lmt)
945
4
Limit
655
Spd Reg Pos Lmt
656
Spd Reg Neg Lmt
Spd Reg Int Out
654
Düşüş
620
Droop RPM at FLA
kp
P Kazanç
645
Speed Reg Kp*
649
Alt Speed Reg Kp*
ki
s
I Kazanç
647
Speed Reg Ki*
650
Alt Speed Reg Ki*
Ön Ayar
Filtre
2. Kademe LPass
Ayarı=1 Kademe, Temizle=2 Kademe
05
635
Spd Options Cntl (SpdErrFilter)
644
Spd Err Filt BW*
651
AltSpdErr FltrBW*
Tut/Sıfırla
945
At Limit Status
720
2
PTP PsnRefStatus (PTP Dah Tut)
635
3
4
6
Spd Options Ctrl (SpdRegIntRes) (SpdRegIntHld) (Jog No Integ)
652
SReg Trq Preset
[20E2]
685
Selected Trq Ref
Kesintisiz
313
[20D5]
Actv SpTqPs Mode
Limit
ks
s
ServoLck
642
Servo Kilit Kazanç
640
Filtered SpdFdbk
Speed Error
641
nff
FeedFwd (Ileri Besleme)
643
SpdReg AntiBckup
Lead Lag (İlerleme Gerilleme)
637
SReg FB Fltr Sel
638
SReg FB FltrGain
639
SReg FB Fltr BW
Final Speed Ref
597
From Spd Ref [9C2]
Active Vel Fdbk
131
From Fdbk [3F2]
Spd Reg – Flux Vector
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

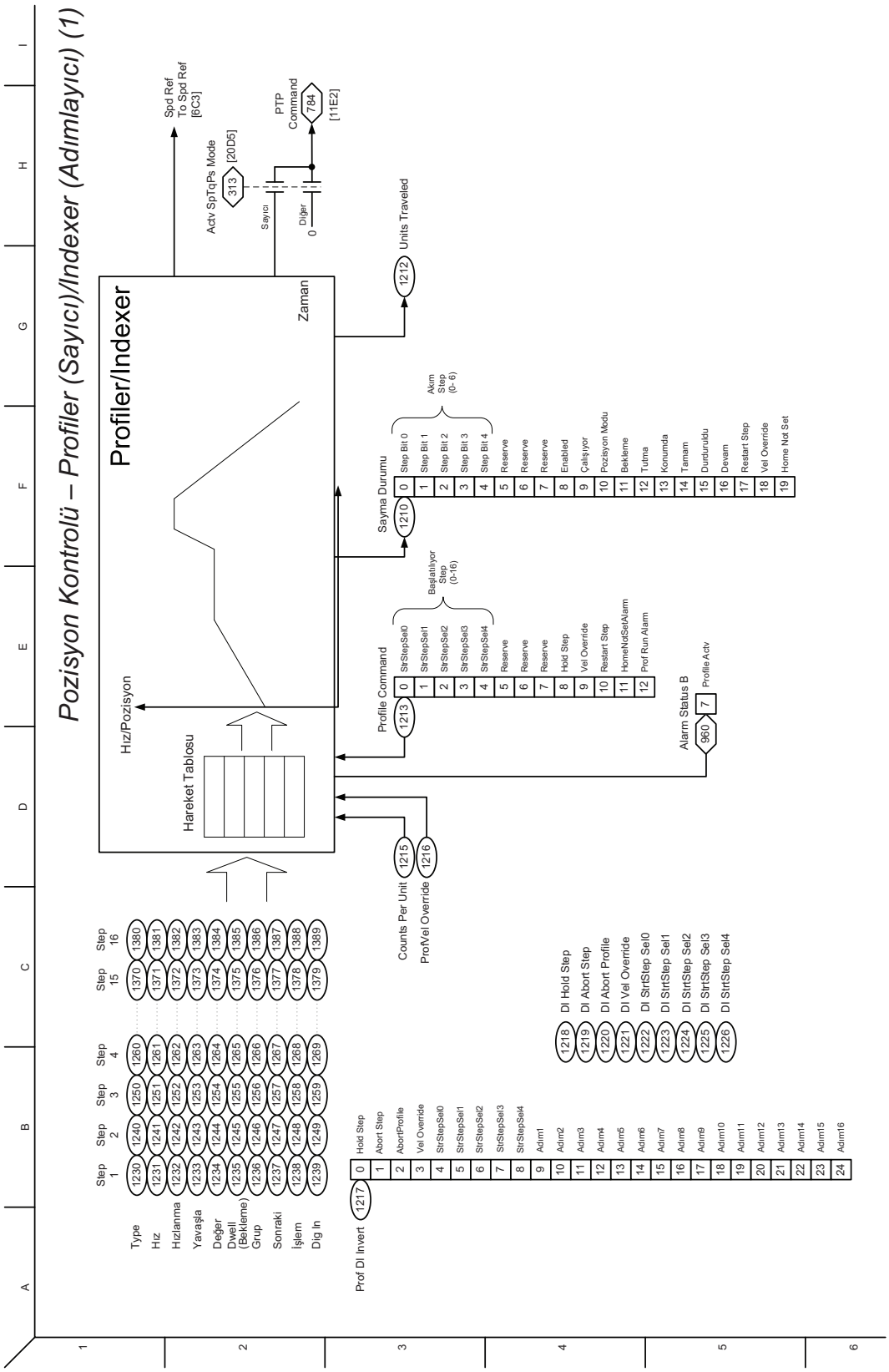

Pozisyon Kontrolü – Referans
Pozisyon Mod Seçimi
Actv SpTqPs Mode [20D5]
313
Zero Torque 0
Speed Reg 1
Tork Reg 2
SLAT Min 3
SLAT Max 4
Toplam 5
Sayıcı 6
Pozs PTP 7
Pozis Kam (Camming) 8
Psn PLL 9
Psn Direct 10
#0,1,2,3,4,5
Seçilen Pozisyon (Pos Sel) Ref
722
Pozis Reg [12A1]
Spd Ref 0,1,2,3,4,5,10
Spd FF To Spd Ref [7G4]
Nok-Nok Pozisyon Planlayıcı
PTP PsnRefStatus
720
ZeroFFSpdRef
Ref Complete
PTP Int Hold
SpdFFRef En
PTP Speed FwdRef
783
776
PTP Referans
PTP Fwd Vel Lmt
PTP Rev Vel Lmt
PTP Accel Time
PTP Decel Time
PTP Vel Override
785
786
781
782
788
S Eğrisi
787
PTP S Curve
777
PTP Feedback
PTP Command
784
[16H3], [17H2]
Actv SpTqPs Mode [20D5]
313
Sayıcı
PsnPTP
PCAM Planner
[15G2] PCAM Vel Out
1472
1473
PCAM Psn Out [15G2]
PCAM Mode
1391
PCAM Main Types
1406
PCAM Planlayıcı
1407
1408
PCAM Main Pt X 0...15
PCAM Ana Pt Y 0...15
1392
PCAM Psn Select
1393
PCAM Pozs AyNok
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçim
PLL Planlayıcı
PLL Speed Out [14H3]
807
PLL Enc Out [14H4]
809
PLL Speed OutAdv [14H3]
808
PLL Enc Out Adv [14H4]
810
PLL Kontrol
796
PLL Ext Spd Sel
797
PLL Ext Spd Stpt
Diğer Ref Kaynakları
800
PLL Psn Stpt
Diğer Ref Kaynakları
799
PLL Psn Ref Sel
767
Psn Direct Ref
Profiler (Sayıcı) Referans & Yorumlayıcı
Sayıcı
StrStepSel0-4
Hold Step (Adım Tut)
Restart Step (Adım YenBaş)
0-4
8
10
1213
Profile Command
1384
1385
1386
1387
1388
1234
1244
1235
1245
1236
1246
1237
1247
1238
1248
Adım 1-16 Değerleri
Step 1-16 Bekleme
Step 1-16 Grup
Step 1-16 Sonraki
Step 1-16 İşlem
Nok-Nok Pozisyon Referansı ve Yorumlayıcı
PTP Mode
771
Mutlak
PTP EGR Çarp/Böl
789
790
Index
[N]
[D]
Dişli Oranı
Reverse Move
Preset Psn
Mutlak Hemen
Move
1
Mutlak Pozisyon
770
PTP Kontrol
Index Pozisyon
PTP Kontrol
770
X
779
PTP Index Preset
Vel Override
Intgtr Hold
Ref Pause
0
4
5
PTP Control
770
PTP Ref Ölçek
778
X
PTP Ref Sel
775
PTP Setpoint
780
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçim
DI Indx Step
DI Indx StepRev
DI Indx StepPrst
772
773
774
Direk Pozisyon Referans Seçimi
Psn Ref Select
765
Psn Direct Stpt
766
Virtual EncDelay [7H2]
140
Virtual Enc Psn [7H2]
142
Psn Fdbk [3H4]
847
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçim
Pozis Ref
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

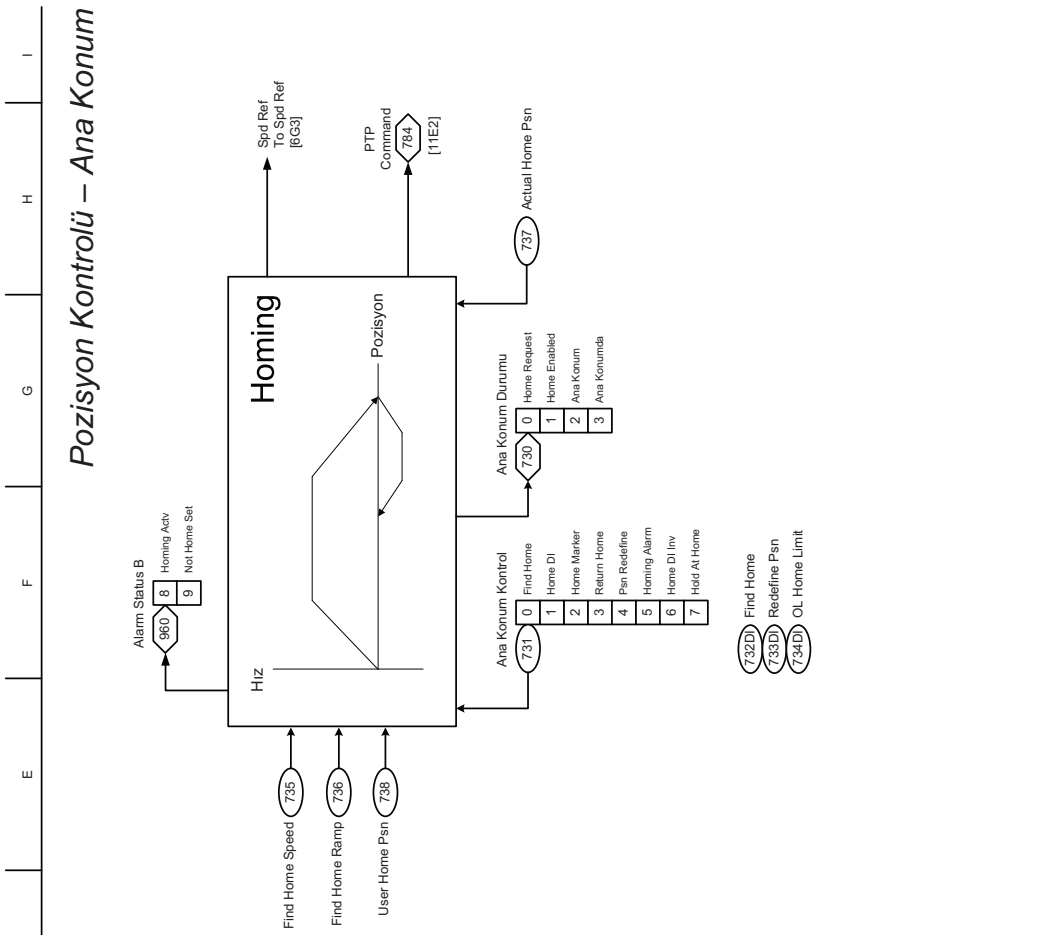

Pozisyon Kontrolü – Regülatör
1. Set Zero Psn [P721 Bit 04] ayarlandığında , Psn Actual [P836] ile birlikte Psn Fdbk [P847] – Zero Position [P725] yüklenir.
2. Ana Konum fonksiyonu devreye alındığında, Psn Actual [P836] ile birlikte Psn Fdbk [P847] yüklenir.
3. Pozisyon kontrolü etkin olmadığında, Psn Command [P723], Psn Ref EGR Out [P815] ve Psn Load Actual [P837] ile birlikte Psn Actual [P836] yüklenir.
*4. EGR, Noktadan Noktaya Pozisyon kontrolü etkin olduğunda atlanır (Profiler, PTP ile PLL dahil)
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 (Integ Tut)
9 PsnW1Detect
10 PsnW2Detect
11 InPsn Detect
Pozisyon Kontrolü
0 Rezerve
1 Intgrtr En
2 Offset ReRef
3 OffsetVel En
4 Zero Psn (Sıf Poz)
5 Intgrtr Hold (Integ Tut)
6 PsnWtch1Arm
7 PsnWatch1Dir
8 PsnWtch2Arm
9 PsnWatch2Dir
10 Add Spd Ref
Psn Ref EGR Out
Psn Command
Elektronik Dişli Oranı *
Psn EGR Mult
Psn EGR Div
Pozisyon Referans Ofset
Rate Lim
Pozisyon Kontrolü (OffsetVel En)
Psn Offset Vel
ReRef
Pozisyon Kontrolü (OffsetReRef)
Seçilen Pozisyon (Pos Sel) Ref
From Posit Ref [11I4]
Psn Offset 1 Sel
Psn Offset 1
Diğer Ref Kaynakları
Psn Offset 2 Sel
Psn Offset 2
Pos Fdbk Scaling
Psn Actual
Pozisyon Kontrolü Sıfır (Zero Psn) Pozisyon
Xzero Ön Ayar
Psn Fdbk [3H4]
Psn Load Actual
Load Psn FdbkSel
LdPsn Fdbk Mult
LdPsn Fdbk Div
PI Regülatörü
Psn Error [13D4]
Calib Const
Calib Sabiti
Psn Reg Kp
Psn Reg Ki
PsnReg IntgrlOut
PReg Pos Int Lmt
PReg Neg Int Lmt
Psn Reg Droop
Intgrtr Enbl
Intgrtr Hold
Pozisyon Kontrolü
Hız Limiteri
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
PsnReg Spd Out
To Spd Ref [7E5]
Actv SpTqPs Mod [20D5]
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Posit Reg


Pozisyon Kontrolü – Yardımcı Fonksiyonlar
Position Watch 1
Pozisyon Kontrolü
721
6
7
PsnWtch1Arm
PsnWatch1Dir
Position Watch 1
Psn Reg Status
724
9
PsnW1Detect
746
PsnWatch1 Dtctln
747
PsnWatch1 Stpt
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçimi
745
PsnWatch1 Select
Position Watch 2
Pozisyon Kontrolü
721
8
9
PsnWtch2Arm
PsnWatch2Dir
Position Watch 2
Psn Reg Status
724
10
PsnW2Detect
749
PsnWatch2 Dtctln
750
PsnWatch2 Stpt
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçimi
748
PsnWatch2 Select
Gir Pozisyon Algılama
Gir Pozisyon Algılama
Psn Reg Status
724
11
InPsn Detect
835
Psn Error [12D3]
726
In Pos Psn Band
727
In Pos Psn Dwell
13
Pozis Yard
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009


Pozisyon Kontrolü – Faz Kilitli Döngü
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
– Bit4 PLL ile PCAM fonksiyonunu devreye alır.
– Bit5 PLL ile PTP fonksiyonunu devreye alır
– Bit6 PLL ile Profiler (Sayıcı) fonksiyonunu devreye alır
Birden fazla bit seçilemez.
PLL referansları fonksiyonun uygun çıkışlarına bağlanmalıdır.
PLL 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
Gecikme
PLL BW
801
VE
PLL Virt Enc RPM
803
PLL LPFilter BW
802
LPF
PLL Control
795
3 Hızlanma Komp
PLL Control
795
1 Velocity FF
PLL Control
795
2 Hız Vel FF
PLL Ext SpdScale
798
X – V Çevr
Döngü Filtre
EGR
PLL EPR Output
811
PLL Rvls Output
812
PLL Rvls Input
805
PLL EPR Input
804
Parametre Seçim
797
Diğer Ref Kaynakları
PLL Ext Spd Stpt
796
PLL Ext Spd Sel
Parametre Seçim
800
Diğer Ref Kaynakları
PLL Psn Stpt
799
PLL Psn Ref Sel
PF755 Rev1.009b, 3/6/2009
Pozis PLL
14


Pozisyon Kontrolü – Pozisyon CAM
Position CAM
0 – Kapalı
1 – Tek Adım
2 – Sürekli
3 – İstikrarlı
Y (slave)
X (master)
Y-kapsam
Sarma Aç
X-kapsam
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 Slope Begin 1403
PCAM Slope End 1404
PCAM Psn Out [11G4] 1473
PCAM Vel Out [11G3] 1472
PCAM Scale X 1397
PCAM VelScaleSP 1402
Diğer Ref Kaynakları
PCAM VelScaleSel 1401
Parametre Seçim
DI PCAM Start 1474
PCAM Control 1390
Start (Başlat) 0
ReverseX In 1
ReverseY Out 2
Aux Cam En 3
Alt Slope 4
Offset En 5
Raref Psn In 6
Unidirection 7
Cndtnl Hold 8
PCAM Durumu 1471
Single Mode 0
Contins Mode 1
Persist Mode 2
In Cam 3
Start (Başlat) 4
ReverseX In 5
ReverseY Out 6
Aux Cam En 7
Alt Slope 8
Offset En 9
Raref Psn In 10
Unidirection 11
Cndtnl Hold 12
Profil Tanımı
PCAM Ana
Pt X 0 1407
Pt Y 0 1408
Pt X 15 1437
Pt Y 15 1438
Tipler 1406
EndPnt 1405
PCAM Yard
Pt X 1 1441
Pt Y 1 1442
Pt X 15 1469
Pt Y 15 1470
Tipler 1440
EndPnt 1439
Pozis CAM
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
15


Pozisyon Kontrolü – Profiler (Sayıcı)/Indexer (Adımlayıcı) (1)
Profiler/Indexer
Hız/Pozisyon
Hareket Tablosu
Zaman
Spd Ref To Spd Ref [6C3]
Actv SpTqPs Mode [20D5]
313
Sayıcı
Diğer
0
PTP Command
784
[11E2]
Units Traveled
1212
Akım Step (0- 6)
Sayma Durumu
1210
Step Bit 0
Step Bit 1
Step Bit 2
Step Bit 3
Step Bit 4
Reserve
Enabled
Çalışıyor
Pozisyon Modu
Bekleme
Tutma
Konumda
Tamam
Durduruldu
Devam
Restart Step
Vel Override
Home Not Set
Başlatılıyor Step (0-16)
Profile Command
1213
StrStepSel0
StrStepSel1
StrStepSel2
StrStepSel3
StrStepSel4
Hold Step
Vel Override
Restart Step
HomeNotSetAlarm
Prof Run Alarm
Alarm Status B
960
Profile Actv
Counts Per Unit
1215
Prof/Vel Override
1216
Step 1
Step 2
Step 3
Step 4
Step 15
Step 16
Type
Hız
Hızlanma
Yavaşla
Değer
Dwell (Bekleme)
Grup
Sonraki
İşlem
Dig In
Prof DI Invert
1217
Hold Step
Abort Step
Abort/Profile
Vel Override
StrStepSel0
StrStepSel1
StrStepSel2
StrStepSel3
StrStepSel4
Adım1
Adım2
Adım3
Adım4
Adım5
Adım6
Adım7
Adım8
Adım9
Adım10
Adım11
Adım12
Adım13
Adım14
Adım15
Adım16
DI Hold Step
DI Abort Step
DI Abort Profile
DI Vel Override
DI StrStep Sel0
DI StrStep Sel1
DI StrStep Sel2
DI StrStep Sel3
DI StrStep Sel4
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Pozis Profiler (Sayıcı)/Indexer (Adımlayıcı) (1)
16



Pozisyon Kontrolü – Sayıcı/Adımlayıcı (2)

Tip = Mutlak Pozisyon (Posit Abs)

İşlem	Pozis Karştır	Zaman Karştırma	Param Karştırma	Dişin Karştırma	(+-) Bekleme Dişin	Step to Next	End
Hız	Move vel	Yok	Yok	Yok	Move vel	Move vel	Yok
Hızlanma	Move accel	Yok	Yok	Yok	Move accel	Move accel	Yok
Yavaşla	Move decel	Yok	Yok	Yok	Move decel	Move decel	Yok
Değer	Mutlak Hedef poz	Yok	Yok	Yok	Mutlak Hedef poz	Mutlak Hedef poz	Yok
Bekleme	Yok	Yok	Yok	Yok	Bekleme Zaman	Bekleme Zaman	Bekleme Zaman
Grup	Yok	Yok	Yok	Yok	Yok	Yok	Yok
Sonraki	Sonraki Adım	Yok	Yok	Yok	Yok	Sonraki Adım	Yok
Sonraki Adım Koşul	Pozisyon > Değer	Yok	Yok	Yok	Dişin geçiş	Pozisyon > Değer	Yeniden Başlat Adımlayıcı
Dişin #	Yok	Yok	Yok	Yok	Dişin #	Yok	Yok

Type = Position Incremental (Posit Incr)

Action	Posit Blend	Time Karştırma	Param Karştırma	Dişin Karştırma	(+-) Bekleme Dişin	Step to Next	End
Hız	Move vel	Yok	Yok	Yok	Move vel	Move vel	Yok
Hızlanma	Move accel	Yok	Yok	Yok	Move accel	Move accel	Yok
Yavaşla	Move decel	Yok	Yok	Yok	Move decel	Move decel	Yok
Değer	Incremental Target pos	Yok	Yok	Yok	Artmlı Hedef poz	Incremental Hedef poz	Yok
Bekleme	Yok	Yok	Yok	Yok	Bekleme Zaman	Bekleme Zaman	Bekleme Zaman
Grup	Yok	Yok	Yok	Yok	Grup #	Grup #	Yok
Sonraki	Sonraki Adım	Yok	Yok	Yok	Next	Sonraki Adım	Yok
Sonraki Adım Koşul	Pozisyon > Değer	Yok	Yok	Yok	Dişin geçiş	Pozisyon > Değer	Yeniden Başlat Adımlayıcı
Dişin #	Yok	Yok	Yok	Yok	Dişin #	Yok	Yok

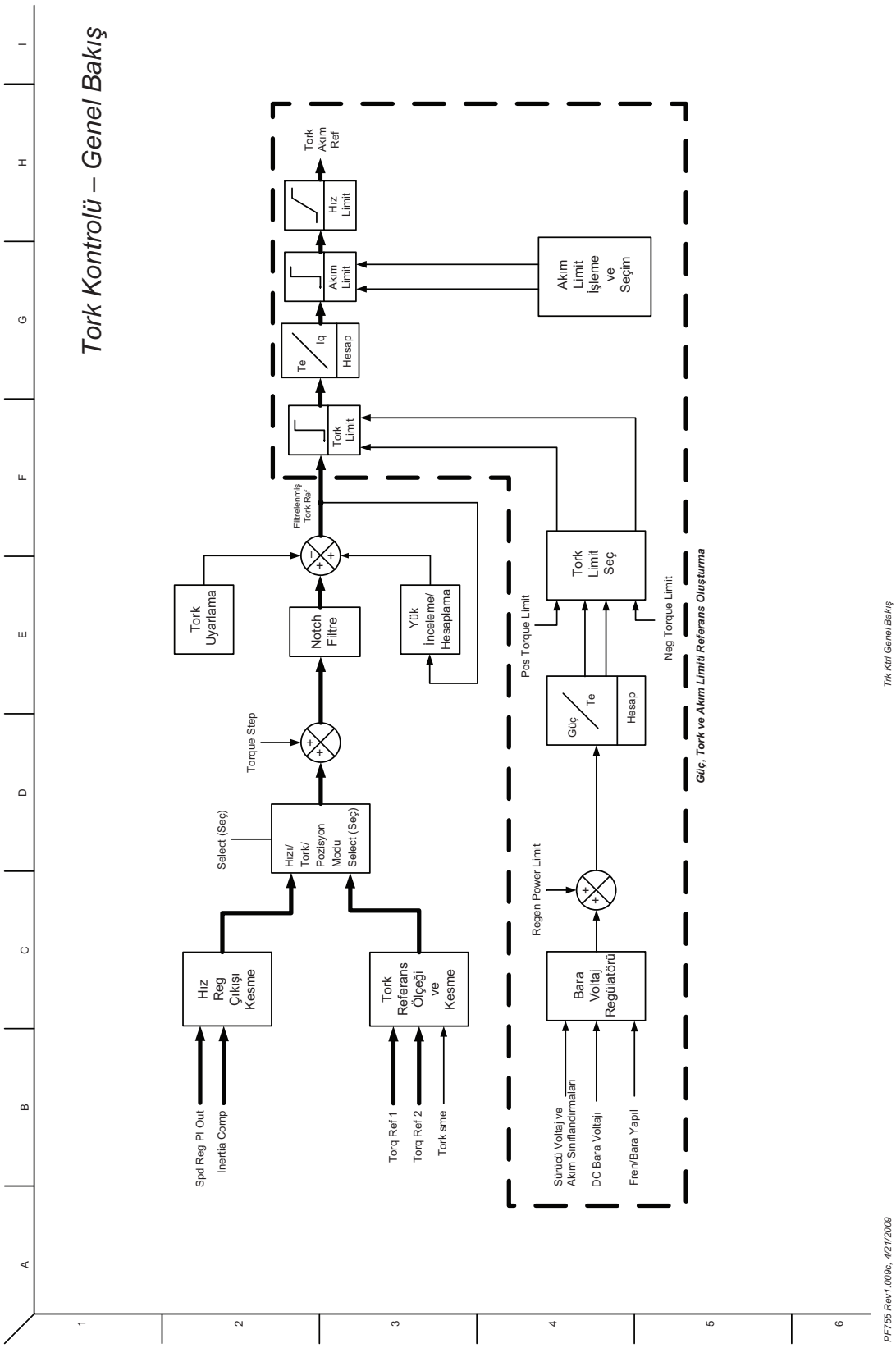
Tip = Hız Profili

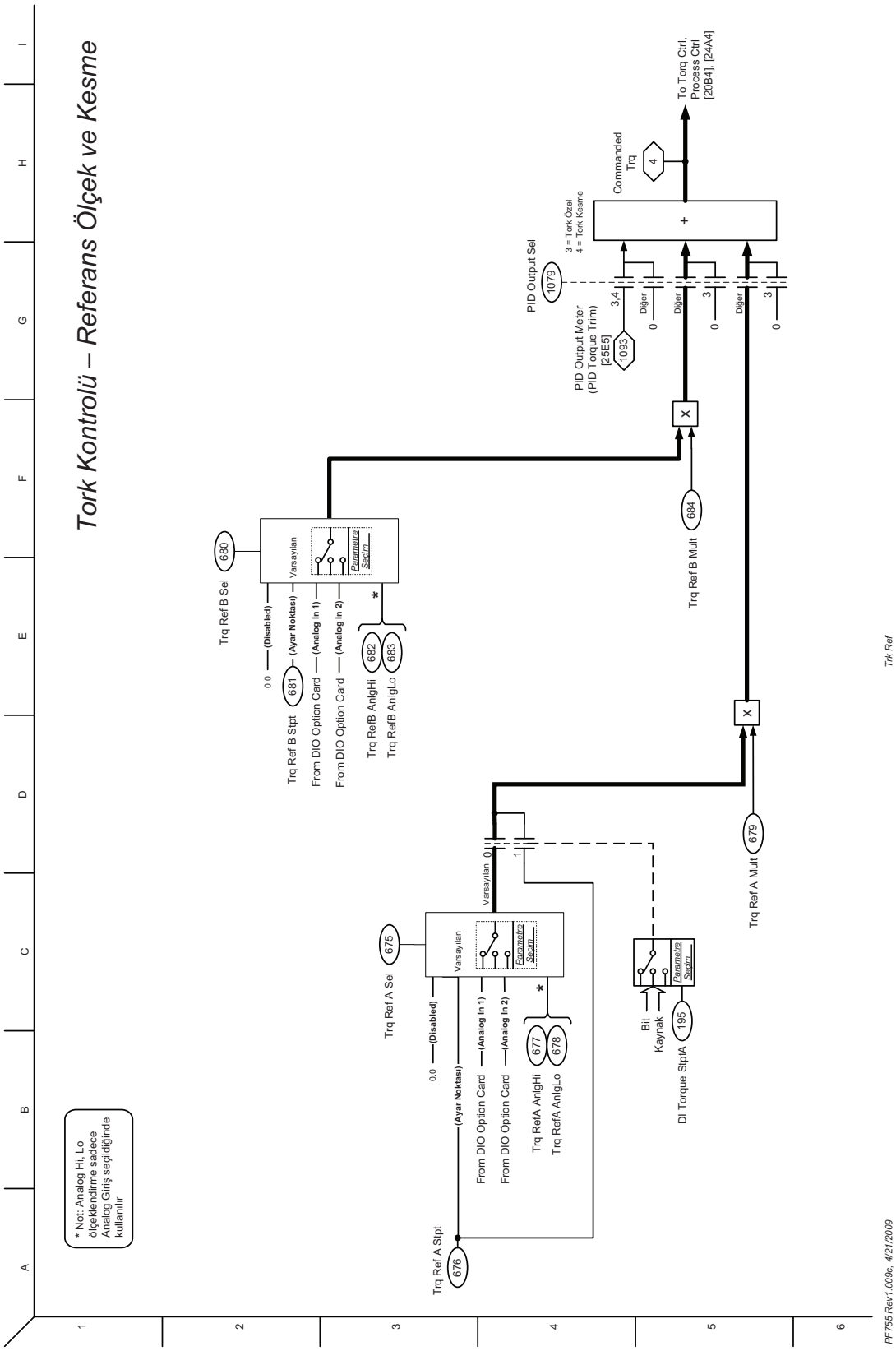
İşlem	Pozis Karştır	Zaman Karştır	Param Karştır	Dişin Karştır	(+-) Bekleme Dişin	Step to Next	End
Hız	Move vel	Move vel	Move vel	Move Vel	Move vel	Move vel	Yok
Hızlanma	Move accel	Move accel	Move accel	Move accel	Move accel	Move accel	Yok
Yavaşla	Move decel	Move decel	Move decel	Move decel	Move decel	Move decel	Yok
Değer	Incremental Hedef poz	Toplam Zaman	Karşılaştır Param (+/-)	Yok	Toplam Zaman	Toplam Zaman	Yok
Bekleme	Yok	Yok	Karşılaştır Param #	Bekleme Zaman	Bekleme Zaman	Bekleme Zaman	Bekleme Zaman
Grup	Yok	Yok	Yok	Grup #	Grup #	Grup #	Yok
Sonraki	Sonraki Adım	Sonraki Adım	Sonraki Adım	Sonraki Adım	Sonraki Adım	Sonraki Adım	Yok
Sonraki Adım Koşul	Pozisyon > Değer	Zaman > Değer	Param [Değer] Karşılaştır Param [Bekleme]	Dişin [Değer] geçiş	Dişin geçiş	Zaman > Değer	Yeniden Başlat Profil
Dişin #	Yok	Yok	Yok	Dişin #	Dişin #	Yok	Yok

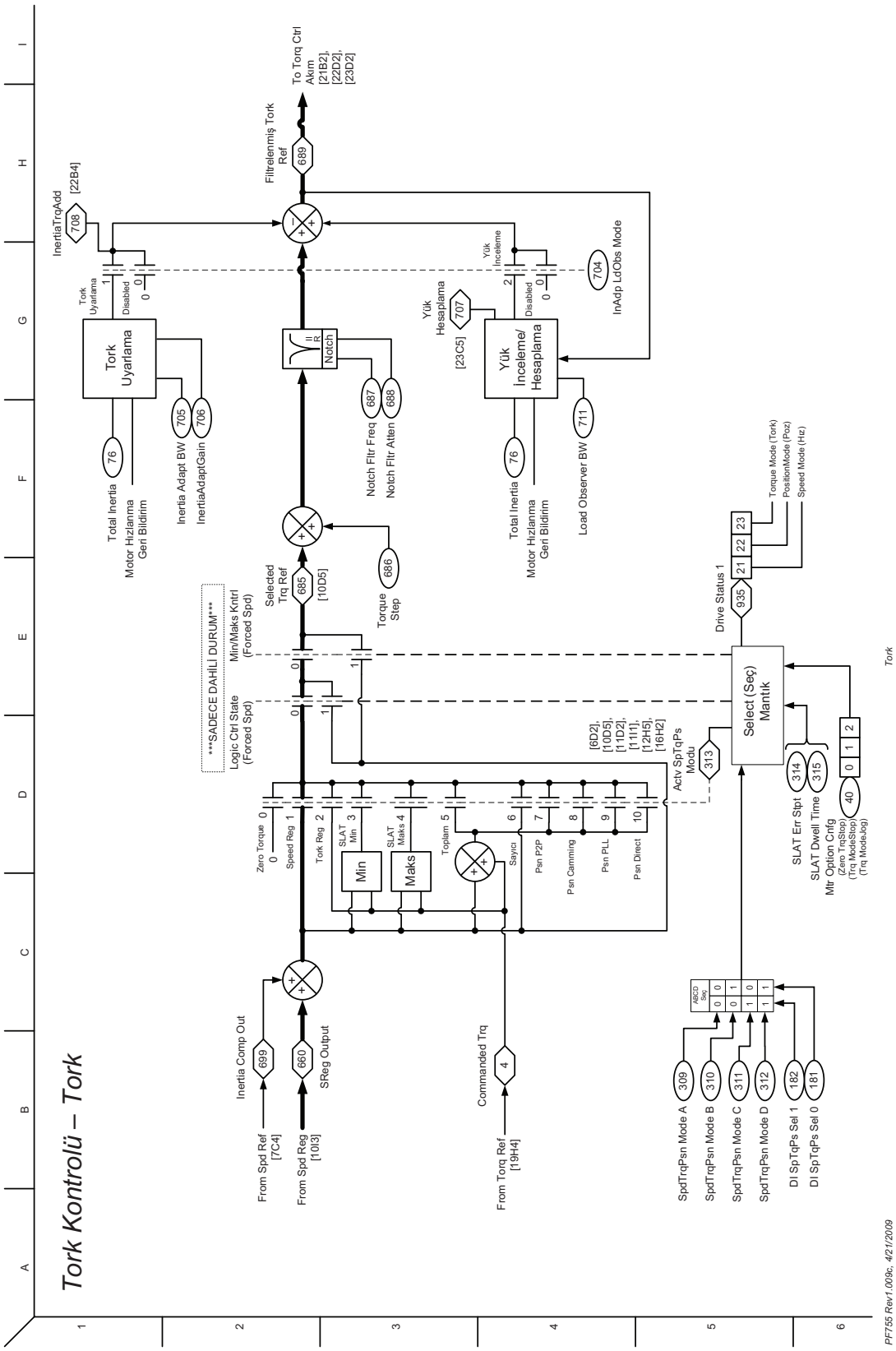
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

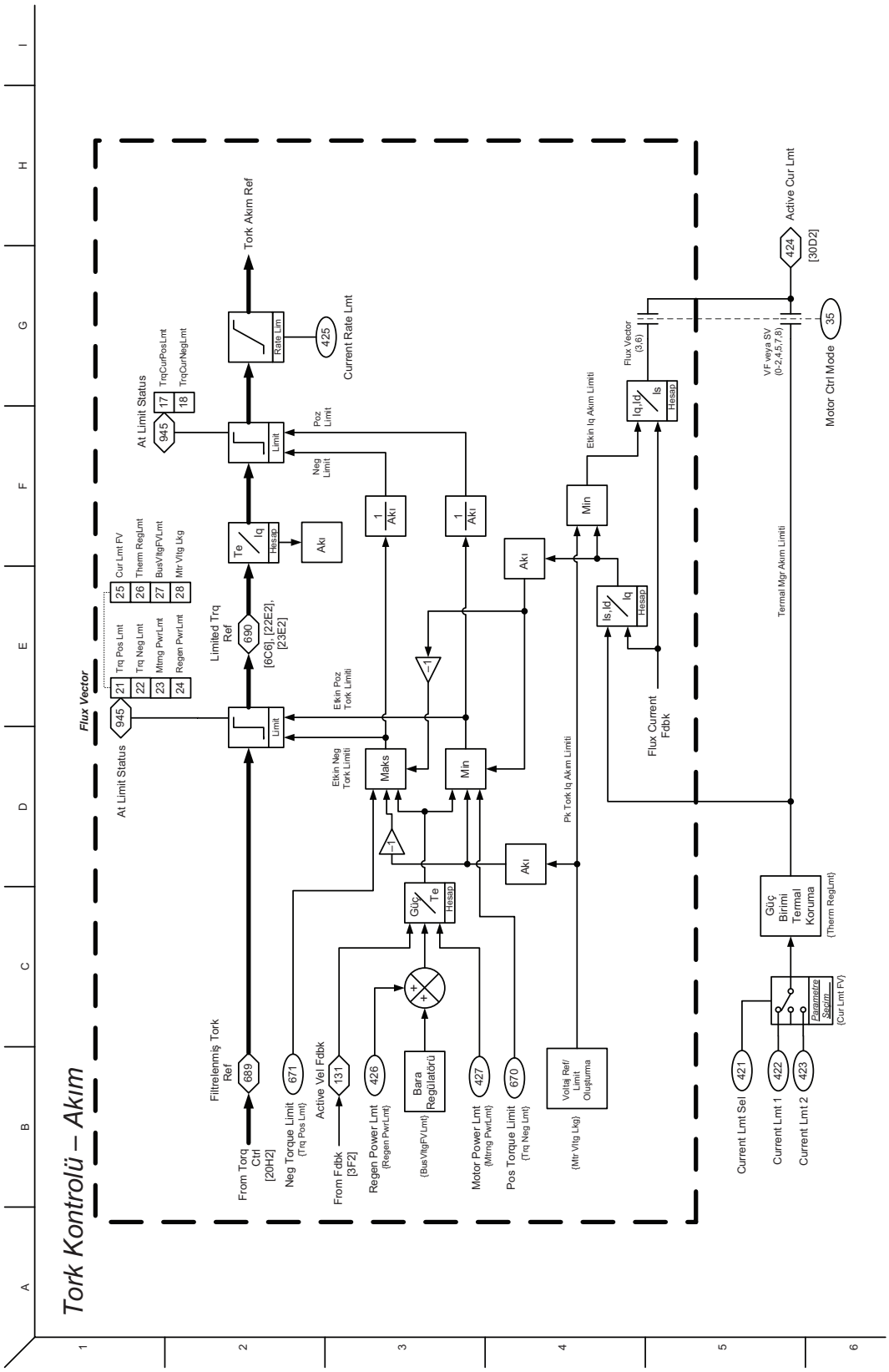
Pozis Sayıcı/Adımlayıcı (2)

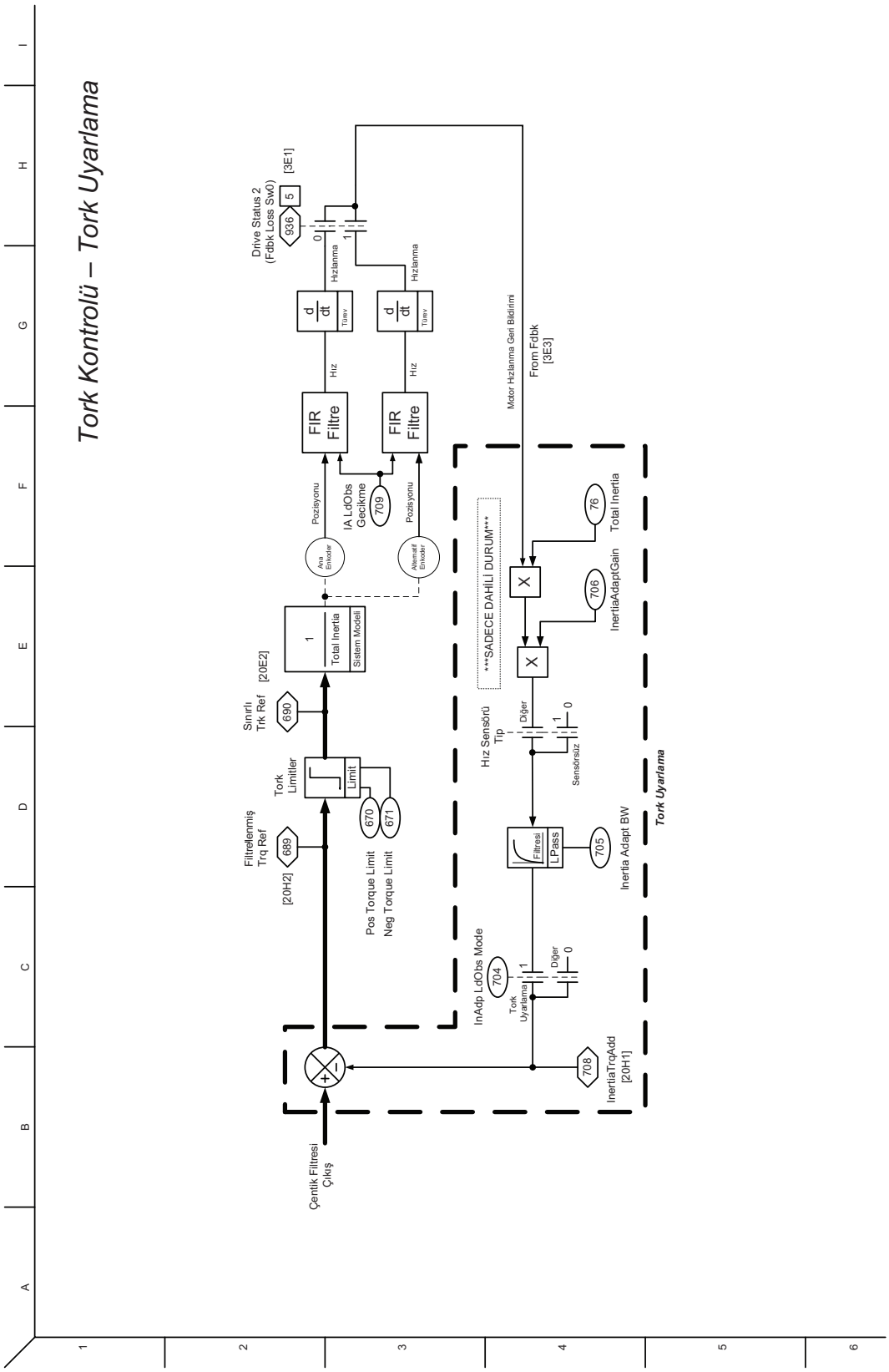
17

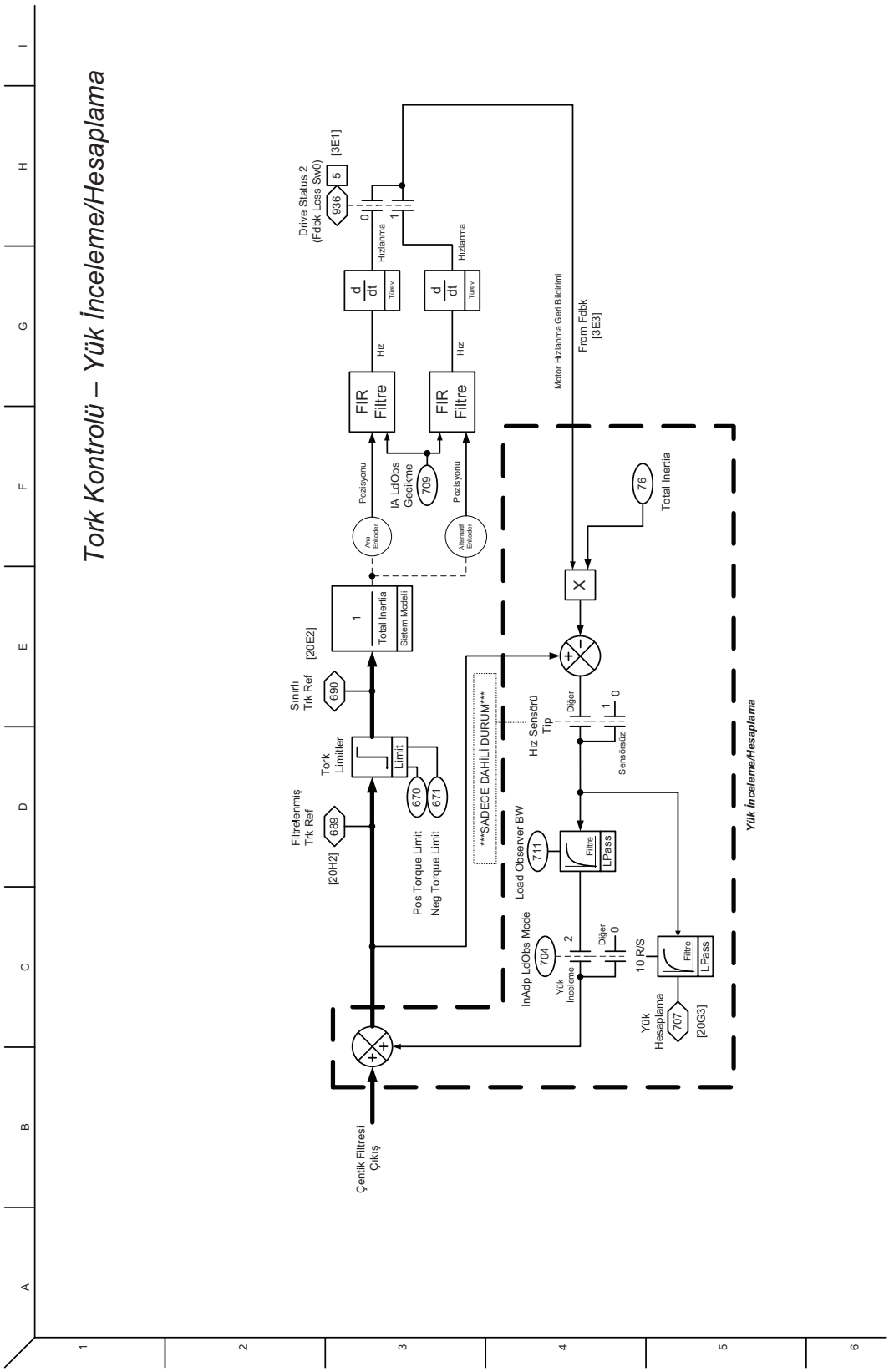

Tork Kontrolü – Genel Bakış
Spd Reg PI Out
Inertia Comp
Hız Reg Çıkışı Kesme
Torq Ref 1
Torq Ref 2
Tork sme
Tork Referans Ölçeği ve Kesme
Select (Seç)
Hızı/ Tork/ Pozisyon Modu Select (Seç)
Torque Step
Tork Uyarlama
Notch Filtre
Yük İnceleme/ Hesaplama
Filtrelenmiş Tork Ref
Tork Limit
Te
Iq
Hesap
Akım Limit
Hız Limit
Tork Akım Ref
Akım Limit İşleme ve Seçim
Sürücü Voltaj ve Akım Sınıflandırmaları
DC Bara Voltajı
Fren/Bara Yapılı
Bara Voltaj Regülatörü
Regen Power Limit
Güç
Te
Hesap
Pos Torque Limit
Tork Limit Seç
Neg Torque Limit
Güç, Tork ve Akım Limiti Referans Oluşturma
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Trk Ktrl Genel Bakış
18

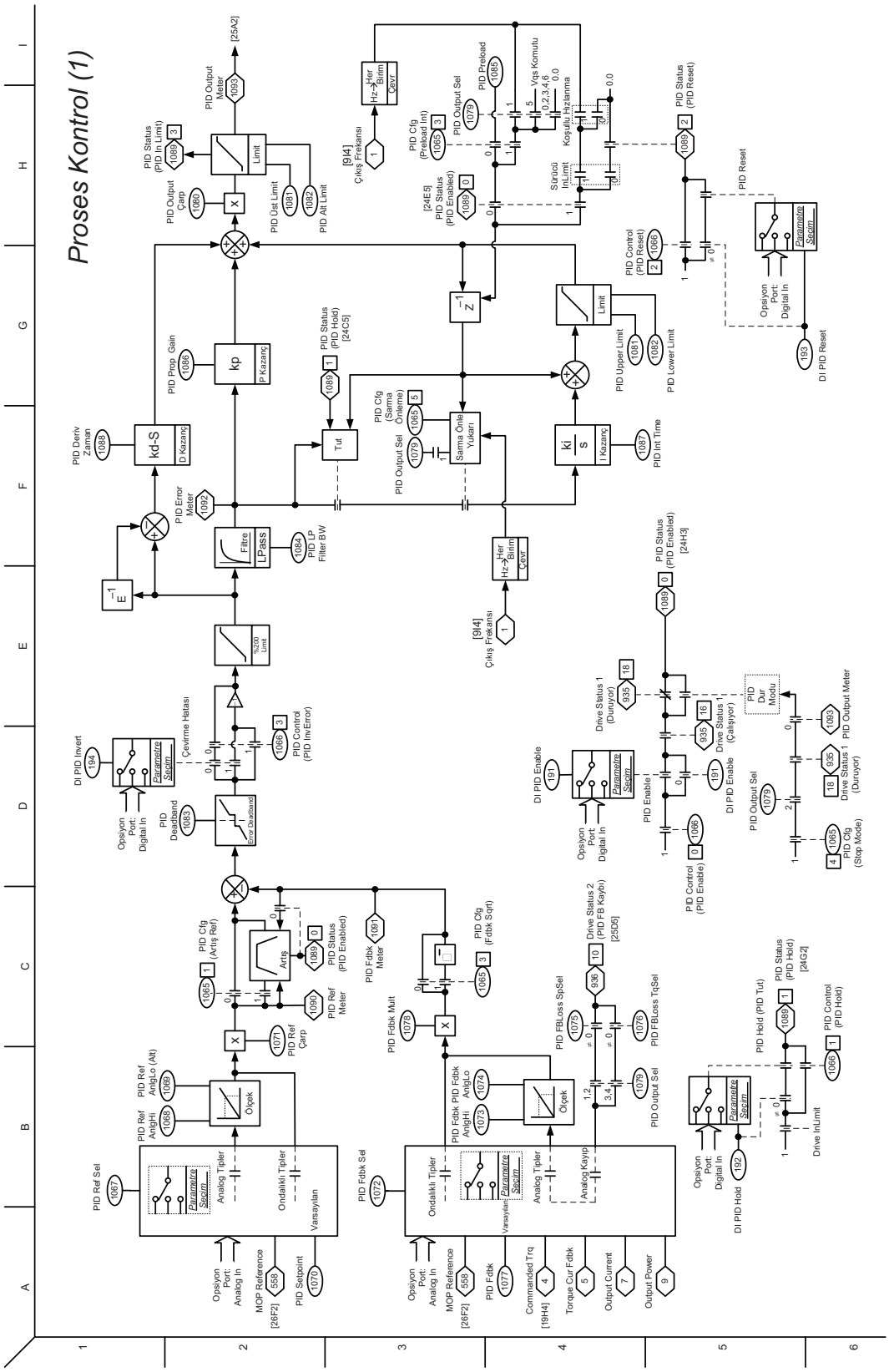

Tork Kontrolü – Referans Ölçek ve Kesme
* Not: Analog Hi, Lo ölçeklendirme sadece Analog Giriş seçildiğinde kullanılır
Trq Ref B Sel
680
Varsayılan
Parametre Seçim
0.0 (Disabled)
Trq Ref B Stpt
681
(Ayar Noktası)
From DIO Option Card (Analog In 1)
From DIO Option Card (Analog In 2)
682
683
Trq RefB AnlgHi
Trq RefB AnlgLo
Trq Ref A Sel
675
Trq Ref A Stpt
676
677
678
Trq RefA AnlgHi
Trq RefA AnlgLo
Bit
Kaynak
195
DI Torque StptA
Trq Ref A Mult
679
Trq Ref B Mult
684
PID Output Sel
1079
PID Output Meter (PID Torque Trim) [25E5]
1093
3,4
Diğer
3 = Tork Özel
4 = Tork Kesme
Commanded Trq
4
To Torq Ctrl, Process Ctrl [20B4], [24A4]
Trk Ref
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
19

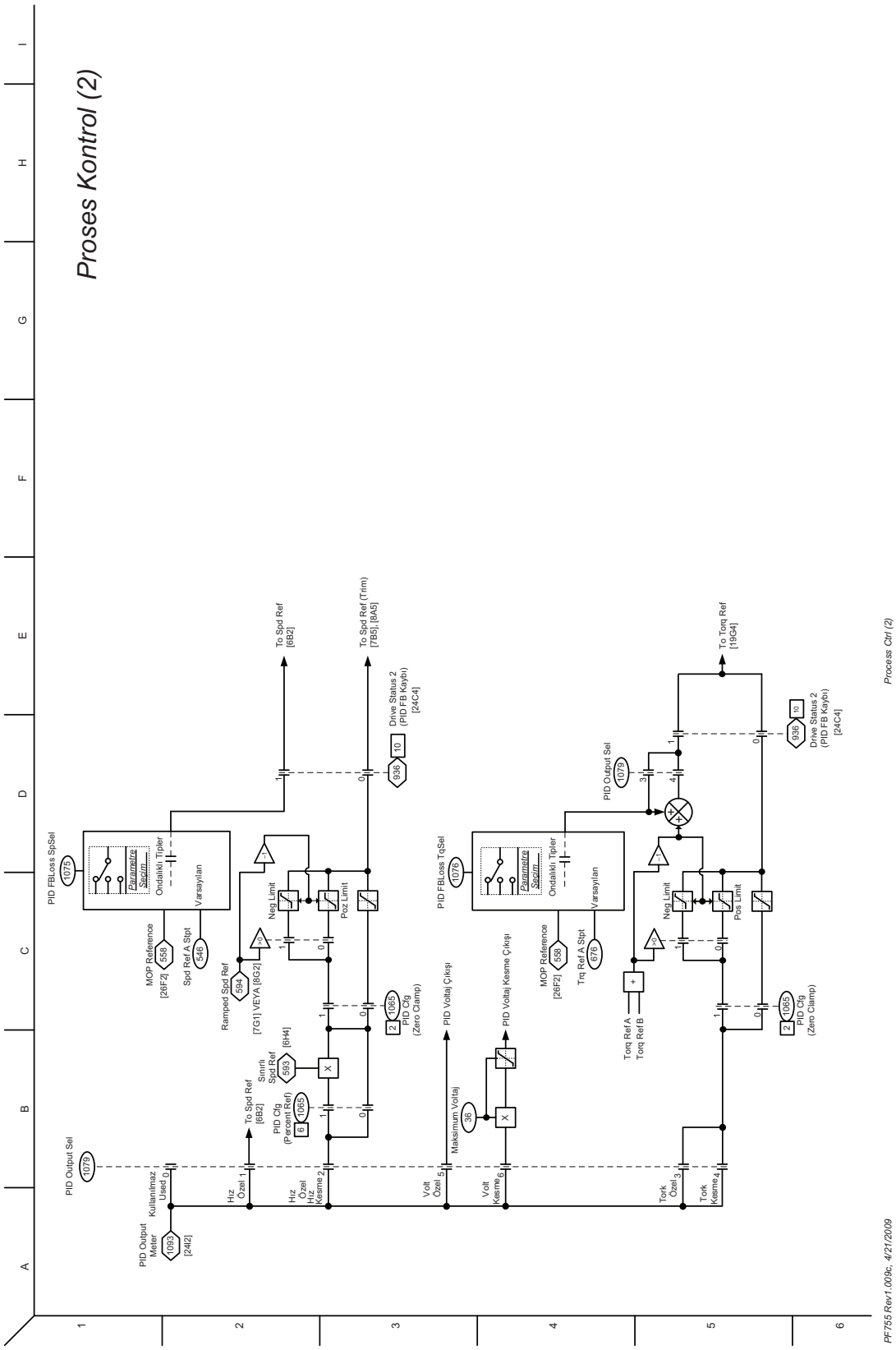

Tork Kontrolü – Tork
InertiaTrqAdd
[22B4]
708
Tork Uyarlama
Disabled
Tork Uyarlama
Total Inertia
76
Motor Hızlanma Geri Bildirim
Inertia Adapt BW
705
InertiaAdaptGain
706
Filtrelenmiş Tork Ref
689
To Torq Ctrl Akım [21B2], [22D2], [23D2]
Notch
Notch Fltr Freq
687
Notch Fltr Atten
688
Yük Hesaplama
707
[23C5]
Yük İnceleme
Yük İnceleme/ Hesaplama
Total Inertia
76
Motor Hızlanma Geri Bildirim
Load Observer BW
711
InAdp LdObs Mode
704
Selected Trq Ref
685
[10D5]
Torque Step
686
SADECE DAHİLİ DURUM
Min/Maks Kntrl (Forced Spd)
Logic Ctrl State (Forced Spd)
Drive Status 1
935
Torque Mode (Tork)
PositionMode (Poz)
Speed Mode (Hız)
Select (Seç) Mantık
[6D2], [10D5], [11D2], [11I1], [12H5], [16H2]
Actv SpTqPs Modu
313
314
315
SLAT Err Stpt
SLAT Dwell Time
Mtr Option Cnfg
40
Zero Torque
Speed Reg
Tork Reg
SLAT Min
SLAT Maks
Min
Maks
Toplam
Sayıcı
Psn P2P
Psn Camming
Psn PLL
Psn Direct
Inertia Comp Out
699
From Spd Ref [7C4]
680
From Spd Reg [10I3]
SReg Output
Commanded Trq
4
From Torq Ref [19H4]
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
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Tork
20

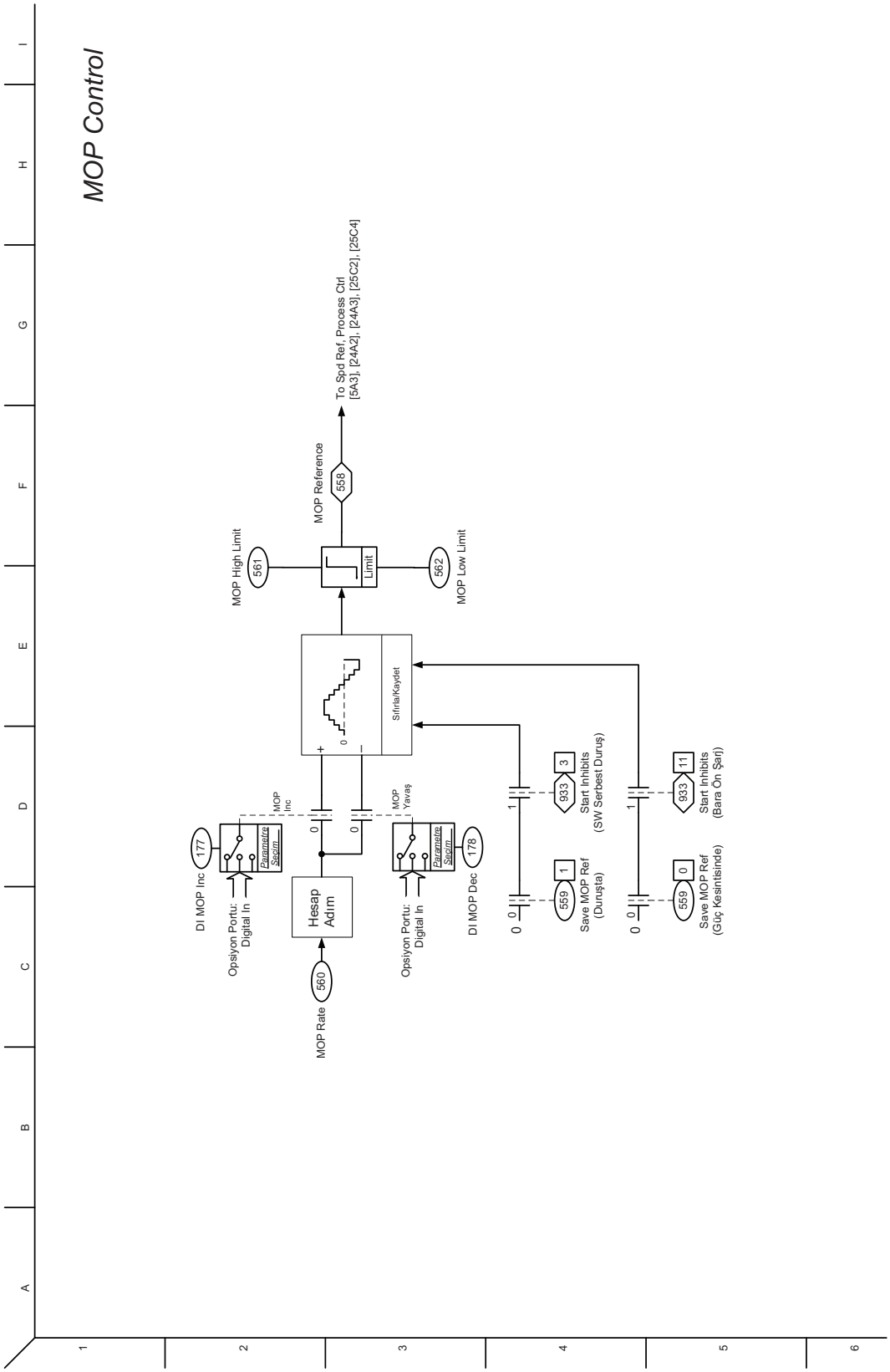

Tork Kontrolü – Akım
Flux Vector
At Limit Status
945
Trq Pos Lmt
Trq Neg Lmt
Mtrng PwrLmt
Regen PwrLmt
Cur Lmt FV
Therm RegLmt
BusVltgFVLmt
Mtr Vltg Lkg
Limit
Limited Trq Ref
690
[6C6], [22E2], [23E2]
Te
Iq
Hesap
Akı
Filtrelenmiş Tork Ref
689
From Torq Ctrl [20H2]
Neg Torque Limit (Trq Pos Lmt)
671
Active Vel Fdbk
131
From Fdbk [3F2]
Regen Power Lmt (Regen PwrLmt)
426
Bara Regülatörü
(BusVltgFVLmt)
Motor Power Lmt (Mtrng PwrLmt)
427
Pos Torque Limit (Trq Neg Lmt)
670
Voltaj Ref/ Limit Oluşturma
(Mtr Vltg Lkg)
Güç
Te
Maks
Min
Etkin Poz Tork Limiti
Etkin Neg Tork Limiti
Poz Limit
Neg Limit
Tork Akım Ref
Rate Lim
425
Current Rate Lmt
Pk Tork Iq Akım Limiti
Etkin Iq Akım Limiti
Is, Id
Iq, Iq
Is
Flux Current Fdbk
Flux Vector (3.6)
Termal Mgr Akım Limiti
VF veya SV (0-2,4,5,7,8)
424
[30D2]
Active Cur Lmt
35
Motor Ctrl Mode
Güç Birimi Termal Koruma
(Therm RegLmt)
Parametre Seçim
(Cur Lmt FV)
421
422
423
Current Lmt Sel
Current Lmt 1
Current Lmt 2
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Akım
21

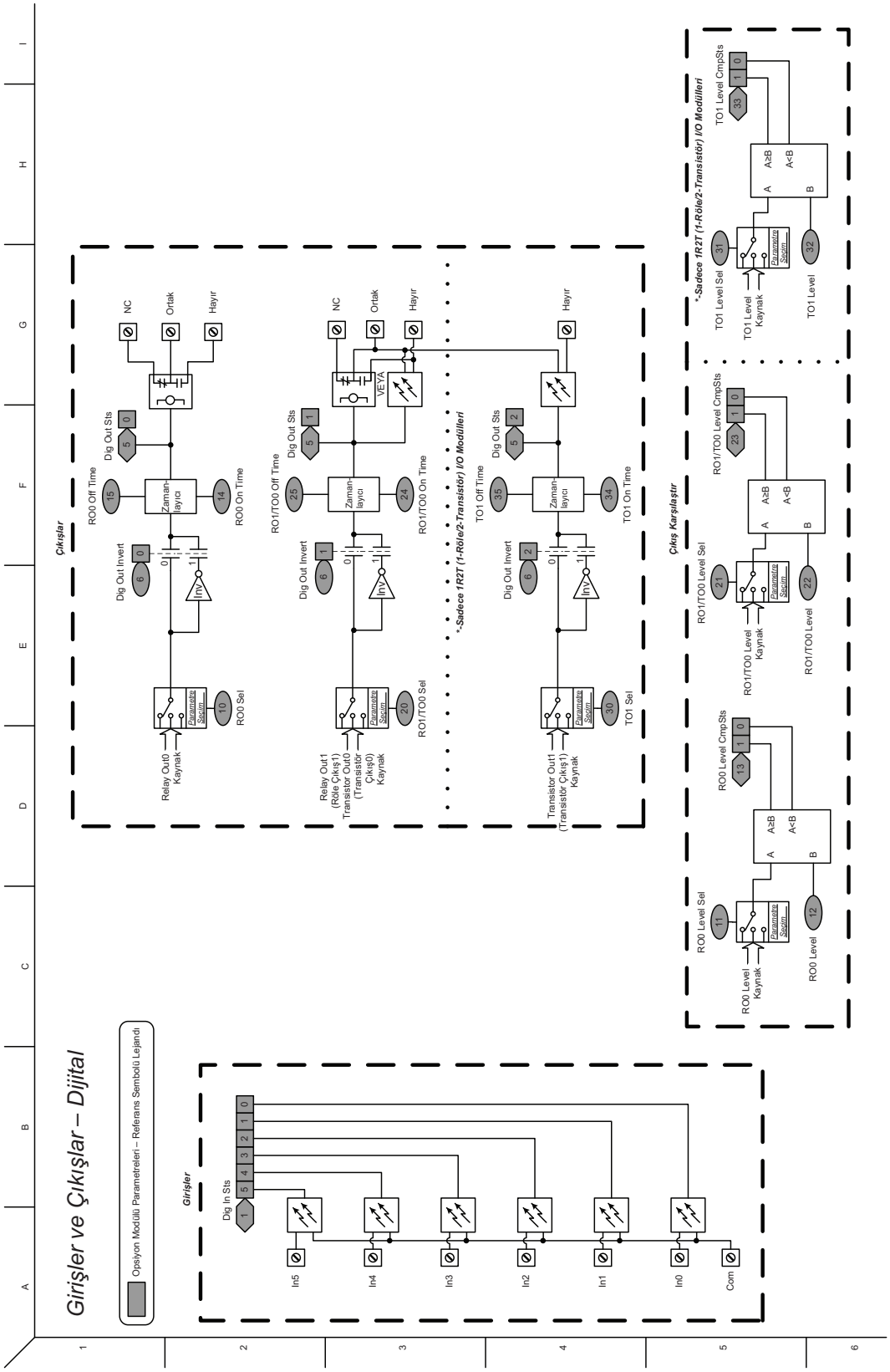

Tork Kontrolü – Tork Uyarlama
Drive Status 2
(Fdbk Loss Sw0)
936
5
[3E1]
Hızlanma
Türev
Hız
FIR Filtre
Pozisyonu
Ana Encoder
Alternatif Encoder
IA LdObs Gecikme
709
Motor Hızlanma Geri Bildirimi
From Fdbk
[3E3]
Total Inertia
Sistem Modeli
[20E2]
Sınırlı Trk Ref
690
Tork Limitler
Limit
Filtrelenmiş Trq Ref
689
[20H2]
670
671
Pos Torque Limit
Neg Torque Limit
SADECE DAHİLİ DURUM
76
706
InertiaAdaptGain
Hız Sensörü Tip
Diğer
Sensörsüz
Filtresi
LPass
705
Inertia Adapt BW
Tork Uyarlama
InAdp LdObs Mode
704
708
InertiaTrqAdd
[20H1]
Çentik Filtresi Çıkış
Tork Uyarlama
Trq Inertia Adaption
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

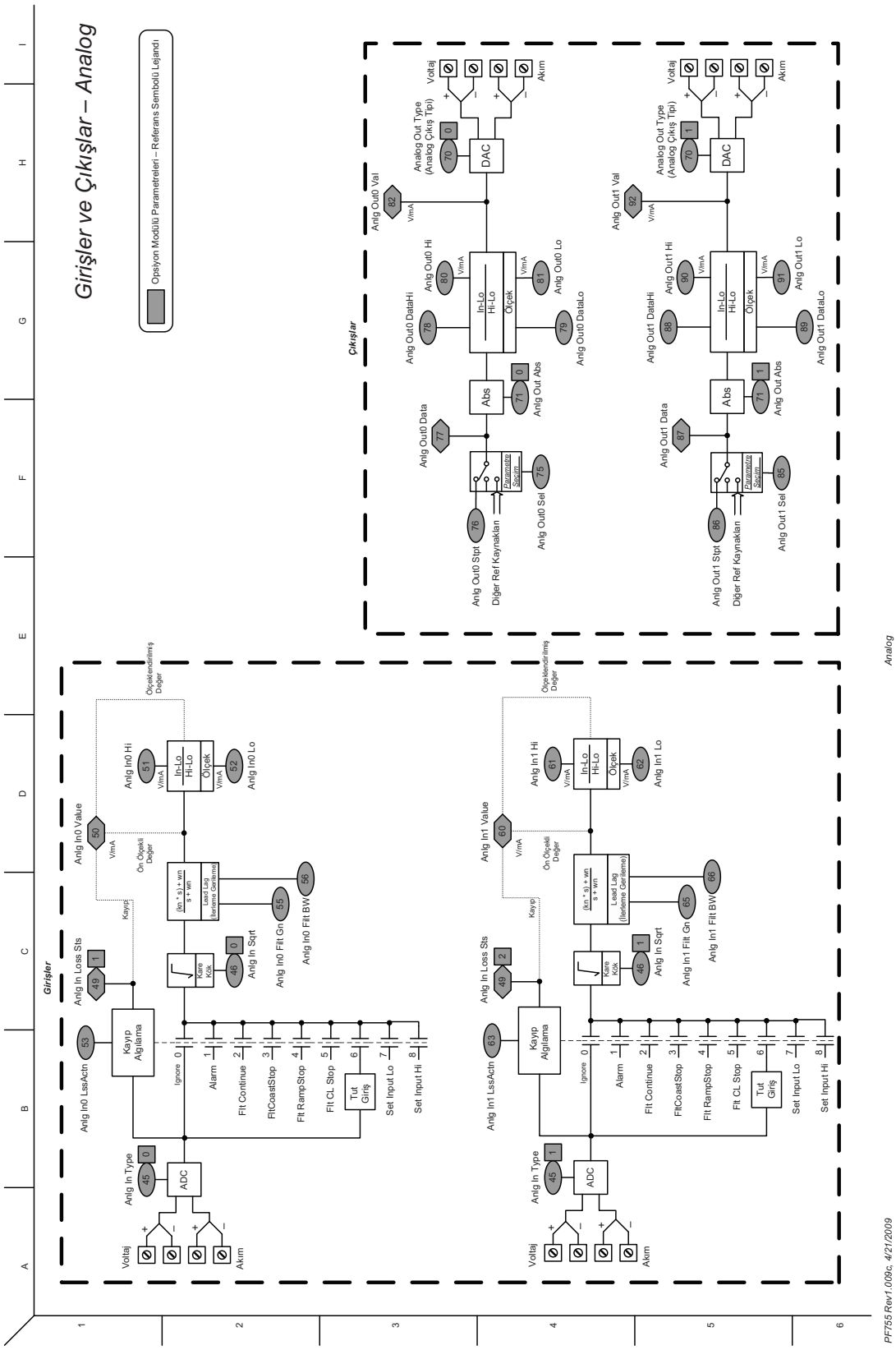

Tork Kontrolü – Yük İnceleme/Hesaplama
Drive Status 2
(Fdbk Loss Sw0)
936
5
[3E1]
Hızlanma
Türev
Hız
FIR Filtre
Pozisyonu
Ana Enkoder
Alternatif Enkoder
IA LdObs Gecikme
709
Motor Hızlanma Geri Bildirimi
From Fdbk
[3E3]
Total Inertia
Sistem Modeli
[20E2]
Sınırlı Trk Ref
690
Tork Limitler
Limit
670
671
Filtrelenmiş Trk Ref
689
[20H2]
Pos Torque Limit
Neg Torque Limit
SADECE DAHİLİ DURUM
Hiz Sensörü Tip
Diğer
Sensörsüz
76
Total Inertia
Load Observer BW
711
Filtre
LPass
InAdp LdObs Mode
704
Yük İnceleme
10 R/S
Yük Hesaplama
707
[20G3]
Çentik Filtresi Çıkış
Yük İnceleme/Hesaplama
Trk Yük İnceleme/Hesaplama
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
23

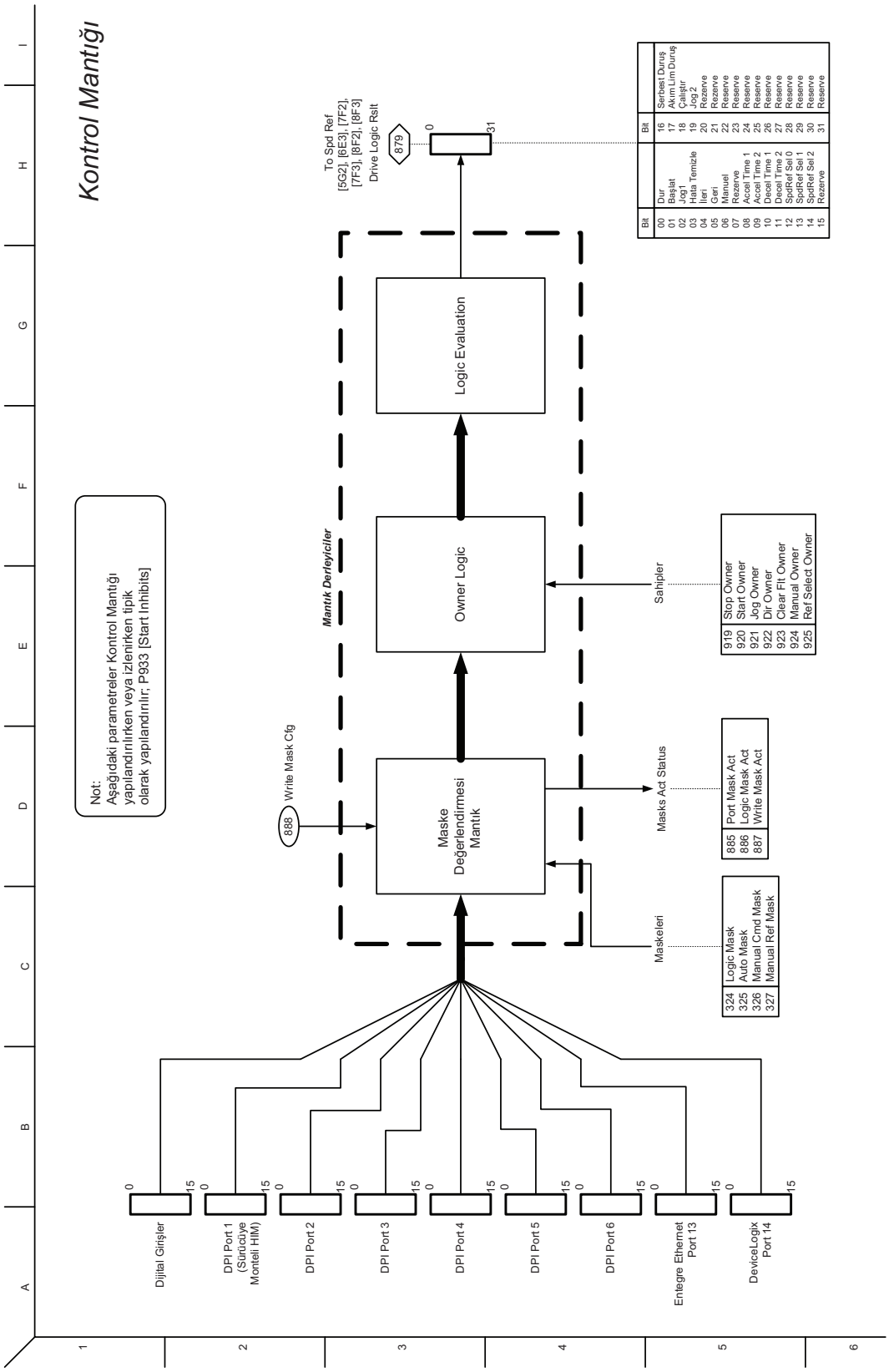

Proses Kontrol (1)
PID Ref Sel
1067
Parametre Seçim
Analog Tipler
Ondalıklı Tipler
Varsayılan
Opsiyon Port: Analog In
MOP Reference
[26F2]
558
PID Setpoint
1070
PID Ref AnlgHi
1068
PID Ref AnlgLo (Alt)
1069
Ölçek
PID Ref Çarp
1071
PID Cfg (Artış Ref)
1065
Artış
PID Status (PID Enabled)
1089
PID Ref Meter
1090
PID Fdbk Sel
1072
Ondalıklı Tipler
Varsayılan
Parametre Seçim
Analog Tipler
Analog Kayıp
PID Fdbk AnlgHi
1074
PID Fdbk AnlgLo
1073
Ölçek
PID Fdbk Meter
1091
PID Fdbk Mult
1076
PID Cfg (Fdbk Sqrt)
1065
Opsiyon Port: Analog In
MOP Reference
[26F2]
558
PID Fdbk
1077
Commanded Trq
[19H4]
4
Torque Cur Fdbk
5
Output Current
7
Output Power
9
PID FBLoss SpSel
1075
PID FBLoss TqSel
1076
PID Output Sel
1079
Drive Status 2 (PID FB Kayıbı)
[25D5]
936
10
Opsiyon Port: Digital In
DI PID Hold
192
PID Hold (PID Tut)
1089
PID Status (PID Hold)
[24G2]
PID Control (PID Hold)
1066
Drive InLimit
DI PID Invert
194
Opsiyon Port: Digital In
Parametre Seçim
Çevirme Hatası
PID Deadband
1083
Error Deadband
PID Control (PID Inv/Error)
1066
%/100 Limit
PID Error Meter
1092
Filtre
LPass
PID LP Filter BW
1084
PID Deriv Zaman
1088
kd-S
D Kazanç
PID Prop Gain
1086
kp
P Kazanç
PID Status (PID Hold) [24C5]
1089
Tut
PID Cfg (Sarma Önleme)
1065
PID Output Sel
1079
Sarma Önle Yukarı
ki/s
I Kazanç
PID Init Time
1087
PID Upper Limit
1081
PID Lower Limit
1082
Limit
PID Output Çarp
1080
PID Status (PID In Limit)
1089
PID Output Meter
1083
[25A2]
PID Üst Limit
1081
PID Alt Limit
1082
[914] Çıkış Frekansı
Hz→Her Birim Çevr
PID Cfg (Preload Int)
1065
PID Output Sel
1079
PID Preload
1085
Vaq Komutu
0,2,3,4,6
0.0
Koşullu Hızlanma
Sürücü InLimit
[24E5] PID Status (PID Enabled)
1089
PID Control (PID Reset)
1066
PID Status (PID Reset)
1089
I PID Reset
DI PID Reset
193
PID Status (PID Enabled) [24H3]
1089
Drive Status 1 (Duruyor)
935
18
Drive Status 1 (Çalışıyor)
16
PID Dur Modu
PID Output Meter
1083
DI PID Enable
191
PID Enable
PID Control (PID Enable)
1066
DI PID Enable
PID Output Sel
1079
PID Cfg (Stop Mode)
1065
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Proses Ktrl (1)

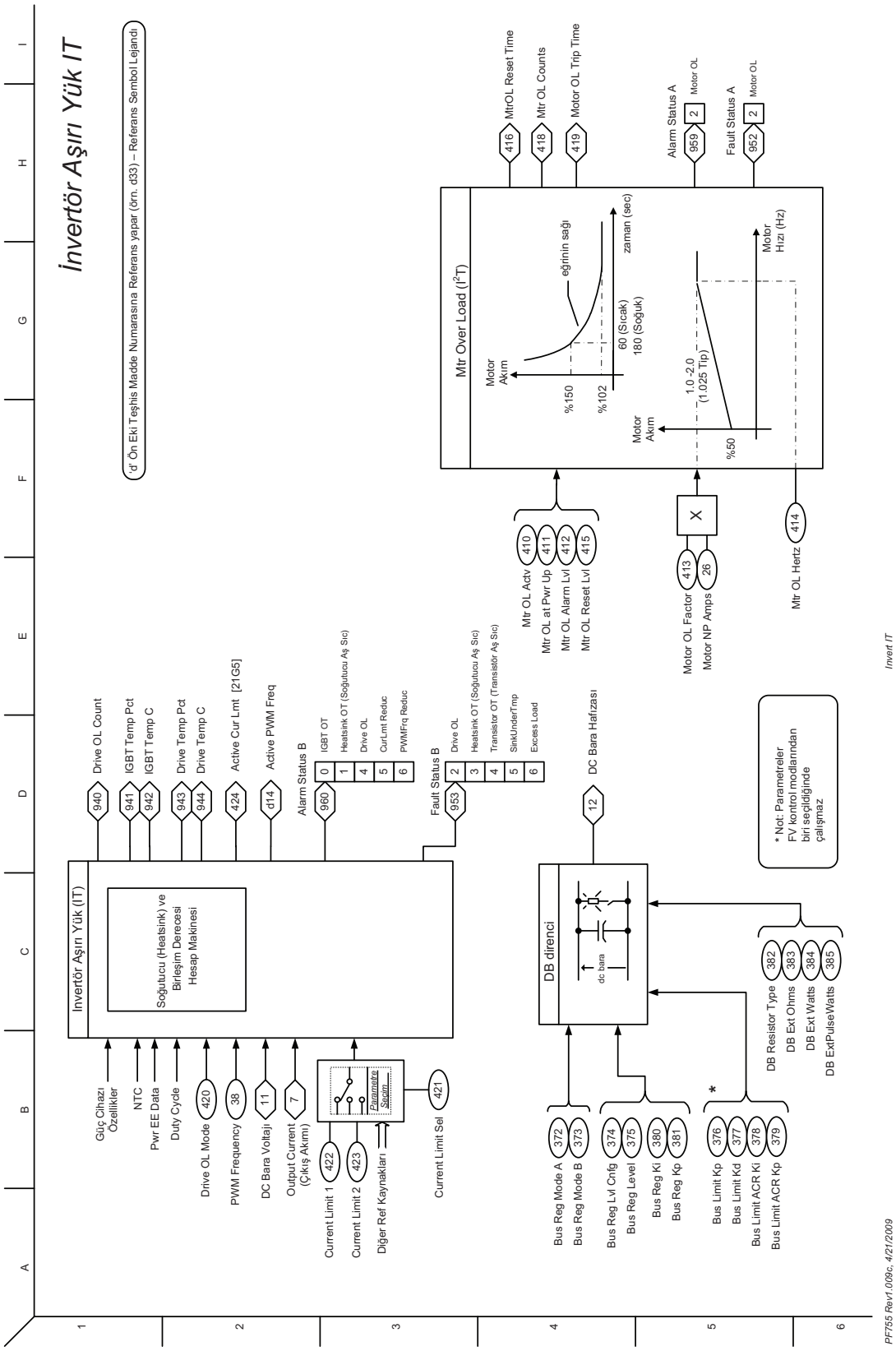

Proses Kontrol (2)
PID FBLoss SpSel
1075
Parametre Seçim
Ondalıklı Tipler
Varsayılan
MOP Reference
[26F2]
558
Spd Ref A Stpt
546
Ramped Spd Ref
594
[7G1] VEYA [8G2]
Neg Limit
Poz Limit
To Spd Ref
[6B2]
To Spd Ref (Trim)
[7B5], [8A5]
Drive Status 2
(PID FB Kaybı)
[24C4]
936
10
PID Cfg
(Zero Clamp)
1065
2
Sınırlı
Spd Ref
593
[6H4]
PID Cfg
(Pergel Ref)
6
PID Output Sel
1079
Kullanılmaz
Used
PID Output
Meter
1093
[24I2]
Hız
Özel
Hız
Kesme
Volt
Özel
Volt
Kesme
Tork
Özel
Tork
Kesme
PID Voltaj Çıkışı
PID Voltaj Kesme Çıkışı
Maksimum Voltaj
38
PID FBLoss TqSel
1076
Trq Ref A Stpt
676
Torq Ref A
Torq Ref B
To Torq Ref
[19G4]
Process Ctrl (2)
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

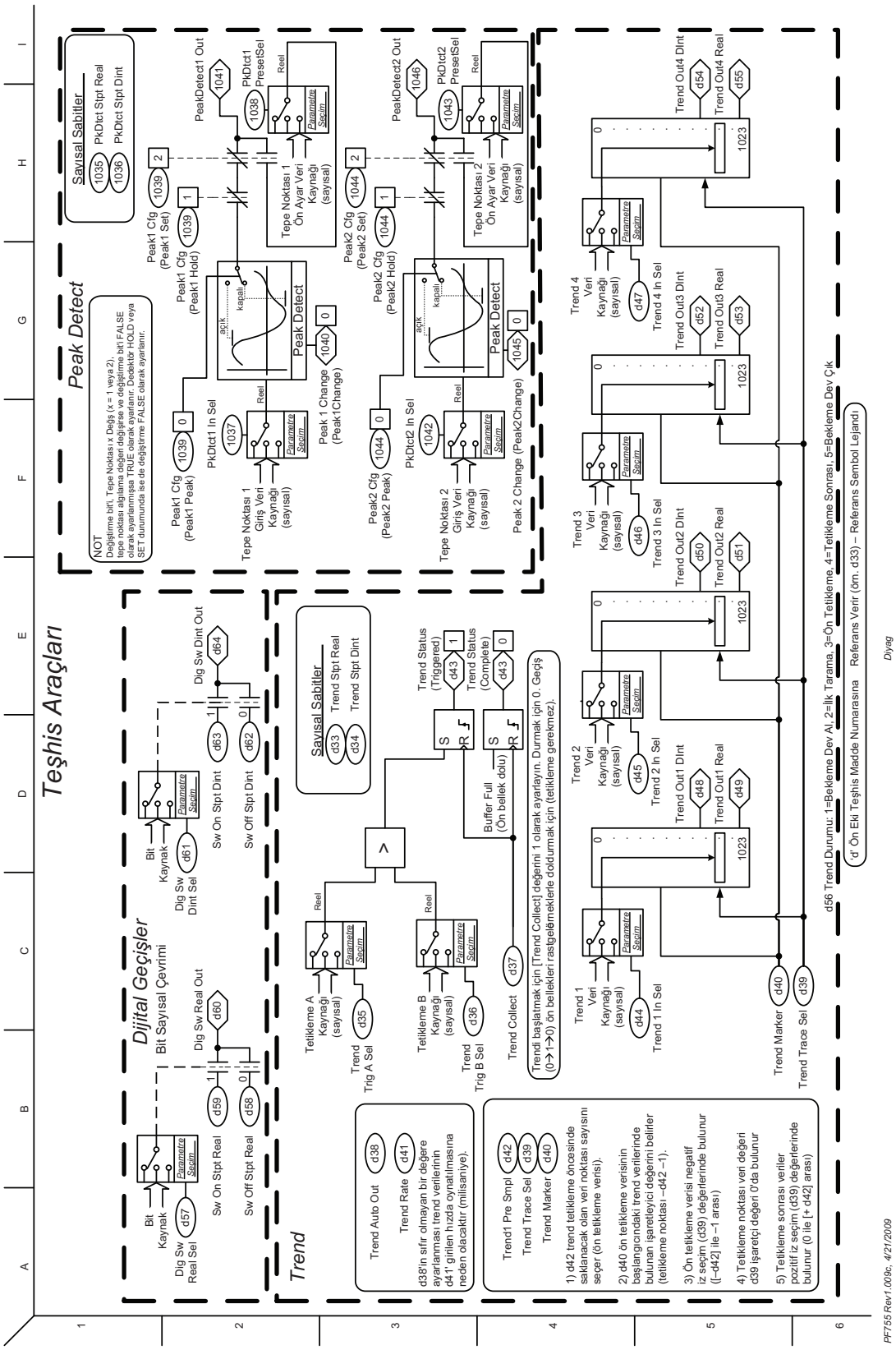

MOP Control
MOP Rate
560
Opsiyon Portu:
Digital In
DI MOP Inc
177
Parametre
Seçim
MOP
Inc
Hesap
Adım
MOP
Yavaş
Opsiyon Portu:
Digital In
DI MOP Dec
178
Parametre
Seçim
Sıfırla/Kaydet
MOP High Limit
561
Limit
MOP Reference
558
To Spd Ref, Process Ctrl
[5A3], [24A2], [24A3], [25C2], [25C4]
MOP Low Limit
562
Save MOP Ref
(Duruşta)
559
933
Start Inhibits
(SW Serbest Duruş)
Save MOP Ref
(Güç Kesintisinde)
559
933
Start Inhibits
(Bara Ön Şarj)
26
MOP
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009


Girişler ve Çıkışlar – Dijital
Opsiyon Modülü Parametreleri – Referans Sembolü Lejandı
Girişler
Dig In Sts
In5
In4
In3
In2
In1
In0
Com
Çıkışlar
Dig Out Sts
Dig Out Invert
RO0 Off Time
RO0 On Time
RO0 Sel
Relay Out0 Kaynak
Zaman-layıcı
Parametre Seçim
Inv
NC
Ortak
Hayır
RO1/TO0 Off Time
RO1/TO0 On Time
RO1/TO0 Sel
Relay Out1 (Röle Çıkış1) Transistor Out0 (Transistör Çıkış0) Kaynak
VEYA
*-Sadece 1R2T (1-Röle/2-Transistör) I/O Modülleri
TO1 Off Time
TO1 On Time
TO1 Sel
Transistor Out1 (Transistör Çıkış1) Kaynak
Çıkış Karşılaştır
RO0 Level Sel
RO0 Level Kaynak
RO0 Level
RO0 Level CmpSts
A≥B
A<B
RO1/TO0 Level Sel
RO1/TO0 Level Kaynak
RO1/TO0 Level
RO1/TO0 Level CmpSts
TO1 Level Sel
TO1 Level Kaynak
TO1 Level
TO1 Level CmpSts
Dijital
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009


Girişler ve Çıkışlar – Analog
Opsiyon Modülü Parametreleri – Referans Sembolü Lejandı
Girişler
Çıkışlar
Analog In0 Value
Analog In0 Hi
Analog In0 Lo
Analog In0 Filt BW
Analog In0 Filt Gn
Analog In Sqrt
Analog In Loss Sts
Analog In0 LssActn
Analog In Type
Analog In1 Value
Analog In1 Hi
Analog In1 Lo
Analog In1 Filt BW
Analog In1 Filt Gn
Analog In1 LssActn
Analog Out0 Val
Analog Out0 Hi
Analog Out0 Lo
Analog Out0 DataHi
Analog Out0 DataLo
Analog Out0 Data
Analog Out Abs
Analog Out0 Stpt
Analog Out0 Sel
Analog Out1 Val
Analog Out1 Hi
Analog Out1 Lo
Analog Out1 DataHi
Analog Out1 DataLo
Analog Out1 Data
Analog Out1 Stpt
Analog Out1 Sel
Analog Out Type (Analog Çıkış Tipi)
Voltaj
Akım
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçim
Kayıp Algılama
Ignore
Alarm
Filt Continue
FltCoastStop
Filt RampStop
Filt CL Stop
Tut Giriş
Set Input Lo
Set Input Hi
Ölçeklendirilmiş Değer
Ön Ölçekli Değer
Kayıp
Kare Kök
Lead Lag (İlerleme Gerilemesi)
In-Lo Hi-Lo
Ölçek
ADC
DAC
Abs
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009


Kontrol Mantığı
Not:
Aşağıdaki parametreler Kontrol Mantığı yapılandırılırken veya izlenirken tipik olarak yapılandırılır; P933 [Start Inhibits]
Mantık Derleyiciler
Write Mask Cfg
888
Maske Değerlendirmesi Mantık
Owner Logic
Logic Evaluation
To Spd Ref [5G2], [6E3], [7F2], [7F3], [8F3]
Drive Logic Rslt
879
0
31
Masks Act Status
Maskeleri
Sahipler
Dijital Girişler
DPI Port 1 (Sürücüye Monteli HIM)
DPI Port 2
DPI Port 3
DPI Port 4
DPI Port 5
DPI Port 6
Entegre Ethernet Port 13
DeviceLogix Port 14
0
15
Bit
00 Dur
01 Başlat
02 Jog1
03 Hata Temizle
04 İleri
05 Geri
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
16 Serbest Duruş
17 Akım Lim Duruş
18 Çalıştır
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
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
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Mantik
29


İnvertör Aşırı Yük IT
'd' Ön Eki Teşhis Madde Numarasına Referans yapar (örn. d33) – Referans Sembol Lejandı
Invertör Aşırı Yük (IT)
Soğutucu (Heatsink) ve Birleşim Derecesi Hesap Makinesi
Güç Cihazı Özellikler
NTC
Pwr EE Data
Duty Cycle
Drive OL Mode
PWM Frequency
DC Bara Voltajı
Output Current (Çıkış Akımı)
Current Limit 1
Current Limit 2
Diğer Ref Kaynakları
Parametre Seçim
Current Limit Sel
Drive OL Count
IGBT Temp Pct
IGBT Temp C
Drive Temp Pct
Drive Temp C
Active Cur Lmt [21G5]
Active PWM Freq
Alarm Status B
IGBT OT
Heatsink OT (Soğutucu Aş Sıc)
Drive OL
CurLmt Reduc
PWMFrq Reduc
Fault Status B
Drive OL
Heatsink OT (Soğutucu Aş Sıc)
Transistor OT (Transistör Aş Sıc)
SinkUnderTmp
Excess Load
DC Bara Hafızası
DB direnci
dc bara
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
DB Resistor Type
DB Ext Ohms
DB Ext Watts
DB ExtPulseWatts
* Not: Parametreler FV kontrol modlarından biri seçildiğinde çalışmaz
Mtr Over Load (I²T)
Motor Akım
%150
%102
eğrinin sağı
60 (Sıcak)
180 (Soğuk)
zaman (sec)
1.0 -2.0 (1.025 Tip)
%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
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009
Invert IT
30

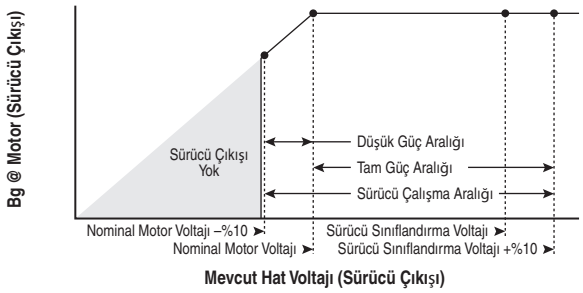

Teşhis Araçları
Peak Detect
Sayısal Sabitler
PkDtct Stpt Real
PkDtct Stpt Dint
NOT
Değiştirme biti, Tepe Noktası x Değiş (x = 1 veya 2), tepe noktası algılama değeri değişirse ve değiştirme biti FALSE olarak ayarlanmışsa TRUE olarak ayarlanır. Dedektör HOLD veya SET durumunda ise de değiştirme FALSE olarak ayarlanır.
Peak1 Cfg (Peak1 Set)
Peak1 Cfg (Peak1 Hold)
Peak1 Cfg (Peak1 Peak)
PkDtct1 In Sel
Tepe Noktası 1 Giriş Veri Kaynağı (sayısal)
Peak 1 Change (Peak1Change)
PeakDetect1 Out
PkDtct1 PresetSel
Tepe Noktası 1 Ön Ayar Veri Kaynağı (sayısal)
Peak2 Cfg (Peak2 Set)
Peak2 Cfg (Peak2 Hold)
Peak2 Cfg (Peak2 Peak)
PkDtct2 In Sel
Tepe Noktası 2 Giriş Veri Kaynağı (sayısal)
Peak 2 Change (Peak2Change)
PeakDetect2 Out
PkDtct2 PresetSel
Tepe Noktası 2 Ön Ayar Veri Kaynağı (sayısal)
Dijital Geçişler
Bit Sayısal Çevrimi
Bit Kaynak
Dig Sw Real Sel
Dig Sw Real Out
Sw On Stpt Real
Sw Off Stpt Real
Dig Sw Dint Sel
Dig Sw Dint Out
Sw On Stpt Dint
Sw Off Stpt Dint
Trend
Sayısal Sabitler
Trend Stpt Real
Trend Stpt Dint
Trend Auto Out
Trend Rate
d38'in sıfır olmayan bir değere ayarlanması trend verilerinin d41' ginlen hızda oynatılmasına neden olacaktır (milisaniye).
Trend1 Pre Smpl
Trend Trace Sel
Trend Marker
1) d42 trend tetikleme öncesinde saklanacak olan veri noktası sayısını seçer (ön tetikleme verisi).
2) d40 ön tetikleme verisinin başlangıcındaki trend verilerinde bulunan işaretleyici değerini belirler (tetikleme noktası –d42 –1).
3) Ön tetikleme verisi negatif iz seçim (d39) değerlerinde bulunur ([–d42] ile –1 arası)
4) Tetikleme noktası veri değeri d39 işaretçi değeri 0'da bulunur
5) Tetikleme sonrası veriler pozitif iz seçim (d39) değerlerinde bulunur (0 ile [+ d42] arası)
Tetikleme A Kaynağı (sayısal)
Trend Trig A Sel
Tetikleme B Kaynağı (sayısal)
Trend Trig B Sel
Trend Collect
Trend Status (Triggered)
Trend Status (Complete)
Buffer Full (Ön bellek dolu)
Trendi başlatmak için [Trend Collect] değerini 1 olarak ayarlayın. Durmak için 0. Geçiş (0→1→0) ön bellekleri rastgelemeklerle doldurmak için (tetikleme gerekmez).
Trend 1 Veri Kaynağı (sayısal)
Trend 1 In Sel
Trend 2 Veri Kaynağı (sayısal)
Trend 2 In Sel
Trend 3 Veri Kaynağı (sayısal)
Trend 3 In Sel
Trend 4 Veri Kaynağı (sayısal)
Trend 4 In Sel
Trend Out1 DInt
Trend Out1 Real
Trend Out2 DInt
Trend Out2 Real
Trend Out3 DInt
Trend Out3 Real
Trend Out4 DInt
Trend Out4 Real
Trend Marker
Trend Trace Sel
d56 Trend Durumu: 1=Bekleme Dev Al, 2=İlk Tarama, 3=Ön Tetikleme, 4=Tetikleme Sonrası, 5=Bekleme Dev Çık
'd' Ön Ekli Teşhis Madde Numarasına Referans Verir (ör. d33) – Referans Sembol Lejandı
Diyag
PF755 Rev1.009c, 4/21/2009

Uygulama Notları

Voltaj Toleransı

Sürücü Sınıflandırması	Nominal Hat 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 Sınıflandırma Voltajına + %10. Sınıflandırma akımı tüm Sürücü Tam Güç Aralığı boyunca mevcuttur
Sürücü Çalışma Aralığı =	En Düşük Nominal Motor Voltajı – %10 Sürücü Sınıflandırma Voltajına + %10. Sürücü Çıkışı, Gerçek Hat Voltajı Nominal Motor Voltajından daha düşük olduğunda doğrusal olarak azaltılır

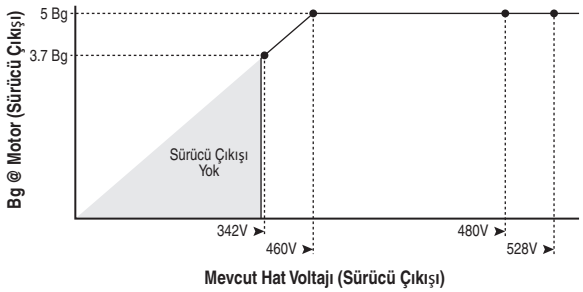


Örnek:

342V Gerçek Hat Voltajı girişi ile beslenen 480V sınıflandırmasına sahip sürücüye bağlanmış olan 5 Bg, 460V motorun maksimum gücünü hesaplayın.

- Gerçek Hat Voltajı/Nominal Motor Voltajı = %74.3
- %74.3 × 5 Bg = 3.7 Bg
- %74.3 ×60 Hz = 44.6 Hz

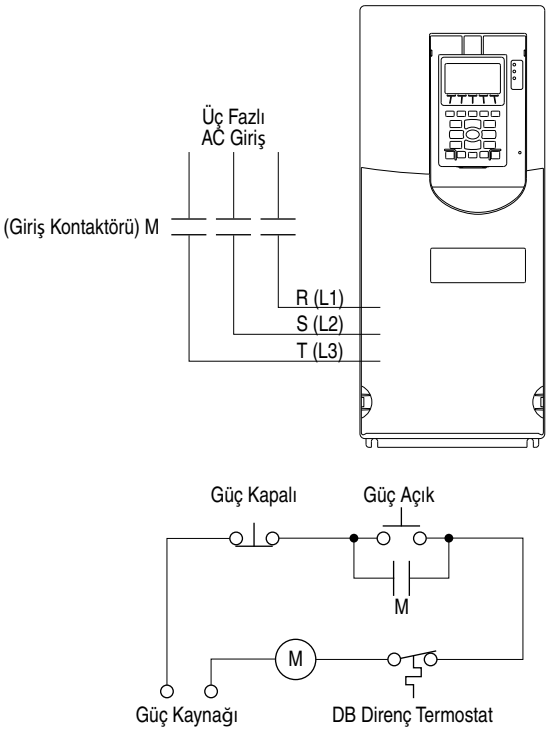
342V Gerçek Hat Voltajında, 5 Bg, 460V motorun üretebileceği maksimum güç 44.6 Hz frekansta 3.7 Bg'dir.



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 C.1 Harici Fren Direnci Devresi



Kaldırma/Tork Doğrulama

PowerFlex 750-Serisi sürücülerin TorqProve™ özelliği için motor kontrolü ile mekanik fren arasında uygun bir koordinasyonun gerekli olduğu uygulamalar amaçlanmıştır. Bir mekanik fren bırakılmadan önce sürücü motor çıkış fanının sürekliliğini kontrol edecektir ve uygun motor kontrolünü doğrulayacaktır (tork doğrulama). Sürücü aynı zamanda sürücü kontrolü bırakmadan önce mekanik frenin yükü kontrol ettiğini doğrulayacaktır (fren doğrulama). Sürücü freni ayarladıktan sonra, motor hareketi frenin yükü tuttuğundan 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 C-4'deki «Dikkat» bölümüne bakınız.

Bir enkoder ile TorqProve fonksiyonu aşağıdakiler içerir:

- Tork Doğrulama (yukarı akış ve son tork ölçümünü içerir)
- Fren Doğrulama
- Fren Kaçırması (eğer fren kayarsa/başarısız olursa özellikle yavaşça yükü azaltır)
- Float Capability (Sıfır Hz hızda tam tork sağlayabilme özelliği)
- Mikro-Pozisyonlama
- Hızlı Durma
- Hız Sapması Hatası, Çıkış Fazı Kaybı Hatası, Enkoder Kaybı Hatası.

Enkodersiz TorqProve fonksiyonu aşağıdakiler içerir:

- Tork Doğrulama (yukarı akış ve son tork ölçümünü içerir)
- Mikro-Pozisyonlama
- Hızlı Durma
- Hız Sapması Hatası, Çıkış Fazı Kaybı Hatası.

Önemli: Fren Kaçırma tespiti ve Yüzdürme özelliği (sıfır hızda yükü muhafaza etme özelliği) enkodersiz TorqProve'da mevcut değildir.

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 kaçırması/başarısız 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.

Tork Doğrulama Uygulamaları için Motorun Ayarlanması

Motoru ayarlamak için Başlatma rutininin (Bakınız sayfa 2-3) kullanılması mümkündür. 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 750-Serisi sürücü **TorqProve devreye alınana** kadar mekanik freni kontrol etmeyecektir. Eğer fren bir dijital çıkışa bağlanmışsa bırakılabilir. Gerekirse, **kablolama/programlama tamamlanana ve doğrulanana kadar dijital çıkışın bağlantısını kesin**.

Operatör Arayüzü (HIM) Genel Bakış

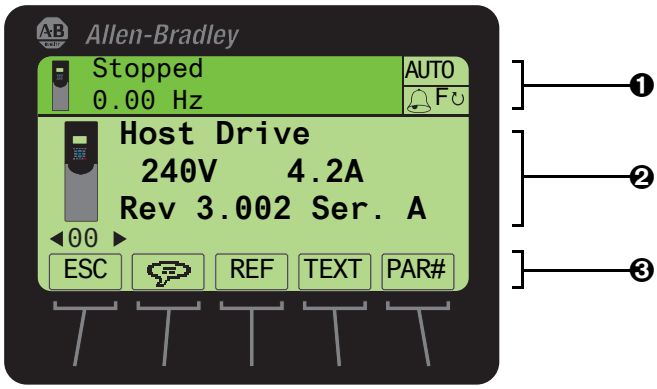
Sürücünüzü yapılandırmak ve izlemek için HIM (Katalog Numaraları 20-HIM-A6 ve 20-HIM-C6S) kullanılması ile ilgili bilgilerin tamamı Gelişmiş PowerFlex 7-Sınıfı Operatör Arayüzü (HIM) Kullanıcı Kılavuzu, yayın 20HIM-UM001 içerisinde verilmiştir.

LCD Ekran Kısımları

HIM ekranı üç bölgeye ayrılmıştır:

❶ Durum Çubuğu
❷ Veri Alanı
❸ Elektronik Tuş Etiketleri

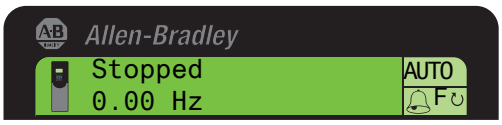
Şekil D.1 HIM Ekran Bölgeleri



Durum Çubuğu

Durum Çubuğu Ana Sürücünün çalışma durumu ile ilgili bilgileri gösterir.

Şekil D.2 Gösterim Ekranındaki Durum Çubuğu

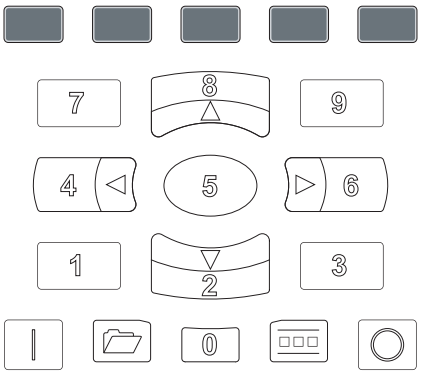


Kısım		Açıklama
	Ana İkonu	Bağlı olan Ana Sürücünün küçük bir resmi.
Stopped	Durum Metni	Mevcut Ana Sürücünün çalışma durumunu gösterir. Bir hata mevcut olduğunda metin yanıp söner.
0.00 Hz	Geri Bildirim	Sürücü çıkış geri bildirimini gösterir (örneğin, Hz, dev/dak, amper, vb.)
AUTO/MAN	Mod Göstergesi	Otomatik veya Manuel HIM durumunu gösterir.
🔔	Alarm Göstergesi	Zil ikonu bir alarmın mevcut olduğunu gösterir.
F↻ R↺	Dönüş Göstergesi	Ana Sürücü çalışmasının yönünü gösterir.

Elektronik Tuşlar

Beş adede kadar dinamik *elektronik tuş* (Şekil D.3 içerisinde gölgeli gösterilmiştir) mevcut olabilir. Bir *elektronik tuş* HIM ekranına veya veri giriş moduna bağlı olarak fonksiyonunu/adını değiştirir. Bir *elektronik tuş* aktif olduğunda, mevcut fonksiyonu LCD ekranda karşılık gelen Elektronik Tuş Etiketinde (Şekil D.1 içerisinde madde 3) gösterilir.

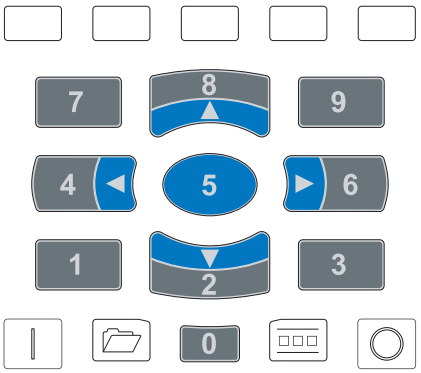
Şekil D.3 Elektronik Tuşlar



Yönlendirme ve Numara Tuşları

Şekil D.4 içerisinde gösterilen beş mavi çok fonksiyonlu tuş menüleri/ekranları kaydırmak, Veri Alanında (Şekil D.1 içerisinde madde 2) gösterilen ilgili fonksiyonları gerçekleştirmek veya sayısal değerleri girmek için kullanılır. Beş gri numara tuşu (0, 1, 3, 7 ve 9) sadece ilgili sayısal değeri girmek için kullanılır.

Şekil D.4 Yönlendirme ve Numara Tuşları.

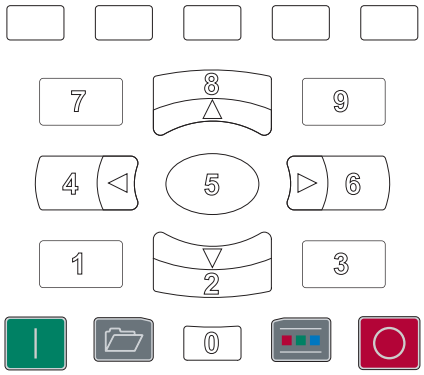


Tuş	İsim	Açıklama
2	2/Aşağı Ok	• «2» sayısal değerini girer. • Bir öğe seçmek için aşağı kaydırma yapar.
4	4/Sol Ok	• «4» sayısal değerini girer. • Bir öğe seçmek için sola kaydırma yapar.
5	5/Enter	• «5» sayısal değerini girer. • Seçilen bir menü öğesinin bir sonraki seviyesini gösterir. • Yeni değerleri girer. • Amaçlanan işlemleri gerçekleştirir.
6	6/Sağ Ok	• «6» sayısal değerini girer. • Bir öğe seçmek için sağa kaydırma yapar.
8	8/Yukarı Ok	• «8» sayısal değerini girer. • Bir öğe seçmek için yukarı kaydırma yapar.

Tek Fonksiyonlu Tuşlar

Şekil D.5 içerisinde gösterilen dört tek fonksiyonlu tuşun her biri her zaman sadece kendisine atanmış olan fonksiyonu gerçekleştirir.

Şekil D.5 Tek Fonksiyonlu Tuşlar



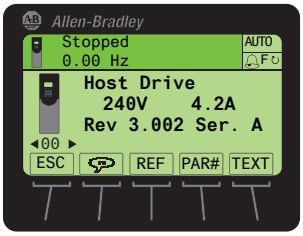
Tuş	İsim	Açıklama
	Başlat	Sürücüyü başlatır.
	Klasör	Parametrelere, teşhis, hafıza fonksiyonları, tercihler ve Başlatma (Start-Up) gibi diğer görevlere erişim sağlar.
	Kontrol Çubuğu	Jog, yön, otom/manuel ve diğer kontrol fonksiyonlarına erişim sağlar.
	Durdur	Sürücüyü durdurmak veya bir hatayı silmek için kullanılır. Bu tuş her zaman aktiftir. Parametre 370 [Stop Mode A] tarafından kontrol edilir.

HIM Kullanarak Başlatma Menüsüne Yönlendirme Yapılması

1. Sürücüye ilk olarak enerji verildikten sonra Başlatma menüsüne ulaşmak için sürücüye enerji verin.

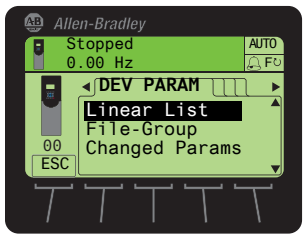
   Enerji verilmesini takiben Port 00 (Ana Sürücü) için Durum ekranı varsayılan durumda gösterilir.

Şekil D.6 Durum Ekranı



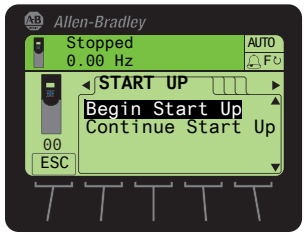
2. Klasör ekranında ulaşmak için (Klasörler) tuşuna basın.

Şekil D.7 Klasör Ekranı



3. BAŞLATMA klasör ekranına kaydırma yapmak için 4 veya 6 tuşunu kullanın.

Şekil D.8 Başlatma Ekranı



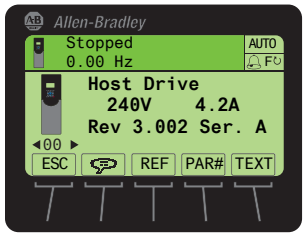
4. Başlatma opsiyonlarından birini seçmek için 2 veya 8 tuşunu kullanın.

Bir Cihaz Seçilmesi

1. Durum Ekranına gidin.

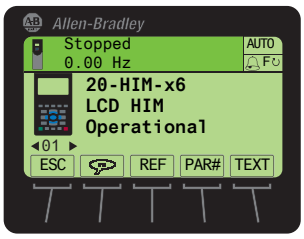
   Sürücüye enerji verildiğinde Port 00 (Ana Sürücü) için Durum ekranı varsayılan durumda gösterilir.

Şekil D.9 Port 00 (Ana Sürücü)'yü Gösteren Durum Ekranı



2. İstenen porta kaydırmak için 4 veya 6 tuşunu kullanın.

Şekil D.10 Port 01 (Kızağa Monte Edilen HIM)'i Gösteren Durum Ekranı



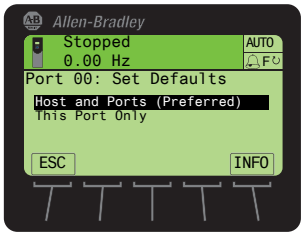
3. Parametrelere erişmek için PAR# elektronik tuşuna veya (Klasörler) tuşuna basın.

Fabrika Ayarlarının Ayarlanması

PowerFlex 750-Serisi Sürücülerin Fabrika Ayarlarına Getirilmesi

1. Durum Ekranına gidin (Şekil D.6).
2. 4 veya 6 tuşunu kullanarak ayarlarını fabrika ayarlarına sıfırlamak istediğiniz Ana Sürücüye ait Port 00'a gidin.
3. En son görüntülenen klasörü göstermek için tuşuna basın.
4. BELLEK klasörüne kaydırmak için 4 veya 6 tuşunu kullanın.
5. 2 veya 8 tuşunu kullanarak **Set Defaults** (Varsayılan Ayarla) tuşunu seçin.
6. Varsayılan Ayarla açılır kutusunu görüntülemek için 5 (Enter) tuşuna basın.

Şekil D.11 PowerFlex 750-Serisi Sürücüler için Varsayılan Ayarla Açılır Kutusu

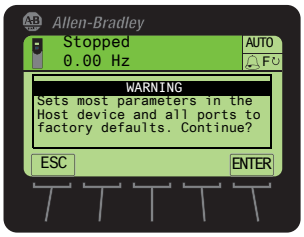


7. Uygun işlemi seçmek için 2 veya 8 tuşunu seçin.
   - Ana Cihaz ve Portlar (Tercih Edilen): Fabrika ayarlarına getirme işlemi için Ana cihazı ve tüm portları seçer.
   - Sadece Bu Port: Fabrika ayarlarına getirme işlemi için sadece bu portu seçer.

▶ **İPUCU:** Seçilen menü öğesi ile ilgili bir açıklama için INFO *elektronik tuşu*na basın.

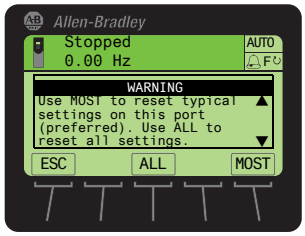
8. Varsayılan ayarlara sıfırlamak için uyarı açılır kutusunu görüntülemek üzere 5 (Enter) tuşuna basın.

Şekil D.12 Ana Cihaz ve Portlar (Tercih Edilen) Açılır Kutusu



Ana Cihaz ve port cihazları için birçok parametreyi fabrika ayarlarına getirmek ve onaylamak için ENTER *elektronik tuşu*na basın. Bu durumda, geri ALINMAYACAK olan ayarlar için Tablo D.A'ya bakınız. Veya iptal etmek için ESC *elektronik tuşu*na basın.

Şekil D.13 Sadece Bu Port Açılır Kutusu



Seçilen port cihazı için BİRÇOK ayarı fabrika ayarlarına getirmek için MOST *elektronik tuşu*na basın. Bu durumda, geri ALINMAYACAK olan ayarlar için Tablo D.A'ya bakınız. Seçilen port cihazı için TÜM ayarları fabrika ayarlarına getirmek için ALL *elektronik tuşu*na basın. Veya iptal etmek için ESC *elektronik tuşu*na basın.

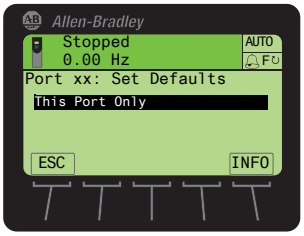
Tablo D.A Most Sıfırlama Opsiyonundan Etkilenmeyen Parametreler

Cihaz	Parametre
Sürücü Ana Kontrol Kartı	300 [Speed Units] 301 [Access Level] 302 [Language] 305 [Voltage Class] 306 [Duty Rating] 471 [PrdMntRst Enable] 472 [Pred Maint Reset]
I/O Modülü	105 [RO0 LifeEvntActn]
Artımlı Enkoder Modülleri	Yok
Güvenli Hız Monitörü Modülü	Yok
Üniversal Geri Bildirim Modülü	Yok
Entegre EtherNet/IP	36 [BOOTP] 38 [IP Addr Cfg 1]…41 [IP Addr Cfg 4] 42 [Subnet Cfg 1]…45 [Subnet Cfg 4] 46 [Gateway Cfg 1]…49 [Gateway Cfg 4] 50 [Net Rate Cfg]

PowerFlex 750-Serisi Çevre Birimlerinin Fabrika Ayarlarına Getirilmesi

1. Durum Ekranına gidin (Şekil D.6).
2. 4 veya 6 tuşlarını kullanarak parametrelerini fabrika ayarlarına getirmek istediğiniz cihazın Portu üzerine gidin (örneğin, PowerFlex 755 sürücülerin ana kontrol kartında entegre EtherNet/IP haberleşme adaptörü için ayrılmış olan Port 13).
3. En son görüntülenen klasörü göstermek için tuşuna basın.
4. BELLEK klasörüne kaydırmak için 4 veya 6 tuşunu kullanın.
5. 2 veya 8 tuşunu kullanarak **Set Defaults** (Varsayılan Ayarla) tuşunu seçin.
6. Varsayılan Ayarla açılır kutusunu görüntülemek için 5 (Enter) tuşuna basın.

Şekil D.14 PowerFlex 750-Serisi Çevre Birimleri için Varsayılan Ayarla Açılır Kutusu

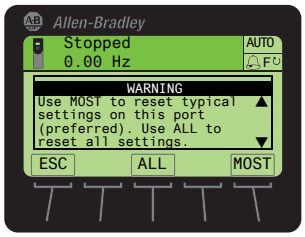


– Sadece Bu Port: Fabrika ayarlarına getirme işlemi için sadece bu portu seçer.

İPUCU: Seçilen menü öğesi ile ilgili bir açıklama için INFO *elektronik tuşu*na basın.

7. Varsayılan ayarlara sıfırlamak için uyarı açılır kutusunu görüntülemek üzere 5 (Enter) tuşuna basın.

Şekil D.15 Fabrika Ayarlarına Sıfırlama için Uyarı Açılır Kutusu

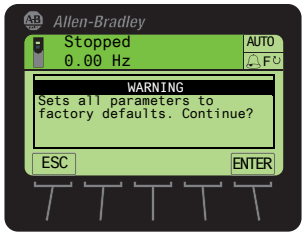


8. Seçilen port cihazı için BİRÇOK ayarı fabrika ayarlarına getirmek için MOST *elektronik tuşu*na basın. Bu durumda, geri ALINMAYACAK olan ayarlar için cihaz Kullanıcı Kılavuzlarına bakınız. Seçilen port cihazı için TÜM ayarları fabrika ayarlarına getirmek için ALL *elektronik tuşu*na basın. Veya iptal etmek için ESC *elektronik tuşu*na basın.

PowerFlex 7-Sınıfı Sürücülerin/Çevre Birimlerinin Fabrika Ayarlarına Getirilmesi

1. Durum Ekranına gidin (Şekil D.6).
2. 4 veya 6 tuşunu kullanarak ayarlarını fabrika ayarlarına sıfırlamak istediğiniz cihazın Portuna gidin (örneğin, Ana Sürücü için Port 00).
3. En son görüntülenen klasörü göstermek için tuşuna basın.
4. BELLEK klasörüne kaydırmak için 4 veya 6 tuşunu kullanın.
5. 2 veya 8 tuşunu kullanarak **Set Defaults** (Varsayılan Ayarla) tuşunu seçin.
6. Varsayılan Ayarla açılır kutusunu görüntülemek için 5 (Enter) tuşuna basın.

Şekil D.16 Varsayılan Ayarla Açılır Kutusu



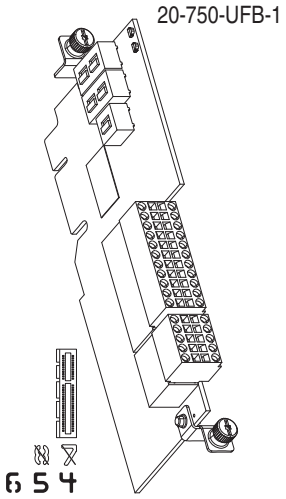
7. Tüm cihaz parametre değerlerini fabrika ayarlarına getirmek ve onaylamak için ENTER *elektronik tuşu*na basın. Veya iptal etmek için ESC *elektronik tuşu*na basın.

Notlar:

Üniversal Geri Bildirim Enkoderi Opsiyon Modülü

Aşağıdakiler ile ilgili bilgi için…	Bakınız Sayfa…
Teknik Özellikler	E-1
Terminal Blok Adlandırmaları	E-3
Kablolama Örnekleri	E-4

Teknik Özellikler

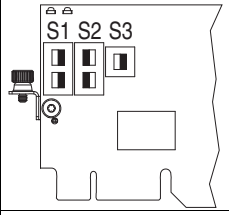
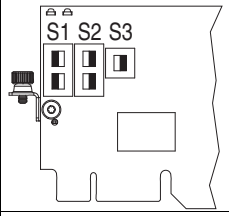
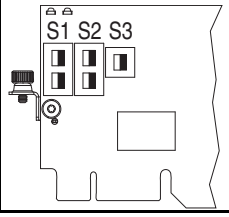


Önemli: Üniversal Geri Bildirim Enkoderi sadece PowerFlex 755 sürücüler ile kullanılabilir.

Tablo E.A Üniversal Geri Bildirim Opsiyon Modülü LED Göstergesi

LED	İsim	Renk	Durum	Açıklama
❶	Kart	Yanmıyor	Kapalı	Enerji verilmemiş.
		Yeşil	Yanıp Sönüyor	Başlatılıyor, aktif değil. Haberleşme kayboldu, yeniden bağlanmaya çalışıyor.
			Sabit	Çalışır durumda, hiçbir hata yok.
		Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Modül hatası. • P1 [Module Sts] kontrol edin
			Sabit	Normal çalışma.
				Modül başlatılıyor.
				Tehlikeli modül hatası. • Yeniden enerji verin • Modül flash donanım yazılımını güncelleyin • Modülü değiştirin
		Sarı	Yanıp Sönüyor	Tip 2 alarm durumu bulunmaktadır. • P1 [Module Sts] kontrol edin
			Sabit	Tip 1 alarm durumu bulunmaktadır. • P1 [Module Sts] kontrol edin
		Sarı/Yeşil	Dönüşümlü Yanıp Sönüyor	Module flash güncelliyor.
❷	DPI	Yanmıyor	Kapalı	Enerji verilmemiş. Haberleşme yapmıyor.
		Yeşil	Yanıp Sönüyor	Modül DPI ana cihazı ile haberleşmeye çalışıyor.
			Sabit	• Uygun bir şekilde bağlanmış ve haberleşme gerçekleştiriyor. • Module flash güncelliyor.
		Kırmızı	Yanıp Sönüyor	Modül DPI ana cihazı ile haberleşmiyor.
			Sabit	DPI haberleşme arızası, geçersiz port gibi.
		Sarı	Yanıp Sönüyor	Normal çalışma.
			Sabit	Çevre birimi bir SCANport ürününe bağlanmıştır ve bir SCANport uyumluluk modunu desteklememektedir.

Tablo E.B Üniversal Geri Bildirim Opsiyon Modülü DIP Switch Ayarları (Güvenlik Uygulaması)

Güvenlik Kanalı Seçimi	DIP Switch Ayarları
Ana Güvenlik Kanalı Geri bildirim sinyallerini Ana Güvenlik Kanalına bağlamak için aşağıdakileri ayarlayın: S1 sürgüleri AÇIK S2 sürgüleri KAPALI S3 sürgüsü AÇIK	
İkincil Güvenlik Kanalı Geri bildirim sinyallerini İkincil Güvenlik Kanalına bağlamak için aşağıdakileri ayarlayın: S1 sürgüleri KAPALI S2 sürgüleri AÇIK S3 sürgüsü AÇIK	
Ana ve İkincil Güvenlik Kanalları Geri bildirim sinyallerini hem Ana hem de İkincil Güvenlik Kanalına bağlamak için aşağıdakileri ayarlayın: S1 sürgüleri AÇIK S2 sürgüleri AÇIK S3 sürgüsü AÇIK	

Tablo E.C Üniversal Geri Bildirim Artımlı AquadB Enkoder

Faktör	Açıklama
Giriş	Diferansiyel veya Tek Taraflı çalışma, Sabit Akım Giderme çalışması ~10 mA
	10 mA kaynaklı 3.5V DC minimum ile 7.5V DC maksimum arası minimum yüksek durum voltajı 3.5V DC maksimum düşük durum voltajı 0.4V DC
Maksimum Kablo Uzunluğu:	30 m (100 ft) @ 5V, 183 m (600 ft) @ 12V
Maksimum Giriş Frekansı	250 kHz

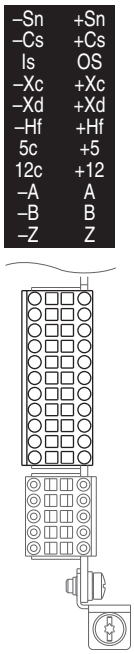
Tablo E.D Desteklenen Enkoderler

Faktör	Heidenhain (EnDat)	SSI	Stegmann (Hiperface)	BiSS	Stahl (doğrusal)	Temposonics (doğrusal)
Enkoder Voltaj Beslemesi	5V @ 250 mA	10.5V @ 250 mA	10.5V @ 250 mA	10.5V @ 250 mA	Harici Besleme 24V	Harici Besleme 24V
Yüksek Çözünürlüklü Sinyal	Sinüs/Kosinüs 1V P-P	Sinüs/Kosinüs 1V P-P	Sinüs/Kosinüs 1V P-P	Sinüs/Kosinüs 1V P-P	yok	yok
Maksimum Kablo Uzunluğu	100 m	100 m	90 m	100 m	100 m	100 m
Güncelleme Hızı [1]	102.4 µs	102.4 µs	102.4 µs	102.4 µs	0.5/1.0/1.5/2.0 ms	0.5/1.0/1.5/2.0 ms
Maksimum Giriş Frekansı	163.8 kHz	163.8 kHz	163.8 kHz	163.8 kHz	yok	yok

[1] Üniversal Geri Bildirim Enkoder Opsiyon Modülü görüntülenen güncelleme hızları ile pozisyonu alacaktır.

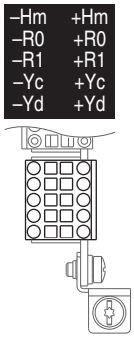
Terminal Blok Adlandırmaları

Tablo E.E Üniversal Geri Bildirim Enkoder Opsiyon Modülü TB1 Terminal Adlandırmaları



Terminal	İsim	Açıklama
–Sn	Sinüs (–)	Negatif Sinüs sinyali
+Sn	Sinüs (+)	Pozitif Sinüs sinyali
–Cs	Kosinüs (–)	Negatif Kosinüs sinyali
+Cs	Kosinüs (+)	Pozitif Kosinüs sinyali
Is	İç Koruma	Heidenhain iç koruma terminali
Os	Dış Koruma	Kablo koruma terminali
–Xc	Kanal X Saat (–)	Negatif saat terminali (Kanal X)
+Xc	Kanal X Saat (+)	Pozitif saat terminali (Kanal X)
–Xd	Kanal X Verisi (–)	Negatif veri terminali (Kanal X)
+Xd	Kanal X Verisi (+)	Pozitif veri terminali (Kanal X)
–Hf	Heidenhain Besleme Geri Bildirim (–)	Artımlı geri bildirim uygulamaları için uygun voltaj regülasyonu sağlamak amacıyla terminal –Hf'i 5c'ye ve terminal +Hf'i +5'e bağlayın.
+Hf	Heidenhain Besleme Geri Bildirim (+)	
5c	Ortak	+5V Ortak
+5	+5 Volt DC Güç	Enkoder 250 mA için güç besleme
12c	Ortak	+12V Ortak
+12	+12 Volt DC Güç	Enkoder için güç besleme (10.5V @ 250 mA)
–A	Enkoder A (DEĞİL)	Tek kanal veya karesel A girişi veya enkoder çıkışı.
A	Enkoder A	
–B	Enkoder B (DEĞİL)	Karesel B girişi veya enkoder çıkışı.
B	Enkoder B	
–Z	Enkoder Z (DEĞİL)	Pals, işaretleyici veya kayıt girişi veya enkoder çıkışı.
Z	Enkoder Z	

Tablo E.F Üniversal Geri Bildirim Enkoder Opsiyon Modülü TB2 Terminal Adlandırmaları



Terminal	İsim	Açıklama
–Hm	Ana Giriş (–)	12V DC @ 9 mA ile 24V DC @ 40 mA arası
+Hm	Ana Giriş (+)	
–R0	Kayıt Girişi 0 (–)	Pozitif ve negatif enkoder kayıt terminalleri. 12V DC @ 9 mA ile 24V DC @ 40 mA arası
+R0	Kayıt Girişi 0 (+)	
–R1	Kayıt Girişi 1 (–)	
+R1	Kayıt Girişi 1 (+)	
–Yc	Kanal Y Saat (–)	Negatif saat terminali (Kanal Y)
+Yc	Kanal Y Saat (+)	Pozitif saat terminali (Kanal Y)
–Yd	Kanal Y Veri (–)	Negatif veri terminali (Kanal Y)
+Yd	Kanal Y Veri (+)	Pozitif veri terminali (Kanal Y)

Önemli: Sadece bir doğrusal geri bildirim cihazı opsiyon modülüne bağlanabilir. Cihazın kablosunu TB1 üzerinde Kanal X'e veya TB2 üzerinde Kanal Y'ye bağlayın.

Parametre Erişimi

Opsiyon modülü üzerindeki parametrelere nasıl erişileceği ile ilgili Bir Cihaz Seçilmesi sayfa D-5'e bakınız.

Parametre Açıklamaları

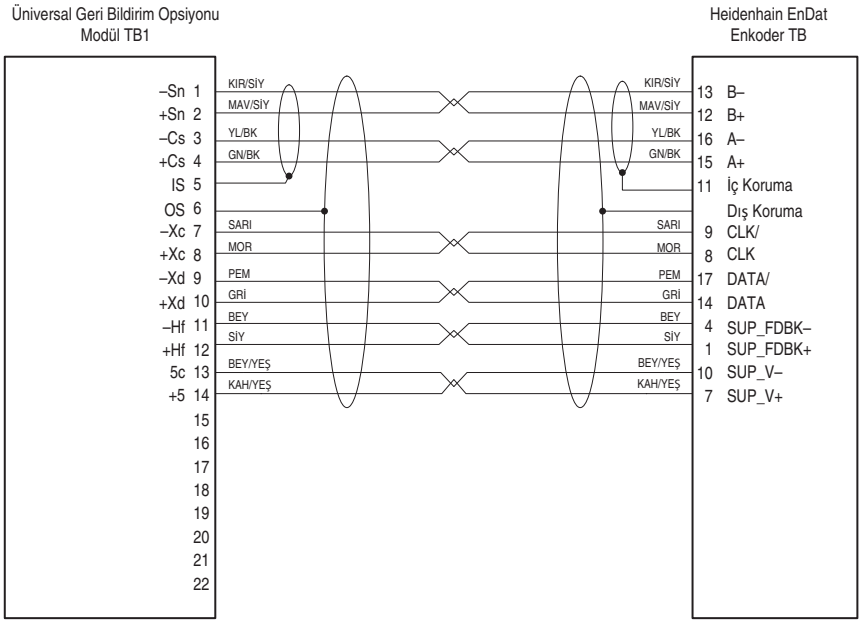
Üniversal Geri Bildirim opsiyon modülü parametre açıklamaları sayfa 3-166'den başlar.

Kablolama Örnekleri

Aşağıdaki tablo motor, geri bildirim cihazı ve kablo kablolama örneklerinin bir listesini içermektedir.

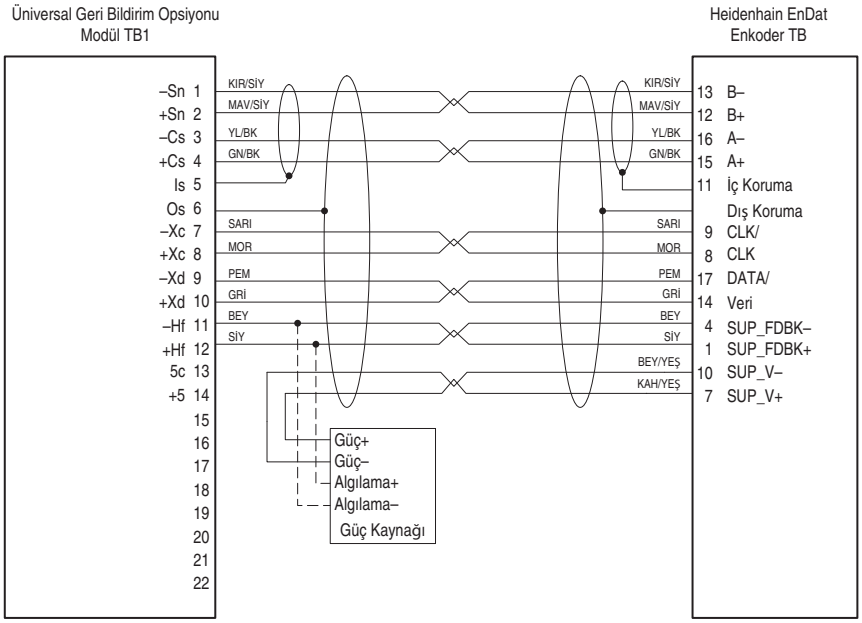
Eğer bu motoru ve/veya geri bildirim cihazını kullanıyorsanız…	ve bu kabloyu kullanıyorsanız…	Bu kablolama örneğine bakınız…
Heidenhain EnDat açı enkoderi (örn. RCN729/829), dahili güç beslemesi ile	enkoder ile birlikte tedarik edilir	Şekil E.1 sayfa E-5
Heidenhain EnDat açı enkoderi, harici güç beslemesi ile	enkoder ile birlikte tedarik edilir	Şekil E.2 sayfa E-5
Heidenhain EnDat-Olmayan döner enkoder, dahili güç beslemesi ile	enkoder ile birlikte tedarik edilen PUR kablosu	Şekil E.3 sayfa E-6
Heidenhain EnDat döner enkoder (ECN 412 EnDat01), dahili güç beslemesi ile	enkoder ile birlikte tedarik edilir	Şekil E.4 sayfa E-6
Heidenhain EnDat döner enkoder (ECN 412 EnDat01), dahili güç beslemesi ile	enkoder ile birlikte tedarik edilen PUR kablosu	Şekil E.5 sayfa E-7
460V MP serisi motor ve Stegmann döner enkoder	2090-CDNFDMP-SXX	Şekil E.6 sayfa E-7
	2090-XXNFMP-SXX	Şekil E.7 sayfa E-8
Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -M2KXL, -S2l veya -S2KXL motor ve Stegmann döner enkoder	2090-CDNFDMP-SXX	Şekil E.6 sayfa E-7
	2090-XXNFMP-SXX	Şekil E.7 sayfa E-8
230V MP serisi motor ve bir Stegmann döner enkoder	2090-UXNFDMP-SXX	Şekil E.8 sayfa E-8
	2090-XXNFMP-SXX	Şekil E.9 sayfa E-9
Stegmann döner enkoder	1326-CECU-XXL-XXX	Şekil E.10 sayfa E-9
	Önceden bağlantısı, koruması yapılmış, bükümlü çift	Şekil E.11 sayfa E-10
	Korumalı, bükümlü çift kablo, 8-pimli bir Berg tipi konnektör ile	Şekil E.12 sayfa E-10
	Korumalı, bükümlü çift kablo, 10-pimli bir MS tipi konnektör ile	Şekil E.13 sayfa E-11
	Korumalı, bükümlü çift kablo, 12-pimli bir DIN tipi konnektör ile	Şekil E.14 sayfa E-11
460V MP serisi motor ve bir döner enkoder	2090-CDNFDMP-SXX	Şekil E.15 sayfa E-12
	2090-XXNFMP-SXX	Şekil E.15 sayfa E-12
Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -S2l veya -S2KXL motor ve bir döner enkoder	2090-XXNFMP-SXX	Şekil E.15 sayfa E-12
230V MP serisi motor ve bir döner enkoder	2090-UXNFDMP-SXX	Şekil E.16 sayfa E-12
	2090-XXNFMP-SXX	Şekil E.16 sayfa E-12
Doğrusal sensör	MDI RG Konnektör	Şekil E.17 sayfa E-13
	P Entegre Kablo	Şekil E.17 sayfa E-13
Kayıt sensörü	sensör ile tedarik edilir	Şekil E.18 sayfa E-14
Simülasyonu yapılan Artımlı enkoder çıkışı	müşteri tarafından tedarik edilir	Şekil E.19 sayfa E-15

Şekil E.1 Heidenhain EnDat Açı Enkoderi, Dahili Güç Beslemesi ile



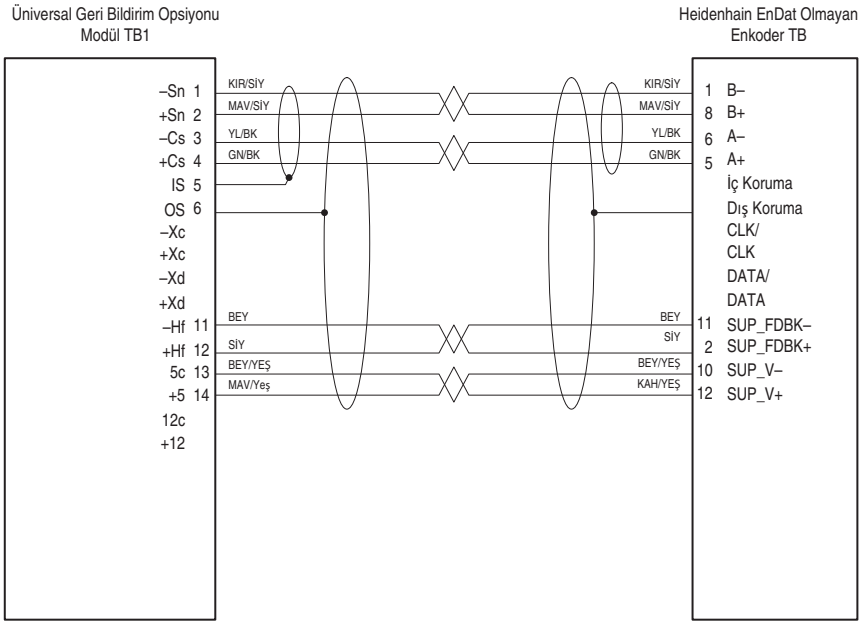
Not: Ek bilgi için enkoder ile birlikte verilen Kurulum Talimatlarına bakınız.

Şekil E.2 Heidenhain EnDat Açı Enkoderi, Harici Güç Beslemesi ile



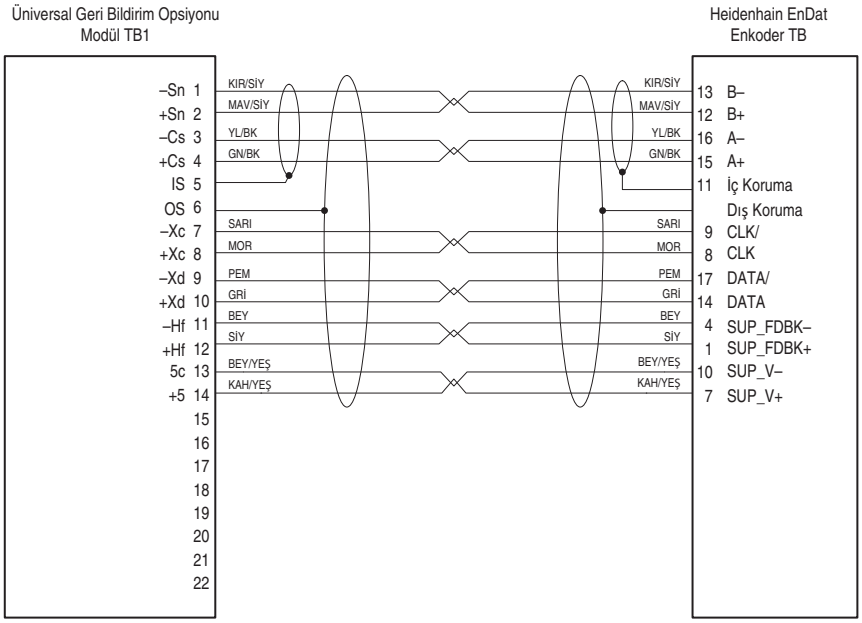
Notlar: Ek bilgi için enkoder ile birlikte verilen Kurulum Talimatlarına bakınız. Harici güç beslemesi 3.6V ile 5.25V arasında, maks. 350 mA olmalıdır.
TB1-14 (Güç+) ve TB1-13 (Güç–) enkodere bağlanmamalıdır. Kahverengi/yeşil ve beyaz/yeşil iletkenler harici güç beslemesine bağlanmalıdır. Eğer harici güç beslemesi algılama bağlantılarına sahip değilse, besleme geri bildirim (algılama) bağlantıları yine enkoderden üniversal karta (TB1-11,12) yapılmalıdır.

Şekil E.3 Heidenhain EnDat-Olmayan Döner Enkoder, Dahili Güç Beslemesi ile



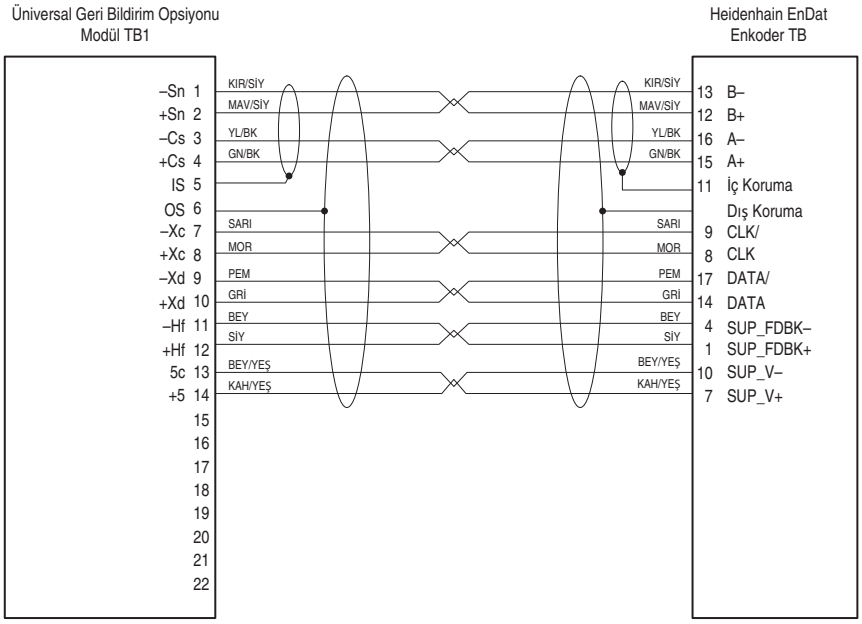
Not: Ek bilgi için enkoder ile birlikte verilen Kurulum Talimatlarına bakınız.

Şekil E.4 Heidenhain EnDat Döner Enkoder (ECN 412 EnDat01), Dahili Güç Beslemesi ile



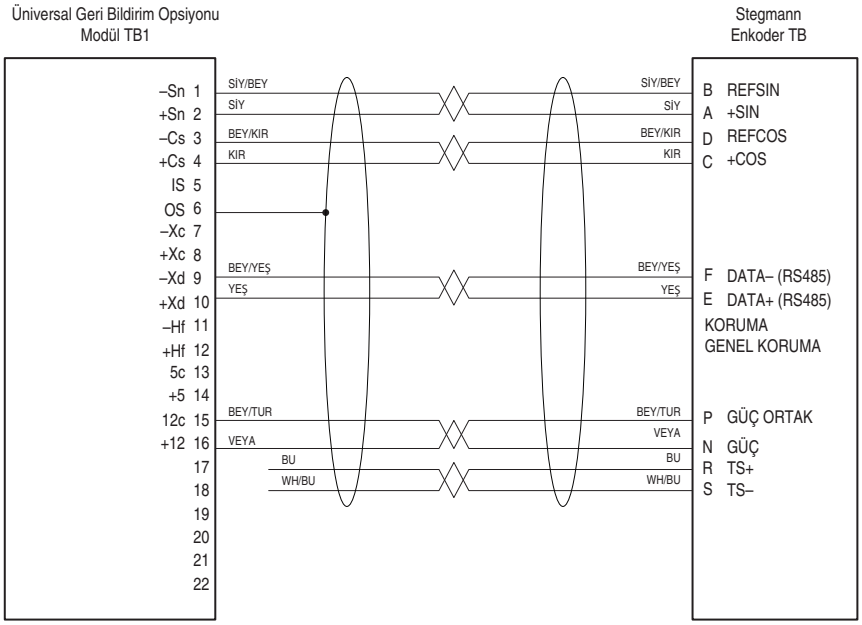
Not: Ek bilgi için enkoder ile birlikte verilen Kurulum Talimatlarına bakınız.

Şekil E.5 Heidenhain EnDat Döner Enkoder (ECN 412 EnDat01), Dahili Güç Beslemesi ile

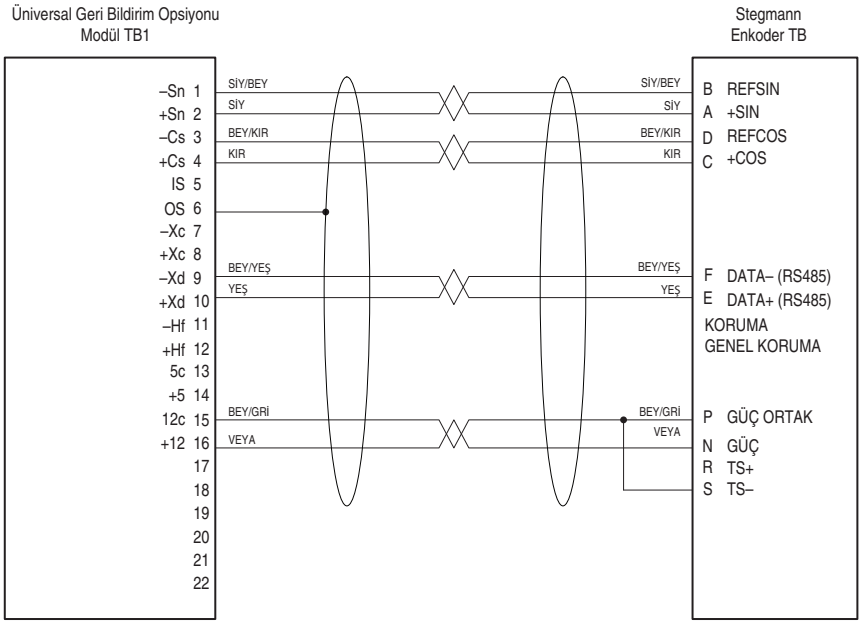


Not: Ek bilgi için enkoder ile birlikte verilen Kurulum Talimatlarına bakınız.

Şekil E.6 460V MP Serisi veya Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -M2KXL, -S2l veya -S2KXL Motor ve bir Stegmann Döner Enkoder, 2090-CDNFDMP-SXX Kablosu ile bağlı

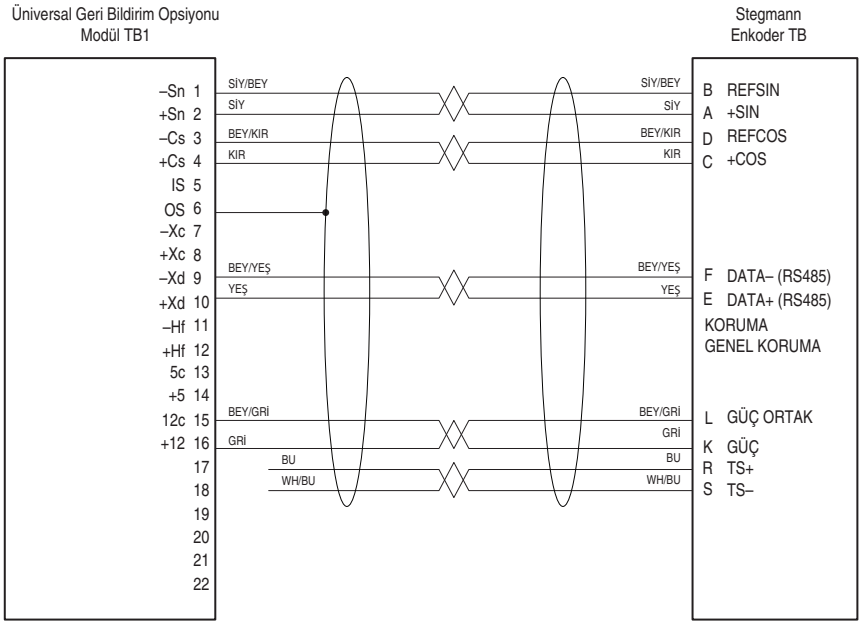


Şekil E.7 460V MP Series veya Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -M2KXL, -S2l veya -S2KXL Motor ve bir Stegmann Döner Enkoder, 2090-XXNFMP-SXX Kablosu ile bağlı

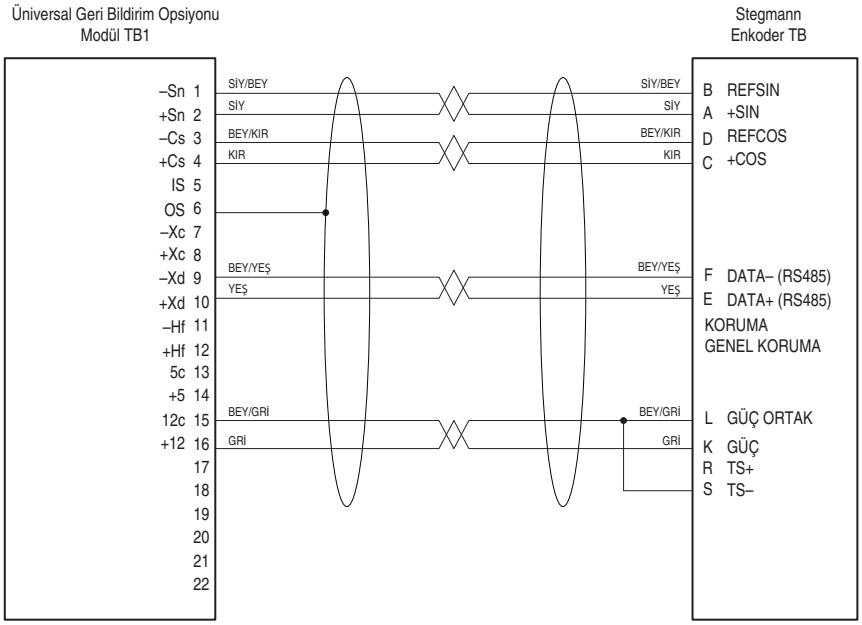


Not: 2090-XXNFMP-SXX kablosu kullanılarak Termal Şalter'e ulaşılamaz.

Şekil E.8 230V MP Serisi Motor ve bir Stegmann Döner Enkoder, bir 2090-UXNFDMP-SXX Kablosu ile bağlı

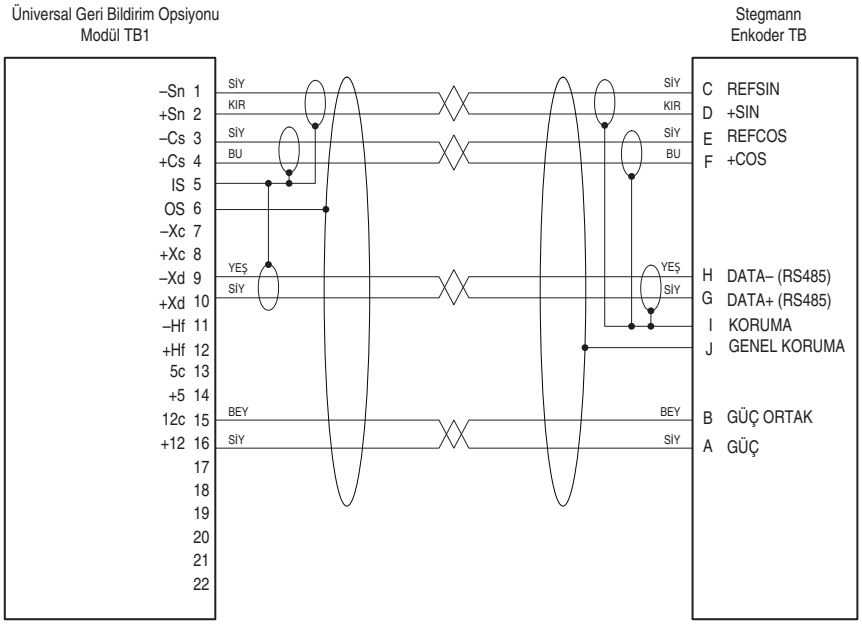


Şekil E.9 230V MP Series Motor ve bir Stegmann Döner Enkoder, bir 2090-XXNFMP-SXX Kablosu ile bağlı

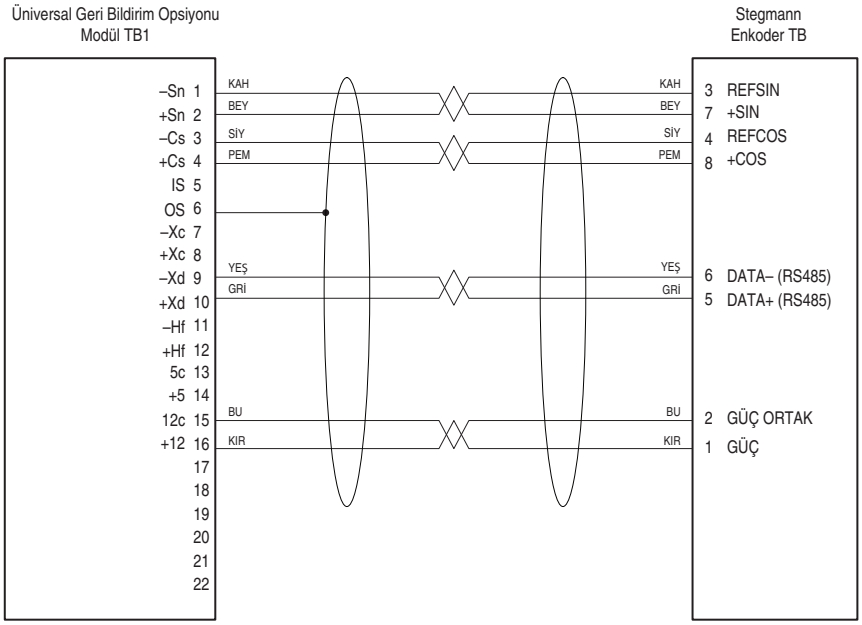


Not: 2090-XXNFMP-SXX kablosu kullanılarak Termal Şalter'e ulaşılamaz.

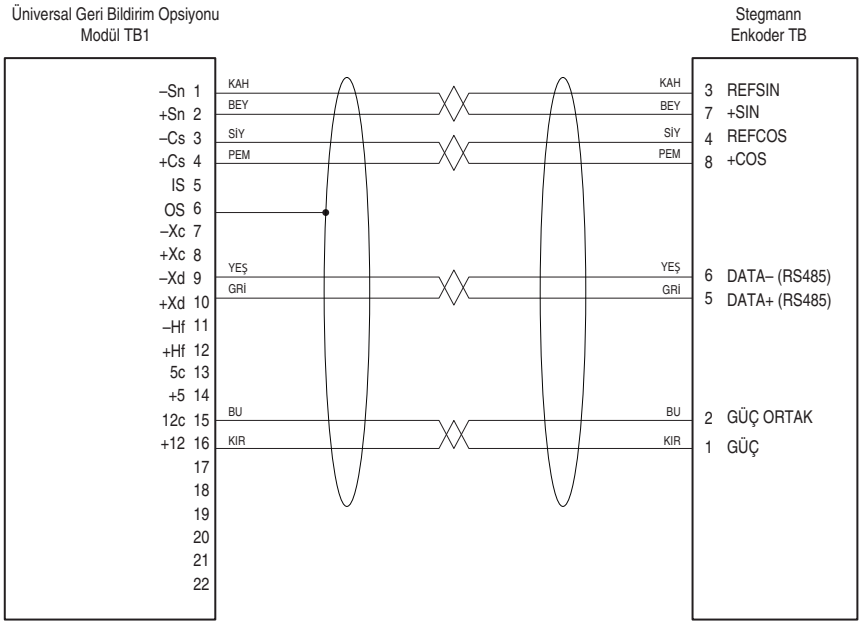
Şekil E.10 Stegmann Döner Enkoder, bir 1326-CECU-XXL-XXX Kablosu ile bağlı



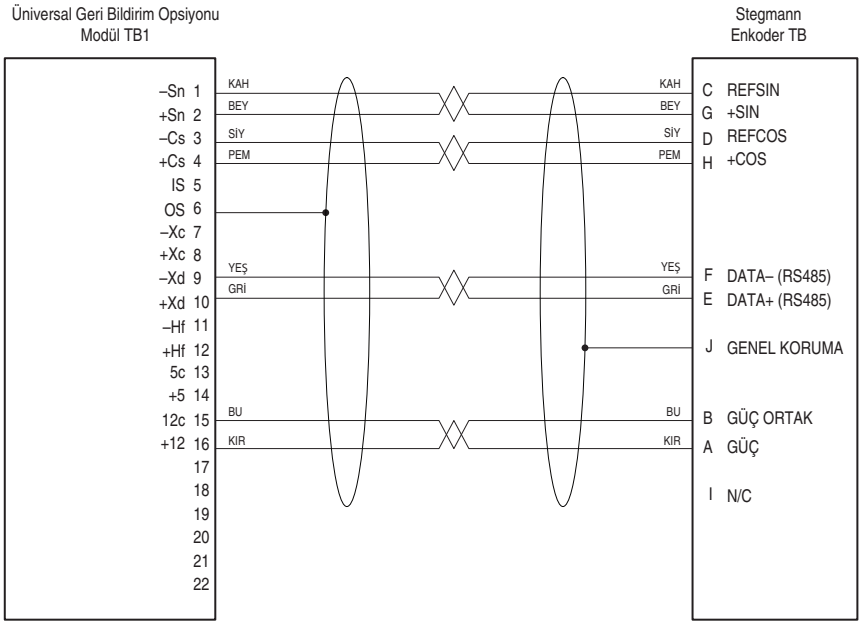
Şekil E.11 Stegmann Döner Encoder, önceden bağlanmış bir, Korumalı, Bükümlü Çift Kablo ile bağlı



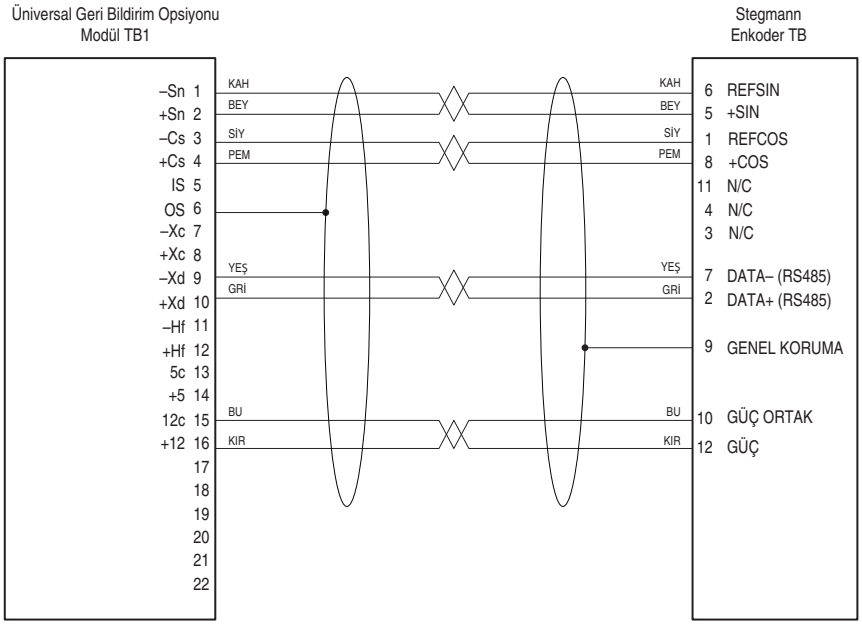
Şekil E.12 Stegmann Döner Encoder, 8 pimli Berg tipi Konnektöre sahip Korumalı, Bükümlü bir Çift Kablo ile bağlı



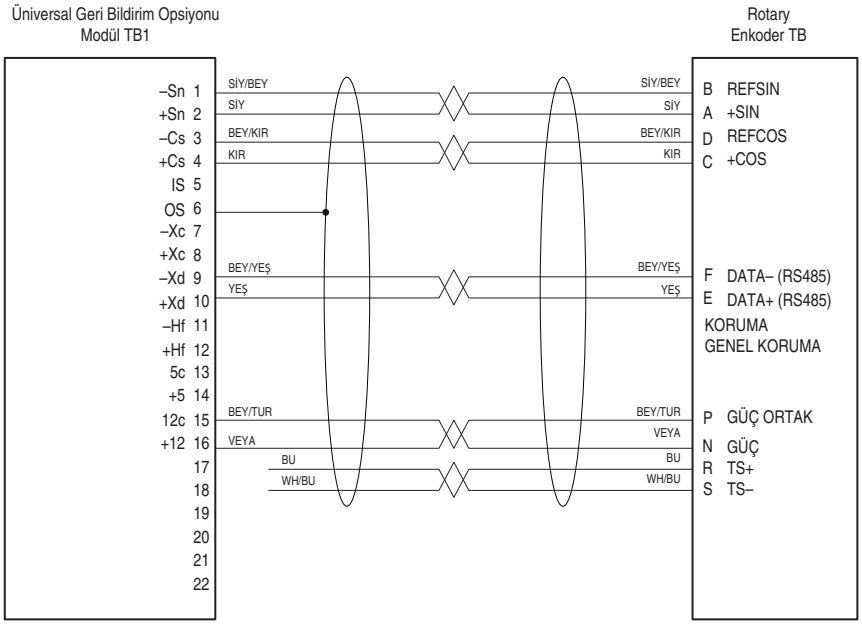
Şekil E.13 Stegmann Döner Encoder, 10 pimli MS tipi Konnektöre sahip Korumalı, Bükümlü bir Çift Kablo ile bağlı



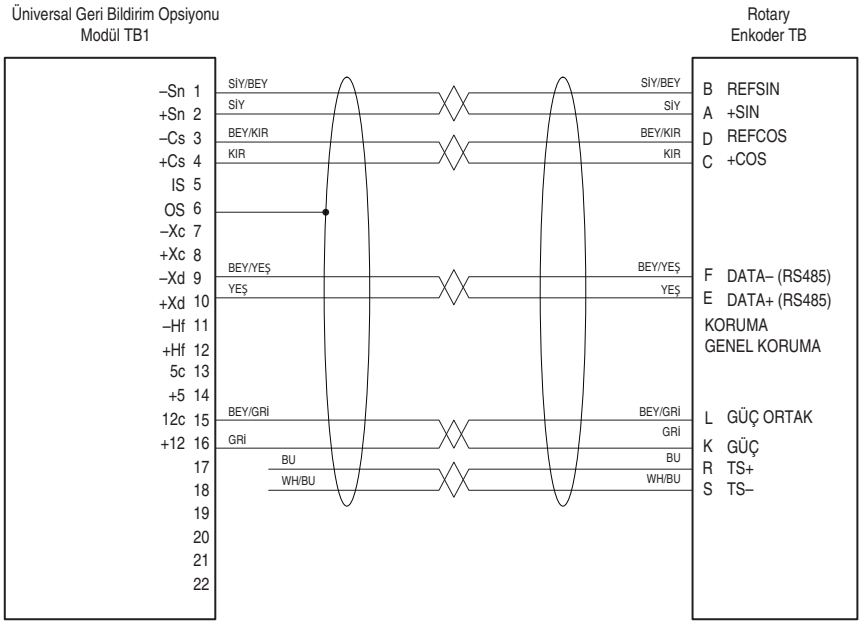
Şekil E.14 Stegmann Döner Encoder, 12 pimli DIN tipi Konnektöre sahip Korumalı, Bükümlü bir Çift Kablo ile bağlı



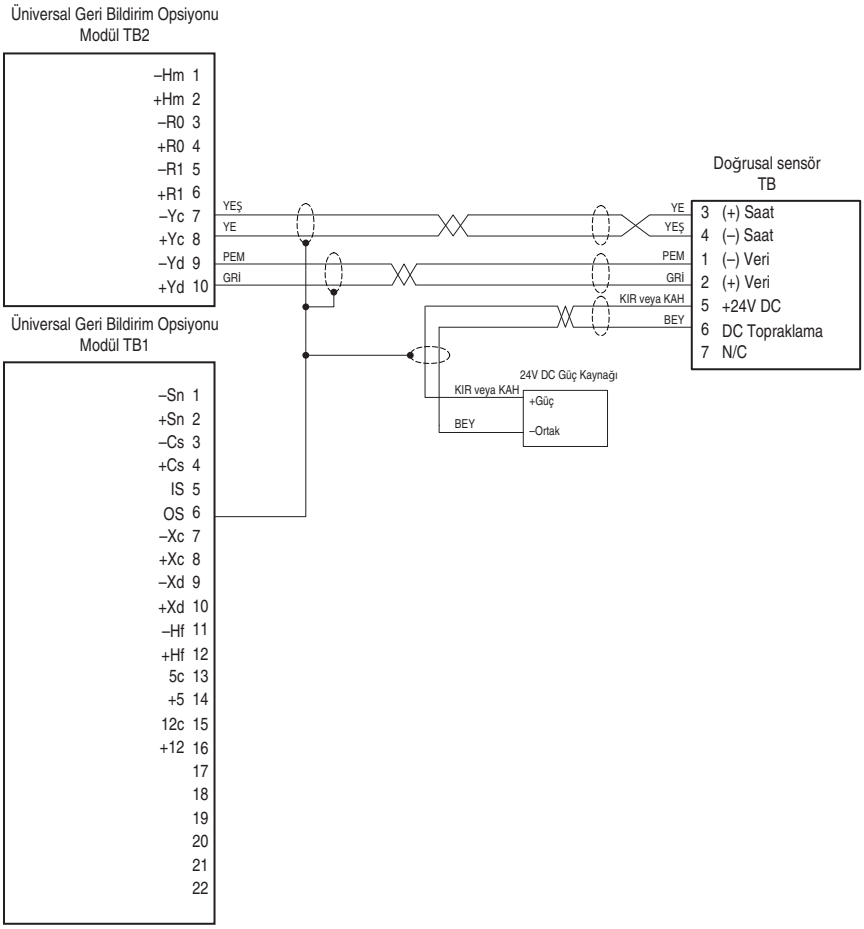
Şekil E.15 460V MP Serisi Motor ve Döner Enkoder, bir 2090-CDNFDMP-SXX veya 2090-XXNFMP-SXX Kablo ile bağlı veya Allen-Bradley 1326AB-BXXXX-M2L, -S2l veya -S2KXL Motor ve Döner Enkoder, bir 2090-XXNFMP-SXX Kablo ile bağlı



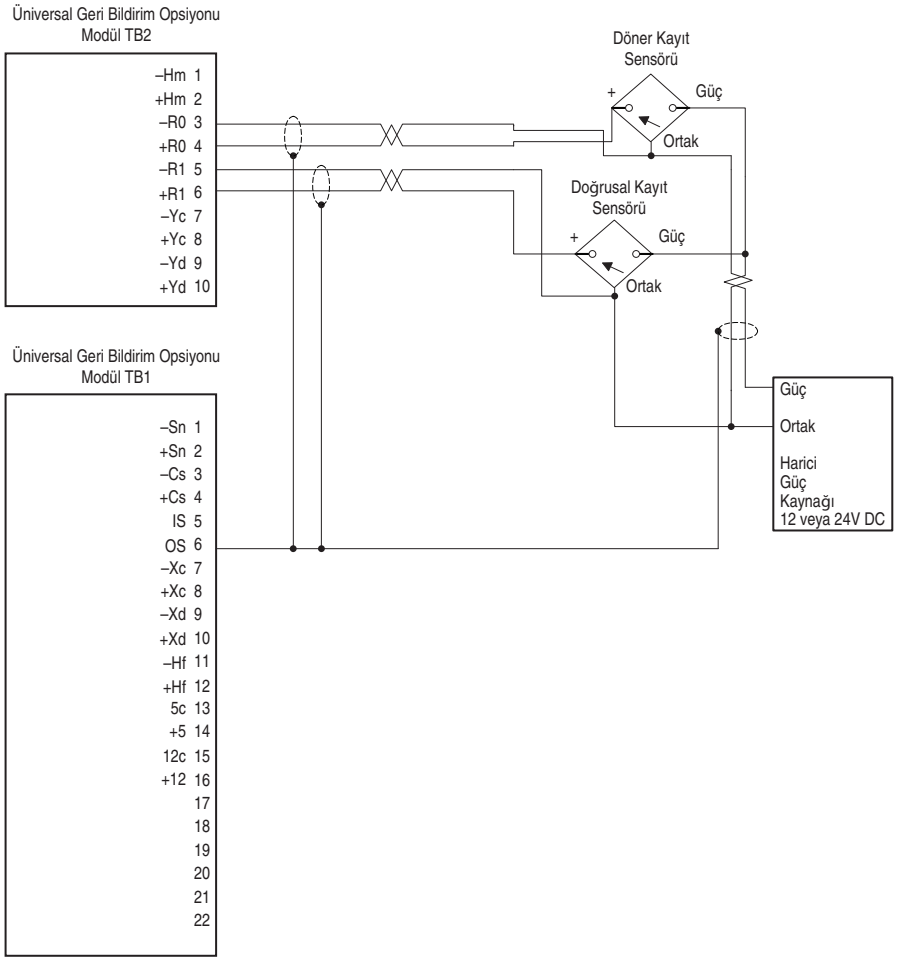
Şekil E.16 230V MP Serisi Motor ve bir Döner Enkoder, bir 2090-UXNFDMP-SXX veya 2090-XXNFMP-SXX Kablo ile bağlı



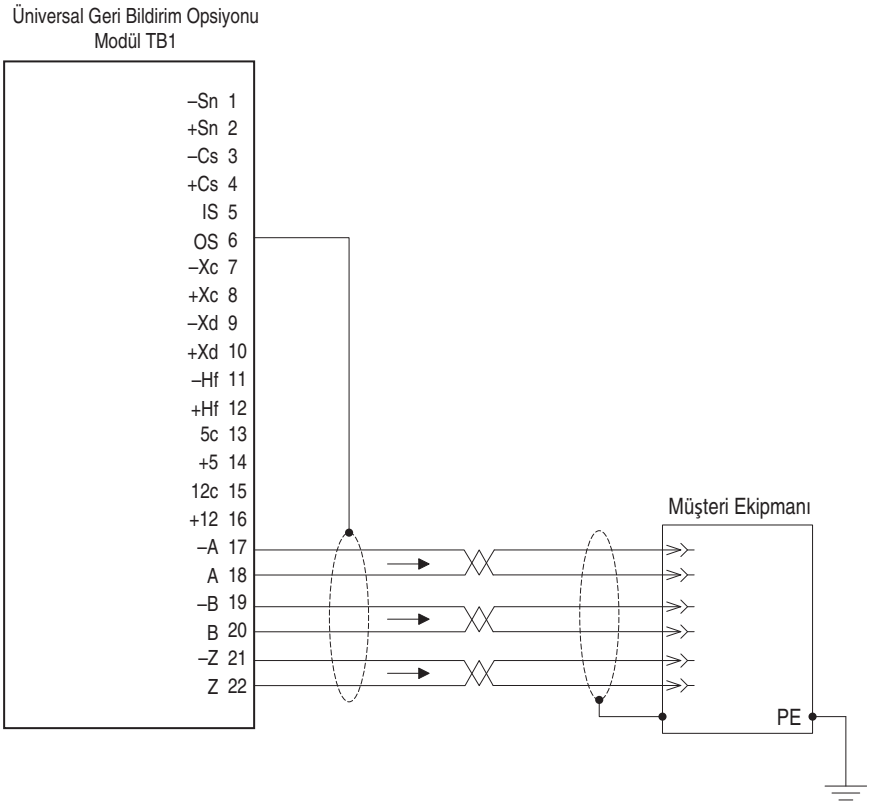
Şekil E.17 Doğrusal Sensör, MDI RG Konnektörü veya P Entegre Kablo ile



Şekil E.18 Kayıt Sensörü



Şekil E.19 Simülasyonu Yapılan Artımlı Enkoder Çıkışı

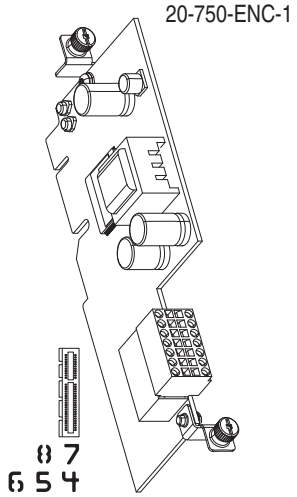


Notlar:

Artımlı Enkoder Opsiyon Modülleri

Aşağıdakiler ile ilgili bilgi için…	Bakınız Sayfa…
Teknik Özellikler	F-1
Kablolama Örnekleri	F-3

Teknik Özellikler

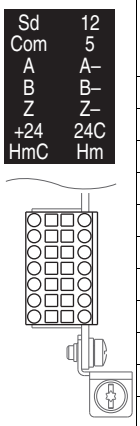


Tek Artımlı Enkoder

Tablo F.A Tek Artımlı Enkoder Teknik Özellikler

Faktör	Açıklama
Giriş	Diferansiyel veya Tek Taraflı çalışma, Sabit Akım Giderme çalışması ~10 mA
	10 mA kaynaklı 5V DC minimum ile 15V DC maksimum arası minimum yüksek durum voltajı 3.5V DC maksimum düşük durum voltajı 0.4V DC
Maksimum Kablo Uzunluğu	30 m (100 ft) @ 5V, 183 m (600 ft) @ 12V
Maksimum Giriş Frekansı	250 kHz

Tablo F.B TB1 Terminal Adlandırmaları



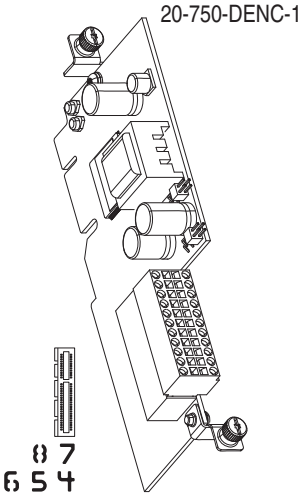
Terminal	İsim	Açıklama
Sd	Koruma	Bir EMC plakası veya elektrik kutusu kurulu olmadığında kablo korumaları için sonlandırma noktası.
12	+12 Volt DC Güç	Enkoder 250 mA için güç besleme.
Com	Ortak	+12V ve +5V Ortak
5	+5 Volt DC Güç	Enkoder 250 mA için güç besleme.
A	Enkoder A	Tek kanallı veya karesel A girişi.
A–	Enkoder A (DEĞİL)	
B	Enkoder B	Karesel B girişi.
B–	Enkoder B (DEĞİL)	
Z	Enkoder Z	Pals, işaretleyici veya kayıt girişi.
Z–	Enkoder Z (DEĞİL)	
+24	+24 Volt	Ana pozisyona dönüş için güç kaynağı.
24C	Ortak	
HmC	Ana Pozisyon Giriş Ortak	AB edge counter (AB kenar sayacı)'nı yakalar.
Hm	Ana Pozisyon Girişi	

Parametre Erişimi

Opsiyon modülü üzerindeki parametrelere nasıl erişileceği ile ilgili Bir Cihaz Seçilmesi sayfa D-5'e bakınız.

Parametre Açıklamaları

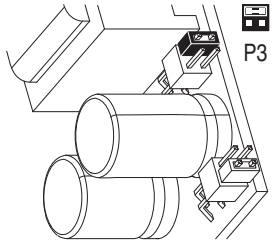
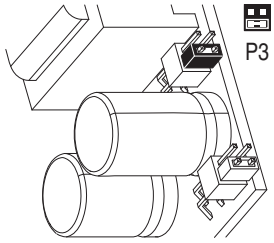
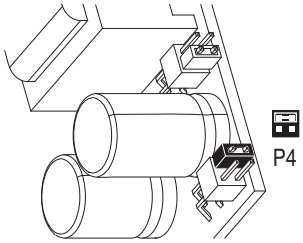
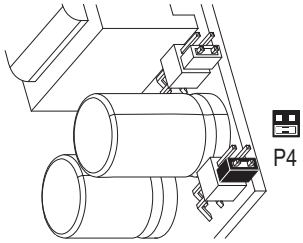
Tek Artımlı Enkoder opsiyon modülü parametre açıklamaları sayfa 3-159'dan başlar.



Önemliaçıklamasına sayfa 1-45'de bakın.

İkili Artımlı Enkoder

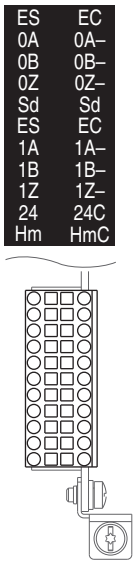
Tablo F.C İkili Artımlı Enkoder Bağlantı Teli Ayarları

Bağlantı Teli	Devrede Pozisyonu	Saklama Pozisyonu
P3 – Güvenlik Bağlantı Teli Hız izleme güvenlik opsiyonu (20-750-S1) ile kullanımı devreye alır.		
P4 – 12V Bağlantı Teli «Devrede» pozisyonunda 12 Volt besleme ile ve «Saklama» pozisyonunda 5 Volt besleme ile kullanımı devreye alır.		

Tablo F.D İkili Artımlı Enkoder Teknik Özellikler

Faktör	Açıklama
Giriş	Diferansiyel veya Tek Taraflı çalışma, Sabit Akım Giderme çalışması ~10 mA
	10 mA kaynaklı 5V DC minimum ile 15V DC maksimum arası minimum yüksek durum voltajı 3.5V DC maksimum düşük durum voltajı 0.4V DC
Maksimum Kablo Uzunluğu	30 m (100 ft) @ 5V, 183 m (600 ft) @ 12V
Maksimum Giriş Frekansı	250 kHz

Tablo F.E İkili Artımlı Enkoder Terminal Adlandırmaları



Terminal	İsim	Açıklama
ES	+12 veya +5 Volt DC Güç	Enkoder 0 için güç besleme, 10 mA.
EC	Ortak	+12V ve +5V Enkoder 0, ortak
0A	Enkoder 0: A	Tek kanallı veya karesel A girişi.
0A–	Enkoder 0: A (DEĞİL)	
0B	Enkoder 0: B	Karesel B girişi.
0B–	Enkoder 0: B (DEĞİL)	
0Z	Enkoder 0: Z	Pals, işaretleyici veya kayıt girişi.
0Z–	Enkoder 0: Z (DEĞİL)	
Sd	Enkoder Koruma	Bir EMC plakası veya elektrik kutusu kurulu olmadığında kablo korumaları için sonlandırma noktası.
Sd	Enkoder Koruma	
ES	+12 veya +5 Volt DC Güç	Enkoder 1 için güç besleme
EC	Ortak	+12V ve +5V Enkoder 1, ortak
1A	Enkoder 1: A	Tek kanallı veya karesel A girişi.
1A–	Enkoder 1: A (DEĞİL)	
1B	Enkoder 1: B	Karesel B girişi.
1B–	Enkoder 1: B (DEĞİL)	
1Z	Enkoder 1: Z	Pals, işaretleyici veya kayıt girişi.
1Z–	Enkoder 1: Z (DEĞİL)	
24	+24 Volt	Ana pozisyona dönüş için güç kaynağı.
24C	Ortak	
Hm	Ana Pozisyon Girişi	AB edge counter (AB kenar sayacı)'nı yakalar.
HmC	Ana Pozisyon Giriş Ortak	

Parametre Erişimi

Opsiyon modülü üzerindeki parametrelere nasıl erişileceği ile ilgili Bir Cihaz Seçilmesi sayfa D-5'e bakınız.

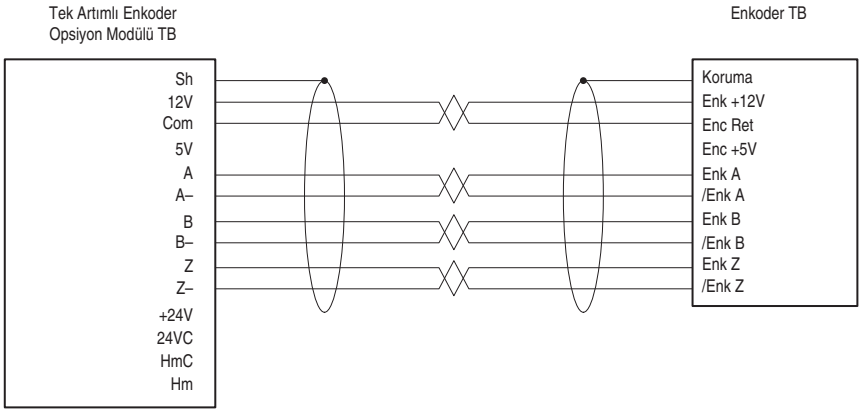
Parametre Açıklamaları

İkili Artımlı Enkoder opsiyon modülü parametre açıklamaları sayfa 3-161'den başlar.

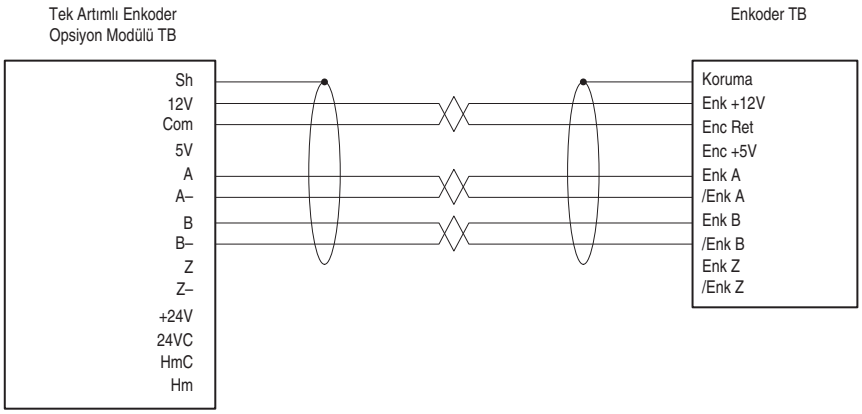
Kablolama Örnekleri

Tek Artımlı Enkoder Opsiyon Modülü Bağlantıları

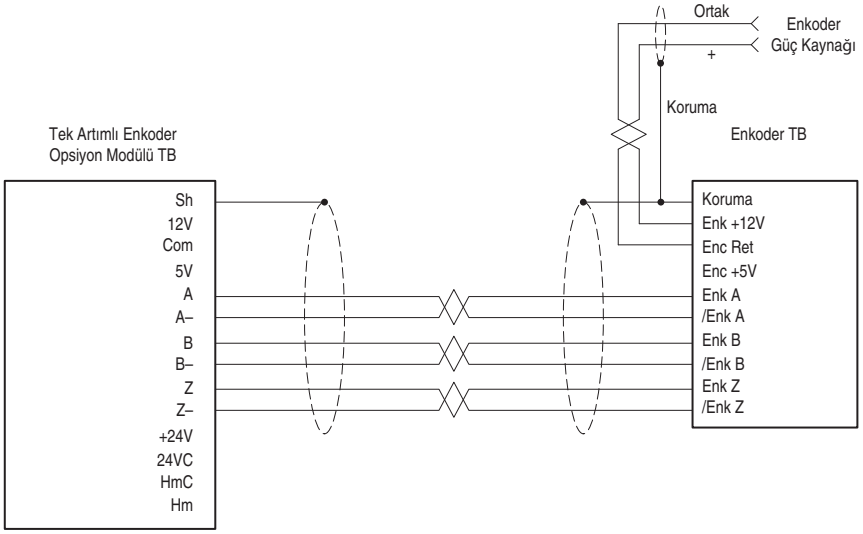
Şekil F.1 Diferansiyel İkili Kanal, Z Kanalı I ile



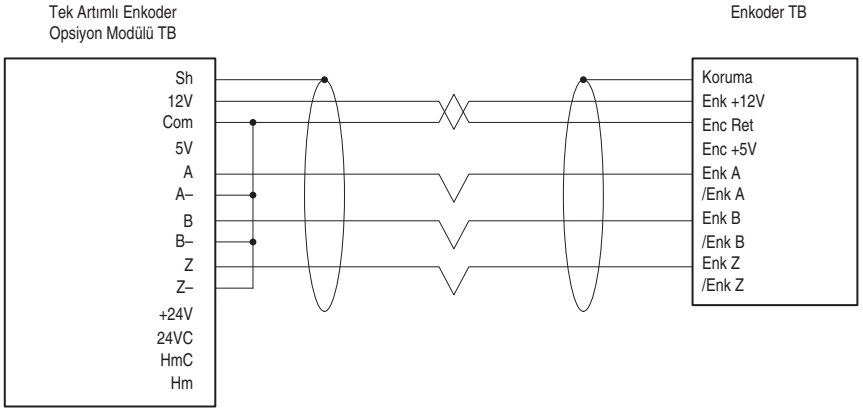
Şekil F.2 Diferansiyel İkili Kanal, Z Kanalı I olmadan



Şekil F.3 Diferansiyel İkili Kanal, Harici Güç Beslemeli Z Kanalı ile

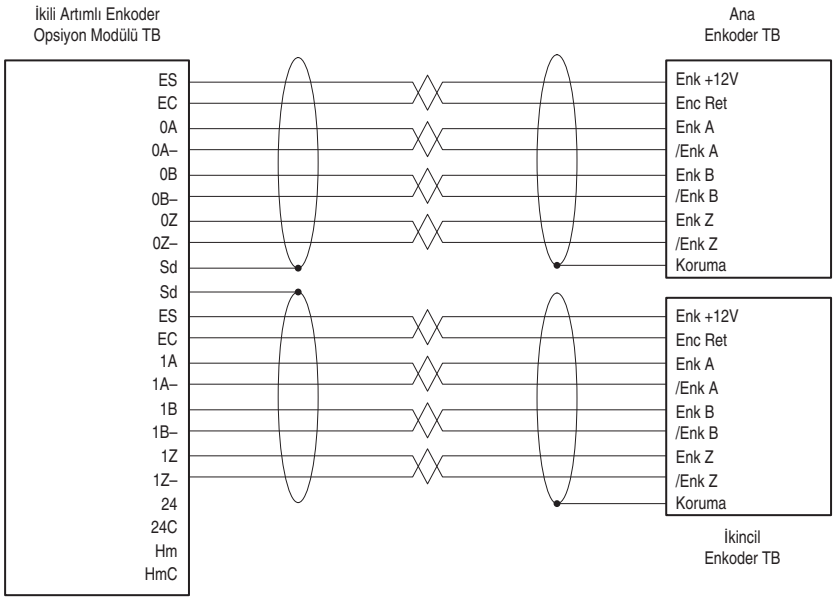


Şekil F.4 Tek-Taraflı, İkili Kanal



İkili Artımlı Enkoder Opsiyon Modülü Bağlantıları

Şekil F.5 Diferansiyel İkili Kanal, Z Kanalı ile



Notlar:

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.

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 PowerFlex 755 v2.xx
DriveExplorer	v6.0**1** (ve üzeri)	v6.0**2** (ve üzeri)
DriveTools SP/DriveExecutive	v5.0**1** (ve üzeri)	v5.0**2** (ve üzeri)
DeviceLogix 5000 Sürücü Ek Profilleri	v2.0**1** (ve üzeri)	v2.0**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.

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

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 24V DC yardımcı güç besleme opsiyonu gereklidir, katalog numarası 20-750-APS).

Parametreler

Aşağıdakiler DeviceLogix parametreleridir (Port 14'de bulunur).

Dosya	Grup	No.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
ANA GRUPLAR	Analog Çıkışlar	**1** İle **14**	**DLX Out 01** **DLX Out 14** DeviceLogix programı tarafından kontrol edilebilen ondört ondalık 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	Reel
		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** İle **30**	**DLX In 01** **DLX In 14** DeviceLogix programı tarafından okunabilen ondört ondalıklı nokta girişi. Bunlar genel olarak değerini okumak için bir parametre ile eşleştirilir. Aynı zamanda Ortak Geri Bildirim ile de eşleştirilebilir.	Varsayılan: Min/ Maks:	0 0/159999	RW	Reel
		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** İle **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.				

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

Durum ve Kntl	**50**	**DLX DigOut Sts** DLX Mantık Komutu sözcük bit'lerinin ayrı ayrı açık/kapalı durumunu verir.	

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

0 = Kapalı Durum
1 = Açık Durum

Durum ve Kntl	**51**	**DLX DigOut Sts2** 16 DLX DOP'un ayrı ayrı açık/kapalı durumunu verir.	

Opsiyonlar	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
Bit	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.	İsim Açıklama	Değerler		Okuma-Yazma	Veri Tipi
Ana Gruplar	Durum ve Kntl	52	**DLX Prog Durumu** DLX mantığı devreden çıkarıldığında yapılacak olan işlemi tanımlar. «Hata» (0) – Sürücüde arıza var ve durduruldu. «Dur» (1) – Sürücü durduruldu, ancak arıza yok. «Sıfır Veri» (2) – Sürücüye DLX'den gönderilen çıkış verisi sıfırlandı (bir durdur komutu vermez). «Son Durumu Koru» (3) – Sürücü mevcut durumunda çalışmaya devam eder.	Varsayılan: Opsiyonlar:	0 = «Hata» 0 = «Hata» 1 = «Dur» 2 = «Sıfır Veri» 3 = «Son Durumu Koru»	RW	32-bit Tam Sayı
		53	**DLX Çalışması** Çalışma komutları ile birlikte durum bilgilerini de içerir.	Varsayılan: Opsiyonlar:	5 = «Mantık Devreden Çıkarıldı» 0 = «Mantık Devreye Al» 1 = «Mantık Devreden Çıkar» 2 = «Programı Sıfırla» 3 = «Programı Kaydet» 4 = «Programı Yükle» 5 = «Mantık Devreden Çıkarıldı» 6 = «Mantık Devreye Alındı»	RW	32-bit Tam Sayı
	Dahili Kayıtlar	54 İle 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 İle 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 İle 81	**DLX Bool SP1** **DLX Bool SP4** DLX program kullanımı için dört 32-bit Boolean bilgisayar hafızası kaydı (toplam 128 bit).				
		82 İle 89	**DLX Real InSP1** **DLX Real InSP8** DLX programı giriş kullanımı için sekiz 32-bit Reel bilgisayar hafızası kaydı.	Varsayılan: Min/Maks:	0 –/+220000000	RW	Reel
		90 İle 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 İle 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 İle 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 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	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

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
Karşılaştırma	MEQ EQU NEQ LES GRT LEQ GEQ
Hesaplama/ Matematik	ADD SUB MUL DIV MOD SQR NEG ABS XPY
Taşı/Mantıksal	BAND BOR BXOR BNOT BNAND BNOR BXNOR SETD RSTD
Makro Blok [2]	

(1) Bit ve Analog I/O, Fonksiyon Bloğu toplamına karşı sayılmazlar. Tüm diğer kısımlar her örnek bir Fonksiyon Bloğu olacak şekilde sayılacaktır.

(2) Makro Bloklar kullanıcı tarafından oluşturulur. Bir Makro Blok oluşturulana kadar seçimler boş kalacaktır. Her Makro Blok ile ilişkilendirilen ikon metni de kullanıcı tarafından oluşturulur.

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.

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 A-10'a bakınız.

Bit girişleri, sürücü içerisinde I/O opsiyon modülüne bağlanmış olan gerçek dünya 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 A-9'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 dünya 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 Bildirim (Reel) • DLX In 01 ile DLX In 14 arası (Reel) • DLX In 15 ile DLX In 16 arası (DINT)	Ortak Geri Bildirim, sürücü için Geri Bildirim sözcüğü ile ilişkilidir. DLX In'ler, DeviceLogix Port 14 parametreleri P17 [DLX In 01] ile Pr.32 [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 dünya giriş cihazlarına (sensör, potansiyometre, vb.) bağlanmak, sürücü Geri Bildirimini 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 Pr.16 [DLX Out 16] arası ile ilişkilidir

Analog Çıkışlar, sürücü içerisinde I/O opsiyon modülüne bağlanmış olan gerçek dünya 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 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)

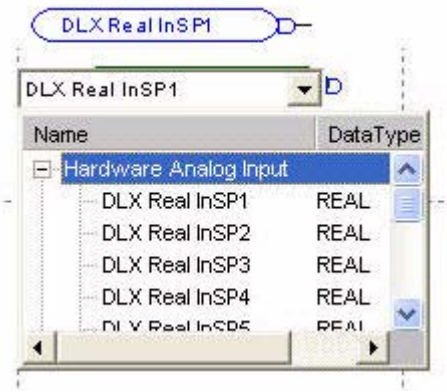
DLX In'ler ve DLX Out'lar Veri Bağlantılarıdır ve Port 13 Entegre Ethernet içerisinde bir Veri bağlantısı gibi birbirlerine veya başka bir Veri Bağlantısına doğrudan eşleştirilemezler. PowerFlex 755 v1.xxx donanım yazılımı ile birlikte kullanılan aynı yöntem kullanılabilmesine rağmen, bir DeviceLogix 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).

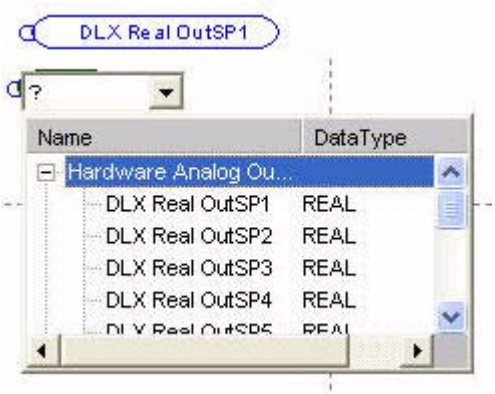


Örnek 2 – Ağa veri yazılması

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

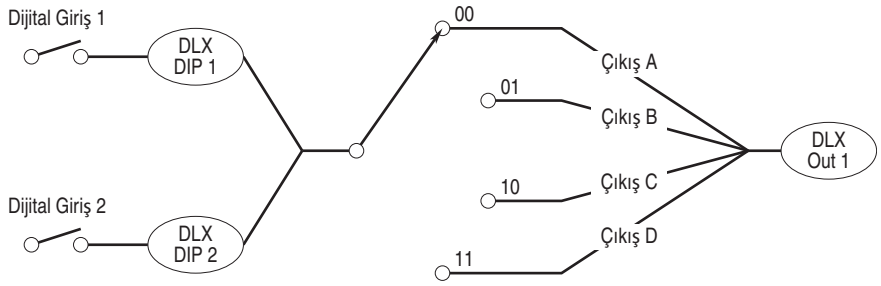
Bu örnek, seçici switch çalışmasının, PowerFlex 750-Serisi sürücülerde entegre DeviceLogix ile PowerFlex 700S içerisinde bulunan özelliğe benzer şekilde nasıl gerçekleştirilebileceğini göstermektedir. Bir seçici switch, birden fazla çıkış oluşturacak şekilde giriş kombinasyonları kullanılarak simüle edilmiştir. Sürücü içerisindeki dijital girişler, P571 [Preset Speed 1]'e birden fazla yapılandırılabilir ön ayar hızı çıkışı (75 Hz, 85Hz, 95Hz ve 105Hz) 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 G.1 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.

Sonuçta oluşan çıkışın bir parametreye bağlantısı yapılabilir ve bu çıkış destekleyen sürücü uygulamalarında kullanılabilir, örneğin birden fazla ön ayar hızının yapılandırılması, noktadan noktaya konumlama, vb. Bu örnekte, Preset Speed 1 (Ön Ayar Hızı 1)'i kontrol eder.

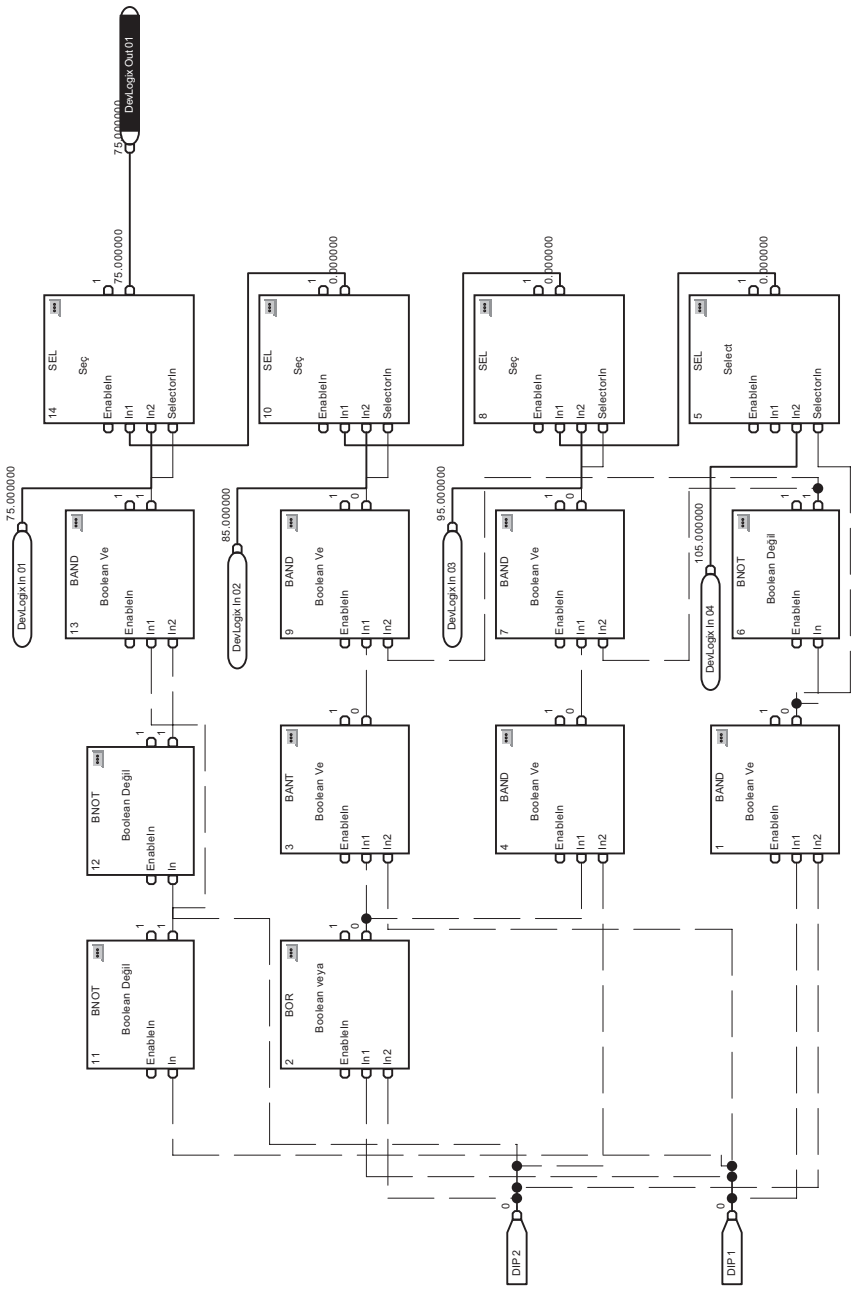
Parametre Yapılandırması

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	Ön Ayar Hızı 1	değişken	Seçici Switch tarafından oluşturulan çıkış

Fonksiyonel Blok Programlanması

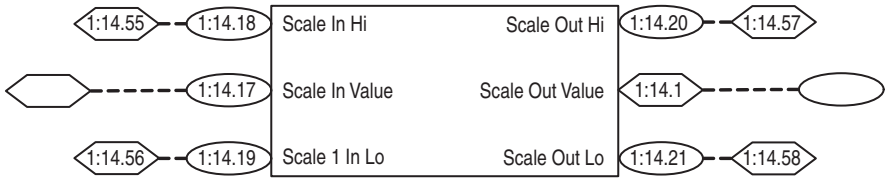
Seçici Switch Çalışma örneğinde aşağıda gösterilen 14 blok bulunur.



Örnek 2: Ölçeklendirme Bloğu Çalışması

Bu örnek, bir ölçeklendirme bloğu çalışmasının, PowerFlex 750-Serisi sürücülerde entegre DeviceLogix ile PowerFlex 700VC 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 G.2 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.

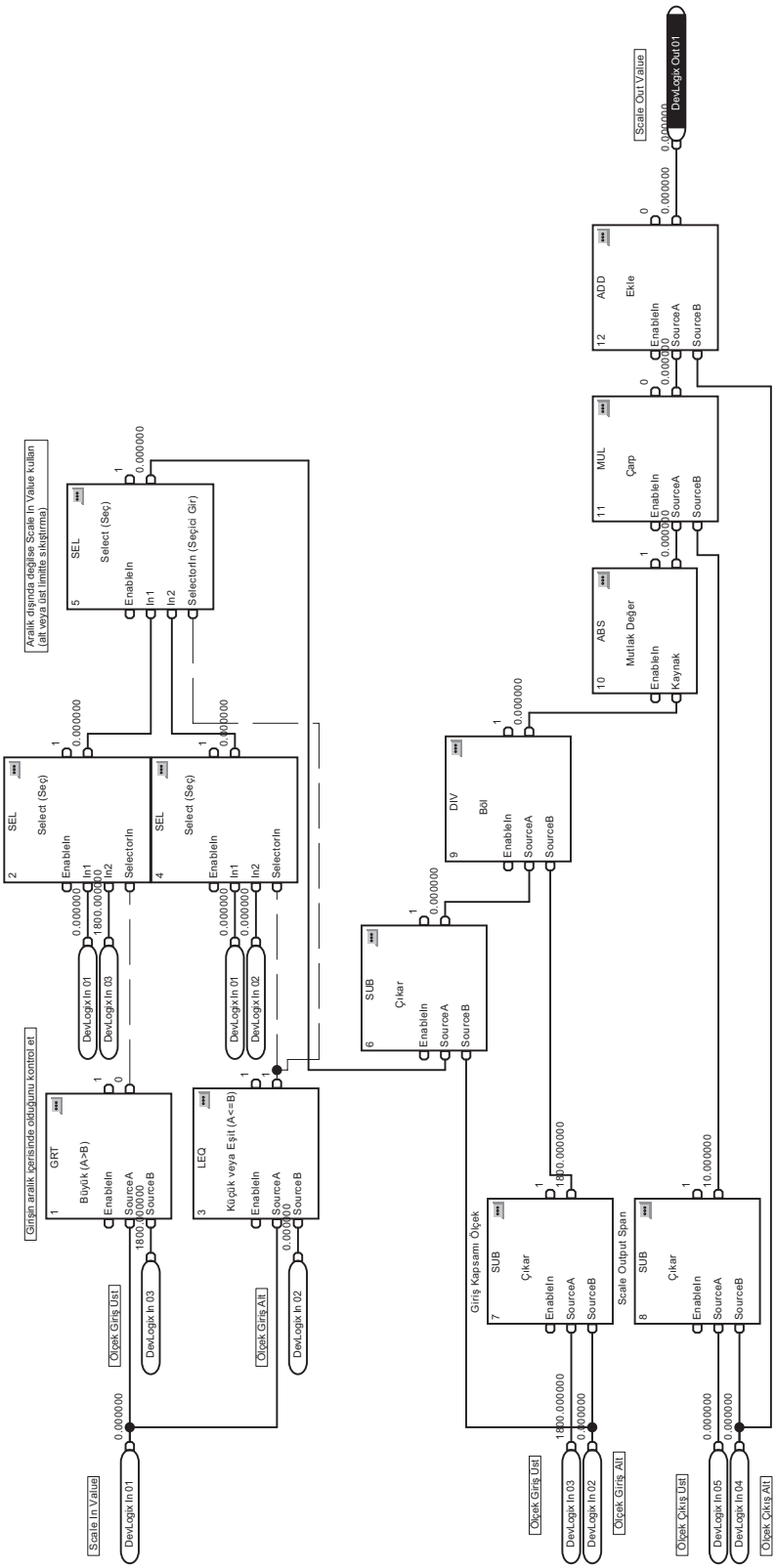
Parametre Yapılandırması

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

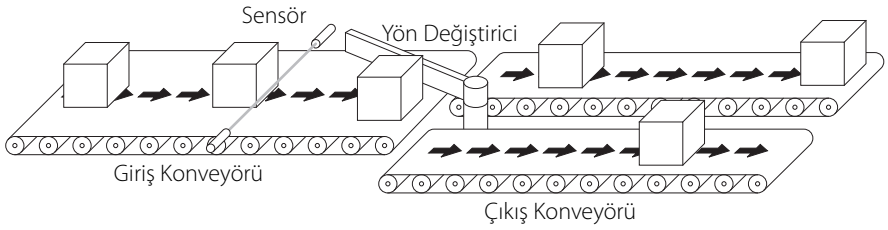
Fonksiyonel Blok Programlanması

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

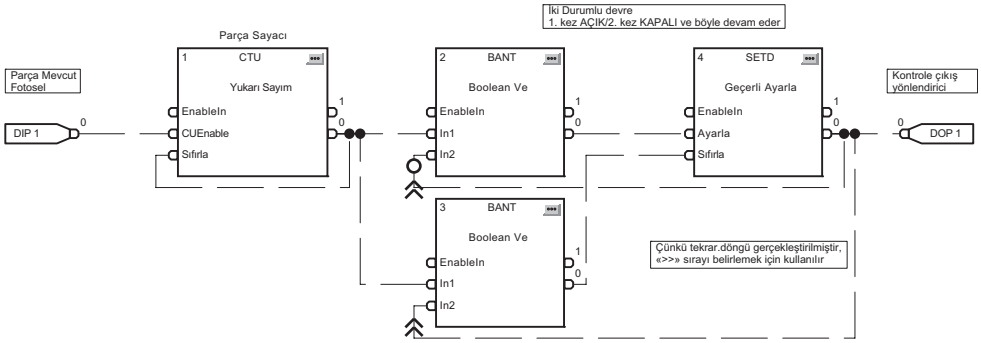
Parametre Yapılandırması

Bu örnek için aşağıdaki parametreler yapılandırılmıştır:

Port Parametre No.	Parametre	Değer	Açıklama
4.20	TO0 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

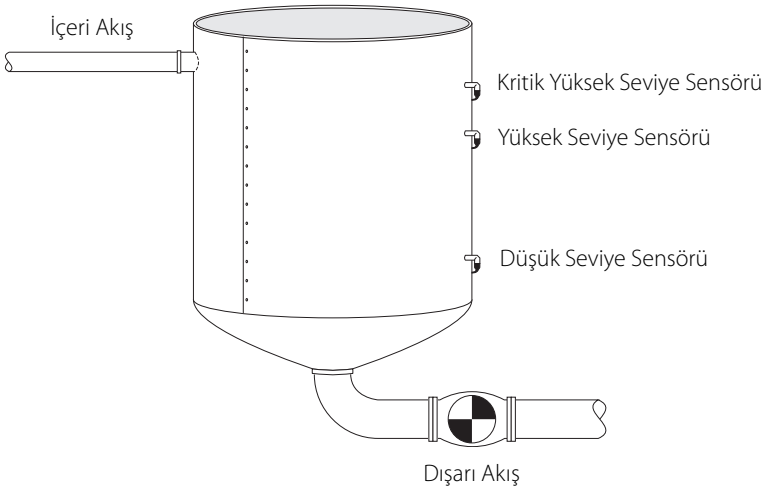
Bu örnekte aşağıda gösterilen 4 blok bulunmaktadır.



Örnek 4: Sulu 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 G.3 Sulu 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 için bir yedeklemedir 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 çevriminin sonu).
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 hıza (90Hz) geçiş yap. Aksi durumda normal hızda çalış (60Hz)
  - Üç seviye sensörü de kapanana kadar çalış
  - Pompa en az 'x' dakika çalışmalıdır. Eğer Düşük Seviye sensörü başarısız olursa, bu Yüksek Seviye sensörünün pompayı çok hızlı bir şekilde Açıp/Kapatmasını 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.

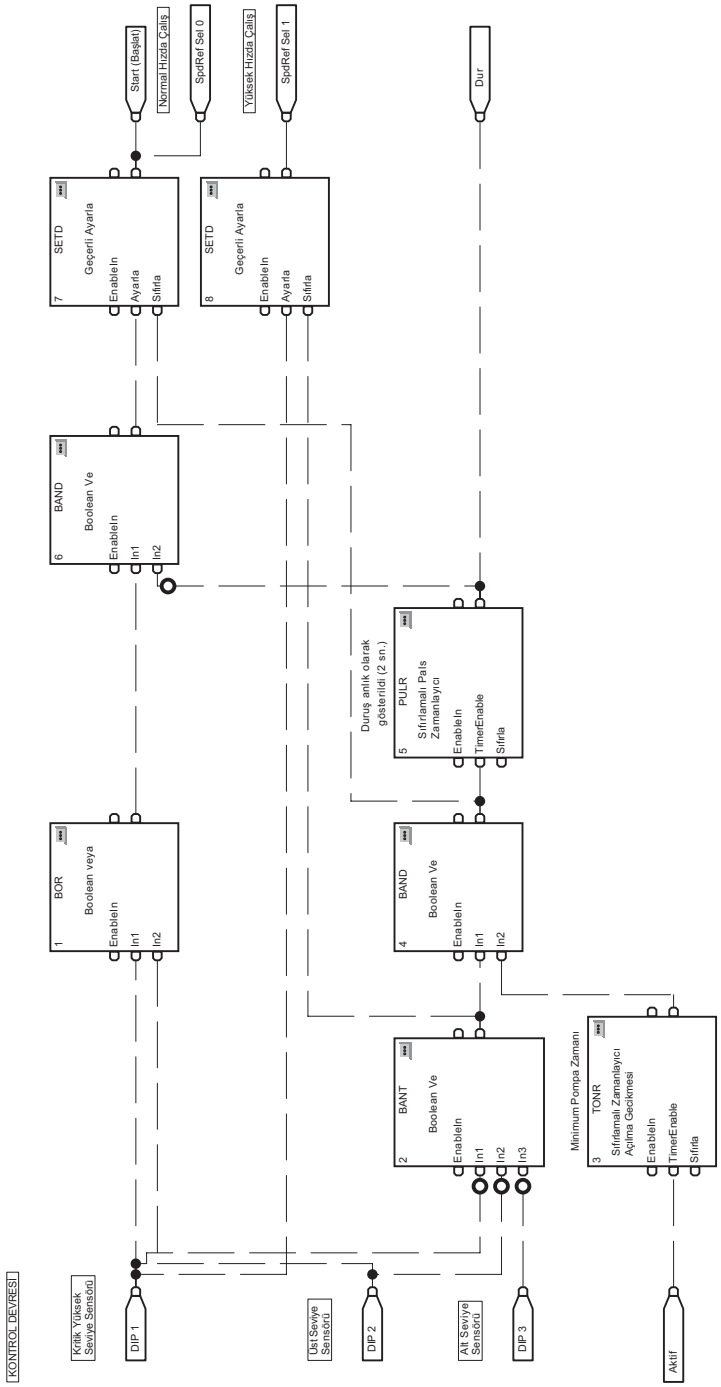
Bu örnek için aşağıdaki DeviceLogix parametreleri yapılandırılmıştır:

Port Parametre No.	Parametre	Değer	Açıklama
0.520	Max İleri Hız	90.00	
0.545	Hız Ref A Seç	Port 0: Ön Ayar Hızı 1	
0.571	Ön Ayar Hızı 1	60.00	Normal pompalama hızı (60Hz)
0.573	Ön Ayar Hızı 3	90.00	Yüksek pompalama hızı (90Hz)
4.10	RO0 Seç	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	Çok Uzun Süre Alarm çıkışı
14.33	DLX DIP 1	Port 4: Dig In Status.Giriş 1	Kritik Yüksek Seviye Sensörü girişi
14.34	DLX DIP 2	Port 4: Dig In Status.Giriş 2	Yüksek Seviye Sensörü girişi
14.35	DLX DIP 3	Port 4: Dig In Status.Giriş 3	Düşük Seviye Sensör girişi
14.36	DLX DIP 4	Port 4: Dig In Status.Giriş 4	Alarm/Hata Sıfırla basma tuşu girişi

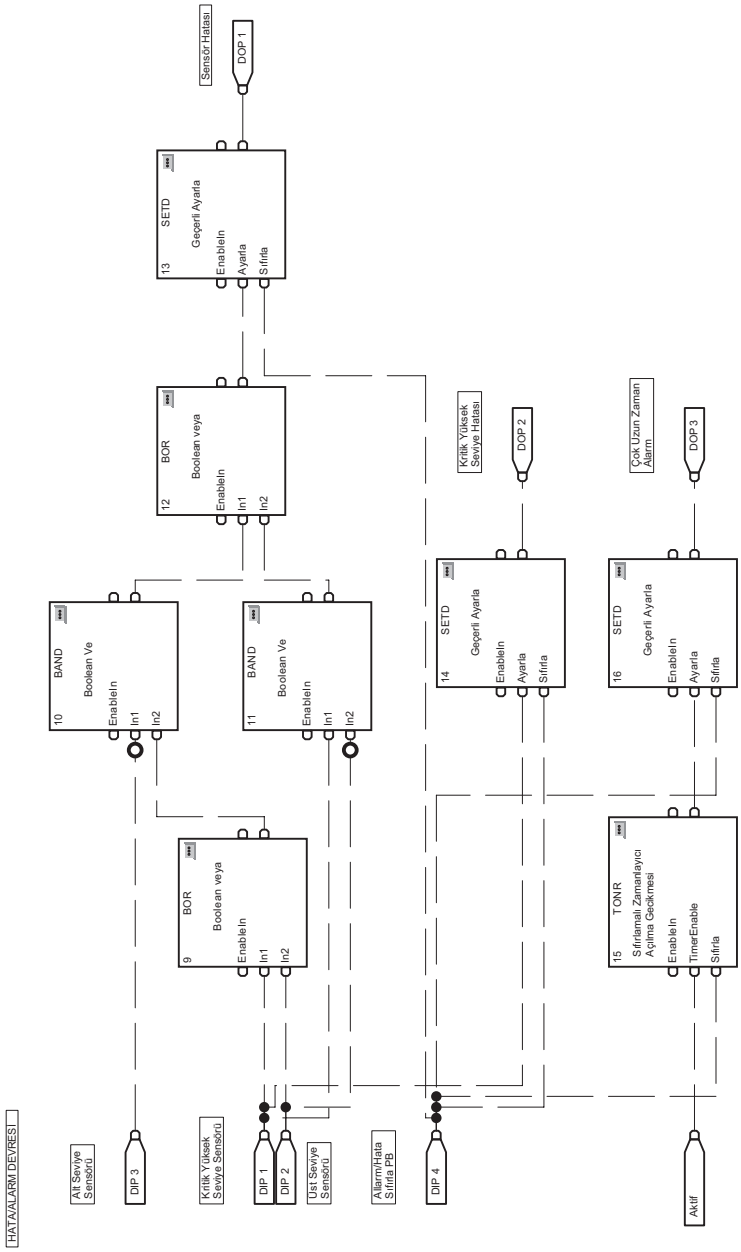
Fonksiyonel Blok Programlanması

Bu örnekte aşağıda gösterilen 16 blok bulunmaktadır.

Şekil G.4 Kontrol Devresi



Şekil G.5 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

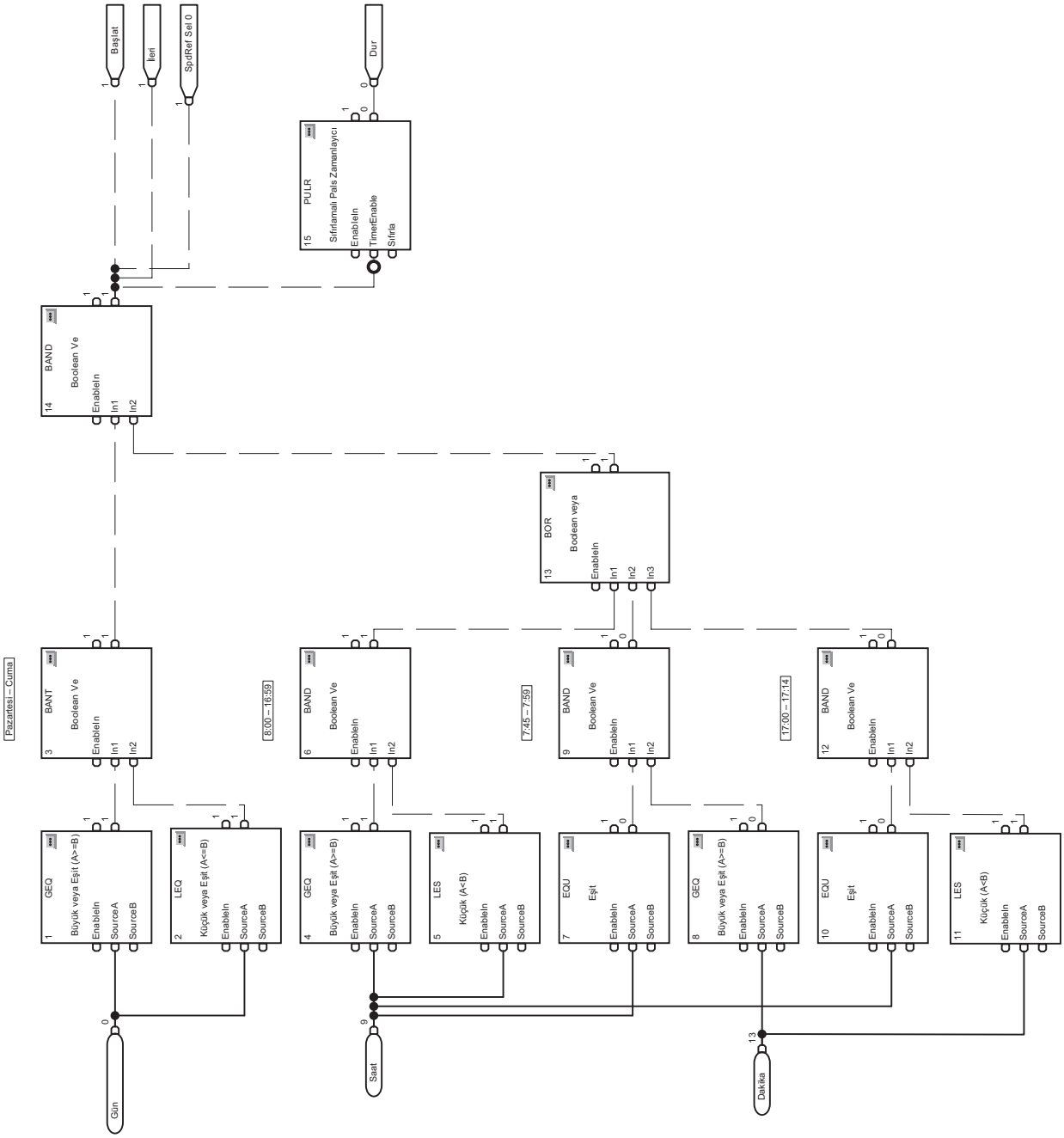
Parametre Yapılandırması

Bu örnek için aşağıdaki parametreler yapılandırılmıştır:

Port Parametre No.	Parametre	Değer	Açıklama
0.545	Hız Ref A Seç	Port 0: Ön Ayar Hızı 1	
0.571	Ön Ayar Hızı 1	60.00	Sürücünün çalışma hızı

Fonksiyonel Blok Programlanması

Bu örnekte aşağıda gösterilen 15 blok bulunmaktadır.



Notlar:

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 460V sınıflandırmalı MP ve 1326 Serisi Allen-Bradley servo motorları içerir. Bu bilgiler PowerFlex 750-Serisi sürücüyü uygun servo motor verileri ile yapılandırmaya yardımcı olmak için verilmiştir. Allen-Bradley servo motorların ve buradan listelenmeyen üçüncü parti PM motorların uyumluluğu ve yapılandırması ile ilgili bilgiler için Allen-Bradley Sürücü Teknik Destek ile irtibata geçiniz.

Tablo H.A Motor İsim Plakası ve Sınıflandırma Teknik Özellikleri

Model Numarası	Motor NP Volt (hattan hata V rms)	Motor NP Amper (A rms)	Motor NP Hertz (Hz)	Motor NP Devir (çalışma devri (dev/dak))	Motor NP Güç (kW)	Motor Poles	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
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
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

Notlar:

Numerics

20-COMM Taşıyıcı **1-49**

A

AC Besleme Kaynağı
- Dengelenmemiş **1-8**
- Empedans veya Faz **1-8**
- Faktörler **1-8**
- Topraklanmamış **1-8**

AC Giriş
- Devre Kesiciler **A-11**
- Hat Sigortaları **A-11**

Adlandırmalar **P-3**

Ağırlıklar **1-2**

Ai0 ve Ai1 Bağlantı Telleri **1-37**

Alarmlar
- Çift Artımlı Enkoder Alarm Açıklamaları **4-15**
- Güvenli Hız Monitörü Alarm Açıklamaları **4-14**
- I/O Alarm Açıklamaları **4-14**
- Sürücü Alarm Açıklamaları **4-5**
- Sürücü Alarmı Çapraz Referans **4-12**
- Tek Artımlı Enkoder Alarm Açıklamaları **4-14**
- Tipler **4-1**
- Üniversal Geri Bildirim Alarm Açıklamaları **4-17**

Arayüz Modülü **D-1**
- Bir Cihaz Seçilmesi **D-5**

Arıza Bulma **4-1**
- Ortak Belirtiler **4-25**

Artık Akım Dedektörü **1-8**

B

Bağlantı Teli
- Ai0 ve Ai1 **1-37**
- Donanım Devreye Alma (J1) **1-34**
- Güvenlik Devreye Alma (J2) **1-35**
- İkili Artımlı Enkoder **F-2**
- Sürücü Gücü, Pano 2…5 **1-25**
- Sürücü Gücü, Pano 6 **1-26**
- Sürücü Gücü, Pano 7 **1-27**
- Sürücü Gücü, Yapılandırma (PE-A ve PE-B) **1-23**

Başlat **2-1**
- Kontrol Listesi **2-1**
- Menü **2-3**

Başlatma
- Menüye Yönlendirme **D-4**

Besleme Kaynağı **1-8**

Blok Diyagramlar **B-1**

Boşluklar, Montaj **1-7**

Boyutlar **A-14**

C

CE Uyumluluğu **1-50**

Cihaz Portları **A-4**

Cihaz Seçimi **D-5**

D

Dağıtım Sistemleri **1-23**
- Dengelenmemiş **1-8**
- Empedans veya Faz Topraklaması Yapılmış **1-8**
- Topraklanmamış **1-8**

Destek **P-2**

DeviceLogix **G-1**

DeviceNet Modülü **1-46**

Dinamik Fren Direnci **1-22**
- Koruma **C-2**

Dinamik Frenleme Modülü Ayarı **3-50**

Dinamik Frenleme Modülü Direnci **A-6**

Direnç, Fren **1-22**

Direnç, Minimum Değerler **A-6**

Donanım Devreye Alma Devresi **1-34**

DPI Portları **2-2**

DriveLogix Kontrol Cihazı **P-2**

Durum Göstergeleri **2-4**, **4-2**

E

Ekran **D-1**

Elektrik Kutusu **1-13**

EMC Direktifi **1-50**

EMI/RFI Filtresi Topraklama **1-10**

EtherNet/IP **2-6**

F

Fabrika Ayarları
- Çevre Birimi Parametreleri **D-8**
- Sürücü Parametreleri **D-6**

Filtre, RFI **1-10**

Fren Direnci **1-22**

Fren, Minimum Direnç **A-6**

G

Genel Önlemler **P-4**

Gerçek Zamanlı Saat Aküsü **1-31**, **1-33**
Giriş Gücü
  Şartlandırma **1-8**
  Tek Fazlı **1-14**
Giriş/Çıkış Kontaktörleri **1-22**
Güç
  Bağlantı Telinin Çıkarılması **1-26**
  Bağlantı Telleri **1-23**
  Bağlantı Vidasının Çıkarılması **1-25**
  Kablolama **1-11**
  Şartlandırma **1-8**
  Tek Fazlı **1-14**
  Terminal Blokları **1-14**
Güvenli Hız Monitörü Modülü **1-45**
Güvenlik Devreye Alma Devresi **1-35**
Güvenlik Topraklaması **1-9**

H

Hatalar
  Çift Artımlı Enkoder Hata Açıklamaları **4-15**
  Güvenli Hız Monitörü Hata Açıklamaları **4-14**
  I/O Hata Açıklamaları **4-14**
  Sürücü Hata Açıklamaları **4-5**
  Sürücü Hatası Çapraz Referans **4-12**
  Tek Artımlı Enkoder Hata Açıklamaları **4-14**
  Tipler **4-1**
  Üniversal Geri Bildirim Hata Açıklamaları **4-17**

I

I/O Kablolaması **1-28**
I/O Modülü **1-37**
Isı, Watt Kaybı Tabloları **A-5**

J

J1 Bağlantı Teli **1-34**
J2 Bağlantı Teli **1-35**

K

Kablo Giriş Plakası SHLD Terminali **1-9**
Kablo Tavaları **1-13**
Kablo Uzunluğu, Motor **1-13**
Kablolama
  Güç **1-11**
  I/O **1-28**
Kablolar
  Ayırma **1-11**
  Korumalı **1-11**
  Korumasız **1-11**
  Tip **1-11**
  Yalıtım **1-11**
  Zırhlı **1-12**
Kablolar, Güç
  Korumalı **1-12**
  Korumasız **1-12**
Kapağın Açılması **1-5**
Kapak, Açma **1-5**
Kapasitörler **1-23**
Kirlilik Derecesi Sınıflandırmaları **A-7**
Kılavuz Adlandırmaları **P-3**
Kontaktörler, Giriş/Çıkış **1-22**
Kontrol Bölmesi Erişim **1-29**
Kontrol Cihazı, DriveLogix **P-2**
Kontrol Modülü, 755 **1-31**, **1-33**
Korumalı Kablolar, Güç **1-12**
Korumasız Güç Kabloları **1-12**
Kurulum/Kablolama **1-1**
Kurum Sertifikası **A-1**

L

LED'ler **4-2**
LED'ler **2-4**

M

Minimum Direnç **A-6**
Minimum Montaj Boşlukları **1-7**
Mod Kapasitörleri **1-23**
Motor
  Faktörler **1-13**
  Kablo Uzunlukları **1-13**
Motor İsim Plakası ve Sınıflandırma Teknik Özellikleri **H-1**
MOV'lar **1-23**
MOV'lar **1-8**

O

Önerilen Topraklama Düzeni **1-9**
Önlemler, Genel **P-4**
Operatör Arayüzü
  Başlatma Menüsü **D-4**
  Bir Cihaz Seçilmesi **D-5**
  Ekran Kısımları **D-1**
  Tuşlar **D-1**

Opsiyon Modülleri
20-COMM Taşıyıcı **1-49**
Artımlı Enkoderler **F-1**
DeviceNet **1-46**
Güvenli Hız Monitörü **1-45**
I/O **1-37**
Kurulum **1-36**
Safe Torque Off **1-44**
Üniversal Geri Bildirim Enkoderi **E-1**
Yardımcı Güç Kaynağı **1-46**
Ortak Mod Kapasitörler **1-8**, **1-23**

P

Pano Adlandırmaları **A-11**
Pano Boyutları **P-3**
Parametre Değerlerini Sıfırla
Çevre Birimleri **D-8**
Sürücü **D-6**
Parametreler
Açıklamalar ve Programlama **3-1**
Çapraz Referans **3-130**
DeviceLogix **G-3**
Doğrusal Liste **3-19**
Düzenleme **3-3**
EtherNet **3-176**
Gelişmiş Görünüm **3-5**
Güvenli Hız Monitörü Modülü **3-147**
I/O Modülü **3-136**
İkili Artımlı Enkoder **3-159**
Opsiyon Modüllerinde **3-15**
Sürücü Geri Bildirim ve I/O Dosyası **3-28**
Sürücü Haberleşme Dosyası **3-95**
Sürücü Hız Kontrol Dosyası **3-62**
Sürücü İzleme Dosyası **3-19**
Sürücü Koruma Dosyası **3-54**
Sürücü Motor Kontrol Dosyası **3-20**
Sürücü Pozisyon Kontrol Dosyası **3-83**
Sürücü Teşhis Dosyası **3-100**
Sürücü Uygulamaları Dosyası **3-109**
Sürücü Yap Dosyası **3-42**
Tek Artımlı Enkoder **3-157**
Temel Görünüm **3-3**
Üniversal Geri Bildirim Modülü **3-164**
Uzman Görünümü **3-10**
Varsayılan **D-6**, **D-8**
PE (Topraklama) **1-9**
PE-A ve PE-B Bağlantı Telleri **1-23**
Pil, Tip **1-31**, **1-33**
Portlar ve Cihazlar **A-4**
Portlar, DPI **2-2**

R

RCD (Artık Akım Dedektörü) **1-8**
Rejeneratif Güç Üniteleri **1-23**
RFI Filtresi **1-10**

S

Saat Pili **1-31**, **1-33**
Sabit Mıknatıslı Motorlar **H-1**
Safe Torque Off Modülü **1-44**
Servo Motorlar **H-1**
SHLD Terminali **1-9**
Sigorta Sınıflandırmaları **A-11**
Sınıflandırmalar, Sürücü **A-11**
Sürücü Pano Boyutları **P-3**, **A-14**
Sürücü Sınıflandırmaları **A-11**
Sürücü Teknik Destek **P-2**
Sürücünün Kaldırılması **1-2**

T

Tapalar **1-21**
Teknik Destek **P-2**
İrtibat **4-28**
Teknik Özellikler
Elektrik **A-3**
Kontrol **A-3**
Koruma **A-1**
Kurum Sertifikası **A-1**
Ortam **A-2**
Sürücü Sınıflandırmaları **A-11**
Terminal Blokları
Güç **1-17**, **1-20**
Kablo Boyutu, Güç **1-14**
Kablo Boyutu, I/O **1-28**
Konum **1-15**, **1-18**
THHN ve THWN Kablo Kaplamaları **1-12**
Topraklama
Filtre **1-10**
Gereksinimleri **1-9**
Korumalar **1-9**
Önerilen Düzen **1-9**
Topraklanmamış Dağıtım Sistemleri **1-23**
Tuş Takımı
Elektronik Tuşlar **D-1**
Fonksiyon Tuşları **D-2**
Yönlendirme Tuşları **D-2**

U

Ulusal Kanunlar ve Standartlar **1-11**
Uygulama Notları **C-1**

V

Voltaj Toleransı **C-1**

W

Watt Kaybı Tabloları **A-5**

Y

Yardımcı Güç Kaynağı Modülü **1-46**

Z

Zırhlı Kablo **1-12**