

1. Введение

2. Общий обзор

3. Технические средства

4. Работа с прибором

5. Параметры

6. Описание функций

7. Ввод в действие

8. Специальные режимы работы

9. Диагностика и устранение ошибок

10. Планирование размещения и монтажа

11. Сети

12. Приложения

4.1 Основные положения

4.2 Структура ключевого слова

4.3 CP-параметр

4.4 Drive-режим

4.1.1	Параметры, группы параметров, наборы параметров	3
4.1.2	Выбор параметра	4
4.1.3	Установка значений	4
4.1.4	ENTER параметр	4
4.1.5	Непрограммируемые параметры	5
4.1.6	Сброс сообщений об ошибках	5
4.1.7	Сброс пиковых значений	5
4.1.8	Подтверждение сигналов состояния	5

Глава 4	Раздел 1	Страница 2	Дата 16.05.01	Название Basis KEB COMBIVERT F5-M / S	© KEB Antriebstechnik, 2001 All Rights reserved
-------------------	--------------------	----------------------	------------------	---	--

4. Работа с прибором

4.1 Основные положения

В данной главе приводятся основные положения, касающиеся структуры программного обеспечения и работы с прибором.

Платы управления F5-MULTI и F5-SERVO имеют 3 режима работы:

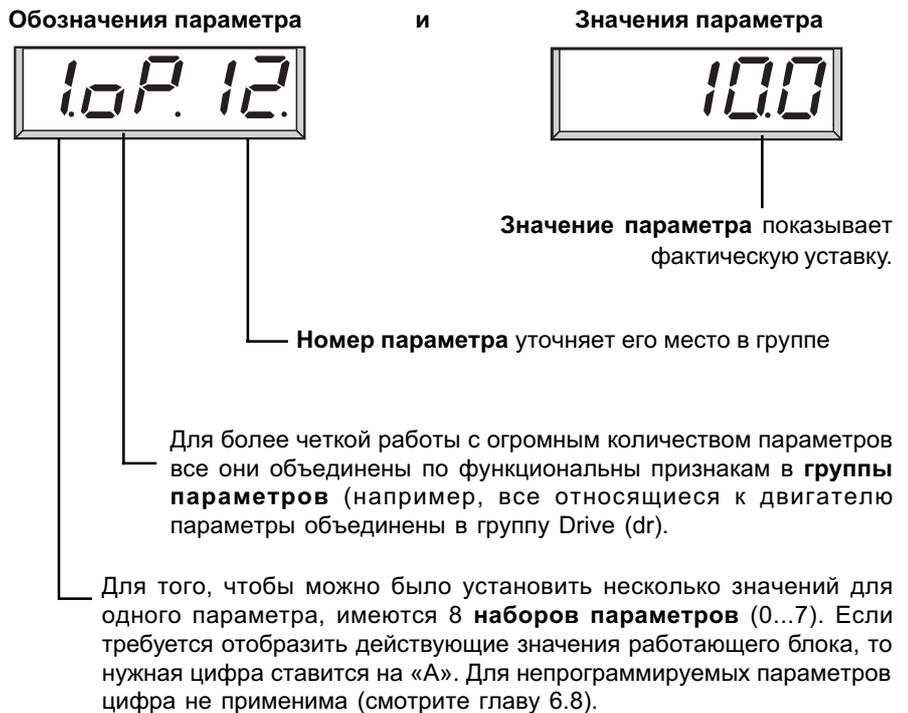


4.1.1 Параметры, группы параметров, наборы параметров

Что представляют собой параметры, группы параметров и наборы параметров?

Параметры представляют собой значения в программе, которые меняются оператором и которые влияют на ход выполнения программы. Параметр состоит из

Каждый параметр точно определен

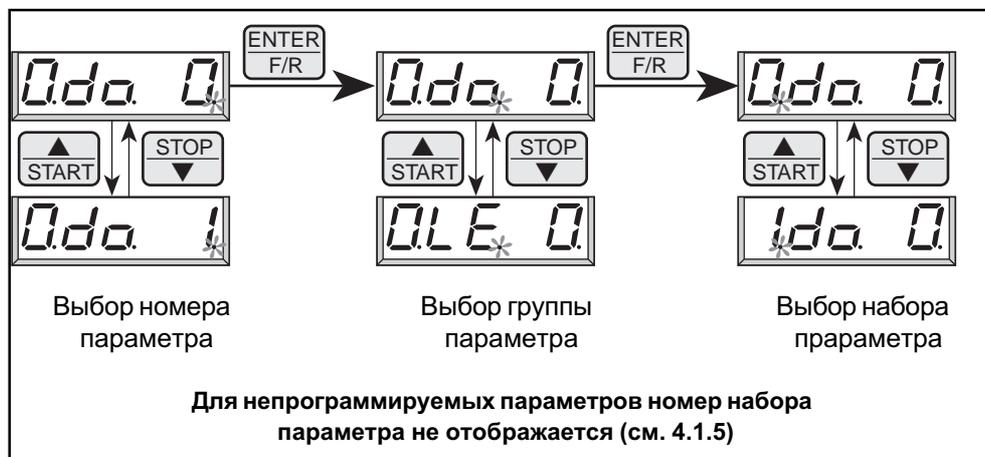


Example:

В ленточном конвейере используются 3 различные скорости. Набор параметров программируется для каждой «скорости»... ускорение, замедление и т.п. могут устанавливаться по-отдельности.

4.1.2 Выбор параметра

Мигающая точка указывает на изменяемую позицию. Нажатием клавиши ENTER осуществляется перемещение мигающей точки.



4.1.3 Установка значений



4.1.4 ENTER параметр

Для некоторых параметров нет необходимости сразу же активировать выбранные значения. Эти значения становятся активными после нажатия клавиши ENTER, и поэтому такие параметры называются ENTER-параметрами.

Пример: При цифровой установке направления вращения реверсирование (r) должно выбираться из состояния покоя (LS). Как показано выше, приведение в действие реверса должно осуществляться через позицию вращение вперед (F) Однако привод не должен вращаться пока обратное направление вращения не будет выбрано и подтверждено нажатием клавиши ENTER. (точка исчезает).

4.1.5 Непрограммируемые параметры

Некоторые параметры не программируются, т.к. их значение должно быть одинаковым во всех наборах (напр., адрес шины или скорость в бодах). Для простоты определения таких параметров в их идентификации отсутствует номер набора параметра. Для всех непрограммируемых параметров одно и то же значение достоверно независимо от выбранного набора параметров.

4.1.6 Сброс сообщений об ошибках

Если во время работы происходит сбой, то на фактическом отображении на дисплее появляется мигающее сообщение об ошибке. Сообщение об ошибке можно аннулировать нажатием клавиши ENTER, и на экране снова будет показано первоначальное значение.

ВНИМАНИЕ! Сбрасывание сообщения об ошибке клавишей ENTER не является сбросом самой ошибки, т.е. неисправность в инверторе не сброшена. Таким образом, имеется возможность скорректировать регулировку до сброса ошибки. Сброс ошибки возможен только через клеммную колодку или разблокировку управления (см. главу 6.3.1 «Краткое описание цифровых входов»)

4.1.7 Сброс пиковых значений

Для того, чтобы предоставить возможность сделать заключение о функциональных характеристиках привода, предусмотрены параметры, которые отображают пиковые величины. Пиковая величина означает, что наивысшее измеренное значение сохраняется в период работы преобразователя (принцип дублированного указателя). Пиковое значение сбрасывается нажатием кнопок ▲Up или ▼Down, и на дисплей выводится фактическое измеренное значение.

4.1.8 Подтверждение сигналов состояния

Для контроля над правильностью выполнения действия некоторые параметры направляют сигнал состояния. Например, после копирования набора на дисплее показывается сообщение «PASS», что указывает на безошибочное выполнение этого действия. Сигнал состояния должен быть подтвержден нажатием клавиши ENTER.

Глава 4	Раздел 1	Страница 6	Дата 16.05.01	Название Basis KEB COMBIVERT F5-M / S	© KEB Antriebstechnik, 2001 All Rights reserved
-------------------	--------------------	----------------------	------------------	---	--