

11.2 矢量控制开关量一览表

07.05.98

开关量号	开关量名	描述
B0000	FixBinector 0	固定的开关量0
B0001	FixBinector 1	固定的开关量1
B0005	PMU ON/OFF	用于PMU 输入/输出命令的开关量
B0006	PMU Pos Dir	用于PMU 正转命令的开关量
B0007	PMU Neg Dir	用于PMU 反转命令的开关量
B0008	PMU MOP UP	PMU 电动电位计增加" 命令的开关量
B0009	PMU MOP DOWN	PMU 电动电位计减小" 命令的开关量
B0010	DigIn 1	开关量输入(数字量输入) 1
B0011	DigIn 1 inv.	开关量输入(数字量输入) 1取反
B0012	DigIn 2	开关量输入(数字量输入) 2
B0013	DigIn 2 inv.	开关量输入(数字量输入) 2取反
B0014	DigIn 3	开关量输入(数字量输入) 3
B0015	DigIn 3 inv.	开关量输入(数字量输入) 3取反
B0016	DigIn 4	开关量输入(数字量输入) 4
B0017	DigIn 4 inv.	开关量输入(数字量输入) 4取反
B0018	DigIn 5	开关量输入(数字量输入) 5
B0019	DigIn 5 inv.	开关量输入(数字量输入) 5取反
B0020	DigIn 6	开关量输入(数字量输入) 6
B0021	DigIn 6 inv.	开关量输入(数字量输入) 6取反
B0022	DigIn 7	开关量输入(数字量输入) 7
B0023	DigIn 7 inv.	开关量输入(数字量输入) 7取反
B0025	DigOut 1	开关量输出1
B0026	DigOut 2	开关量输出2
B0027	DigOut 3	开关量输出3
B0028	DigOut 4	开关量输出4
B0030	SCom1 TlgOFF	串行接口1(SCom1)的 电报故障
B0031	AO1 Monitor	模拟输入1断线监控
B0032	AO2 Monitor	模拟输入2断线监控
B0035	CB/TB TlgOFF	TB/CB 电报故障
B0040	SLB TlgOFF	SIMOLINK 电报故障
B0041	SIMOLINKTimeout	如果 SIMOLINK 环停止工作, 设置此开关量. 通讯功能恢复后, 此开关量复位.
B0042	SIMOLINK Start	如果 SIMOLINK 环上没有连接, 设置此开关量. 这通常意味着线缆 断开或节点没有电源电压.
B0045	2.CB TlgOFF	附加 CB 板的电报故障

开关量号	开关量名	描述
B0050	SCB TlgOFF	SCB 电报故障
B0055	SCom2 TlgOFF	SCom2 电报故障
B0060	Control Track	SBP 控制跟踪
B0090	CalcTimeWarn	计算时间过载报警
B0091	FaultCalcTime	计算时间溢出故障
B0099	No n-Reg Enable	开关量无速度调节器使能
B0100	Rdy for ON	"合闸准备 " 的开关量
B0101	Not Rdy for ON	"合闸未准备好 " 的开关量
B0102	Not Rdy for Oper	"运行准备 " 的开关量
B0103	Not Rdy for Oper	"运行未准备好 " 的开关量
B0104	Operation	"运行" 的开关量
B0105	Not operating	"没有运行 " 的开关量
B0106	Fault	"故障 " 的开关量
B0107	No fault	"没有故障 " 的开关量
B0108	NoOFF2	"没有 off 2"的开关量(低电平有效!)
B0109	OFF2	"off 2"的开关量(低电平有效!)
B0110	NoOFF3	"没有 off 3"的开关量(低电平有效!)
B0111	OFF3	"off 3"的开关量(低电平有效!)
B0112	Blocked	"合闸禁止 " 的开关量
B0113	Not Blocked	"没有 合闸禁止 " 的开关量
B0114	Warning	"报警有效 " 的开关量
B0115	NoWarning	"没有有效 报警 " 的开关量
B0116	NoDeviation	" 设定值/实际值没有偏差 " 的开关量
B0117	Deviation	" 设定值/实际值偏差 " 的开关量
B0120	CompV OK	"得到比较设定值 " 的开关量
B0121	CompV Not OK	" 没有得到比较设定值 " 的开关量
B0122	Low Voltage	"欠压" 的开关量
B0123	No Low Voltage	"没有欠压 " 的开关量
B0124	Energize MCon	"接触器得电命令 " 的开关量
B0125	N.Energ.MCon	"接触器没有得电命令 " 的开关量
B0126	RampGen active	"斜坡函数发生器有效 " 的开关量
B0127	RampGen n.act.	"斜坡函数发生器无效 " 的开关量
B0128	Speed Setp FWD	"正向速度给定 " 的开关量
B0129	Speed Setp REV	"反向速度给定 " 的开关量
B0130	KIB/FLR active	"KIB / FLN 有效 " 的开关量
B0131	KIB/FLR n.activ	"KIB / FLN 无效 " 的开关量
B0132	Fly/Exc active	"捕捉再启动和励磁有效 " 的开关量
B0133	Fly/Exc n.act.	"捕捉再启动和励磁无效 " 的开关量

开关量号	开关量名	描述
B0134	Sync reached	"达到同步"的开关量
B0135	Sync n.reached	"没有达到同步"的开关量
B0136	Overspeed	"超速"的开关量
B0137	No Overspeed	"没有超速"的开关量
B0138	Ext Fault 1	"外部故障 1"的开关量
B0139	No Ext Fault 1	"没有外部故障 1"的开关量
B0140	Ext Fault 2	"外部故障 2"的开关量
B0141	No Ext Fault 2	"没有外部故障 2"的开关量
B0142	Ext Warning	"外部报警"的开关量
B0143	No Ext Warning	"外部没有报警"的开关量
B0144	Ovld Warn Drive	"变频器过载报警"的开关量
B0145	No OvldWarn Drv	"没有变频器过载报警"的开关量
B0146	Tmp Flt Drive	"变频器 过热 故障有效"的开关量
B0147	No Tmp Flt Drv	"变频器没有过热 故障"的开关量
B0148	TmpWarn Drive	"变频器 过热 报警有效"的开关量
B0149	NoTmpWarn Drv	"变频器没有过热 报警"的开关量
B0150	TmpWarnMotor	"电机过热 报警有效"的开关量
B0151	No TmpWarnMotor	"电机 没有过热 报警"的开关量
B0152	TmpFltMotor	"电机过热 故障有效"的开关量
B0153	No TmpFltMotor	"电机 没有过热 故障"的开关量
B0156	Motor PullOut	"电机脱开"的开关量
B0157	No MotorPullOut	"电机没有脱开"的开关量
B0158	ChrgRelay close	"旁路接触器得电"的开关量
B0159	ChrgRelay open	"旁路接触器 没有 得电"的开关量
B0160	Sync Fault	"同步故障报警"的开关量
B0161	No Sync Fault	"没有同步故障报警"的开关量
B0162	Prechrg active	"予充电有效"的开关量
B0163	Prechrg n.act.	"予充电无效"的开关量
B0200	No SpdDir Sel	没有选择转动方向
B0201	Accel active	加速有效
B0202	Decel active	减速有效
B0203	Limitr FWD act.	达到正向速度限幅
B0204	Limitr REV act.	达到反向速度限幅
B0205	RGen blocked	斜坡函数发生器无效
B0206	RGen released	斜坡函数发生器释放
B0207	RGen stopped	斜坡函数发生器停止
B0208	RGen set	斜坡函数发生器设定
B0209	RGen tracked	斜坡函数发生器跟踪

开关量号	开关量名	描述
B0228	n/fReg Disable	速度(频率)调节器无效
B0229	Set I Comp act.	
B0231	Torq(Lim1)act.	达到转矩上限幅
B0232	Torq(Lim2)act.	达到转矩下限幅
B0234	n-Reg in imitr	速度调节器限幅有效
B0235	Isq(max) red.	Isq(最大) 已经减小
B0236	I(max) Reg act	I(最大) 调节器有效
B0237	Set Rgen	设置斜坡函数发生器
B0238	RGen AccBlock	斜坡函数发生器: 上升无效
B0239	RGen DecBlock	斜坡函数发生器: 下降无效
B0240	ProtRGen act.	带保护的斜坡函数发生器有效
B0250	I-Reg in Limitr	电流调节器达到限幅 (达到电压限幅)
B0251	Field Weakening	弱磁.
B0252	EMF Reg in Lmtr	EMF 调节器限幅有效
B0253	EMF Model act.	EMF 模型有效
B0254	f(set) in Limtr	限制频率给定
B0255	Excitation End	电机励磁时间结束
B0270	Energize MCon	主接触器得电
B0275	Open Brake	"打开抱闸"的开关量(高电平)
B0276	Close Brake	"闭合抱闸"的开关量(高电平)
B0277	SetpRel brake	抱闸控制给定释放
B0278	InvRel Brake	抱闸控制逆变器释放
B0279	Chkbk BrakeCl	"抱闸不能打开"报警. 在打开抱闸且抱闸打开时间结束, 抱闸检测仍显示 "抱闸闭合".
B0280	Chkbk BrakeOp	"抱闸不能闭合"报警. 在闭合抱闸且抱闸闭合时间结束, 抱闸检测仍显示 "抱闸打开".
B0281	BrakeThr1 over	实际值 (电流) 超出抱闸阈值1.
B0282	BrakeThr2 under	实际值 (速度) 低于抱闸阈值2.
B0294	DC Brake active	直流制动功能有效
B0295	Vd(min)Reg act.	Vd(最小) 调节器有效
B0296	Vd(max)Reg act.	Vd(最大) 调节器有效
B0297	Sync Select	1: 同步得电 0: 同步没有得电
B0298	SyncFreqMeas	1: 同步状态 频率测量有效 0: 同步状态 频率测量无效
B0299	SyncPhaseAmps	1: 同步状态 相控有效 0: 同步状态 相控无效

开关量号	开关量名	描述
B0320	RZM/FLM	0: 空间矢量调制有效 1: 边缘调制有效
B0321	Asy/Sy System	0: 异步调制系统有效 1: 同步调制系统有效
B0322	Overmodulation	0: 在线性调制区运行 1: 在过度调制区运行
B0323	FLM System #1	边缘调制系统号的0位, 仅在B0320=1时有效.
B0324	FLM System #2	边缘调制系统号的1位, 仅在B0320=1时有效.
B0325	FLM System #3	边缘调制系统号的2位, 仅在B0320=1时有效.
B0326	FLM System #4	边缘调制系统号的3位, 仅在B0320=1时有效.
B0330	Simulation	开关量模拟
B0400	POWER ON	通电信号
B0401	FixBit U021	FB: 第一个 固定位
B0402	FixBit U022	FB: 第二个 固定位
B0403	FixBit U023	FB: 第三个 固定位
B0404	FixBit U024	FB: 第四个 固定位
B0405	FixBit U025	FB: 第五个 固定位
B0406	FixBit U026	FB: 第六个 固定位
B0407	FixBit U027	FB: 第七个 固定位
B0408	FixBit U028	FB: 第八个 固定位
B0410 ~ B0425	K->B CONV1	第一个 连接量的16 个开关量 ->开关量转换器
B0430 ~ B0445	K->B CONV2	第二个 连接量的16 个开关量 ->开关量转换器
B0450 ~ B0465	K->B CONV3	第三个 连接量的16 个开关量 ->开关量转换器
B0470 ~ B0471	LIMITR B 1.74	第一个限幅的(16位)
B0472 ~ B0473	LIMITR B 2.38	第二个限幅的(16位)
B0474 ~ B0475	LIMITR B 2.48	第一个限幅的(32位)
B0476	LMTMON B 1.18	第一个 限幅值检测器: 16位
B0477	LMTMON B 2.49	第二个 限幅值检测器: 16位
B0478	LMTMON B 2.68	第三个 限幅值检测器: 32位
B0479	LMTMON B 1.75	第四个 限幅值检测器: 32位
B0480 ~ B0481	CAMCON 0.60	凸轮控制器1
B0482 ~ B0483	CAMCON 0.61	凸轮控制器2
B0490 ~ B0491	COUNTER 1.36 B	16位计数器: 正向溢出和反向溢出
B0501 ~ B0502	RS FF 1.34	第一个 RS触发器 1: Q 和 Q_
B0503 ~ B0504	RS FF 1.36	RS 触发器2
B0505 ~ B0506	RS FF 1.49	RS触发器3
B0507 ~ B0508	RS FF 1.66	RS触发器4
B0509 ~ B0510	RS FF 1.82	RS触发器 5

开关量号	开关量名	描述
B0511 ~ B0512	RS FF 1.97	RS 触发器6
B0513 ~ B0514	RS FF 1.98	RS触发器7
B0515 ~ B0516	RS FF 2.13	RS 触发器8
B0517 ~ B0518	RS FF 2.14	RS 触发器9
B0519 ~ B0520	RS FF 2.29	RS 触发器10
B0521 ~ B0522	RS FF 2.30	RS 触发器11
B0523 ~ B0524	RS FF 2.71	RS 触发器12
B0525 ~ B0526	D FF 1.25	D 触发器 1
B0527 ~ B0528	D FF 2.15	D 触发器2
B0530 ~ B0531	TIMER 0.95	计时器1
B0532 ~ B0533	TIMER 1.67	计时器2
B0534 ~ B0535	TIMER 1.84	计时器3
B0536 ~ B0537	TIMER 1.99	计时器4
B0538 ~ B0539	TIMER 1.83	计时器5
B0540 ~ B0541	TIMER 2.16	计时器6
B0542 ~ B0543	TIMER 1.50	计时器7
B0550	ComfRGen Out=0	缓和式斜坡函数发生器的输出为0
B0551	ComfRGen (y=x)	缓和式斜坡函数发生器的上升 /下降已完成 (y=x)
B0552	ComfRGen First	缓和式斜坡函数发生器的初始上升 (低电平有效)
B0555	TechCtrl lim	工艺调节器达到输出限幅
B0556	TechCtrl lock	工艺调节器禁止
B0560	WobbSlaveSync	从传动的同步信号
B0561~B0568	Trace TriggerOut	
B0601	AND 0.78	与门1
B0602	AND 0.79	与门2
B0603	AND 0.89	与门3
B0604	AND 1.09	与门4
B0605	AND 1.22	与门5
B0606	AND 1.35	与门6
B0607	AND 1.44	与门7
B0608	AND 1.61	与门8
B0609	AND 1.62	与门9
B0610	AND 1.79	与门10
B0611	AND 1.80	与门11
B0612	AND 1.92	与门12
B0613	AND 2.26	与门13
B0614	AND 2.39	与门14

开关量号	开关量名	描述
B0615	AND 2.51	与门15
B0616	AND 2.52	与门16
B0617	AND 2.54	与门17
B0618	AND 2.92	与门18
B0619	OR 0.90	或门1
B0620	OR 0.91	或门2
B0621	OR 1.23	或门3
B0622	OR 1.45	或门4
B0623	OR 1.63	或门5
B0624	OR 1.81	或门6
B0625	OR 1.93	或门7
B0626	OR 2.10	或门8
B0627	OR 2.11	或门9
B0628	OR 2.40	或门10
B0629	OR 2.70	或门11
B0630	OR 2.93	或门12
B0641	INVERTER 1.08	非门1
B0642	INVERTER 1.10	非门2
B0643	INVERTER 1.11	非门3
B0644	INVERTER 1.37	非门4
B0645	INVERTER 1.46	非门5
B0646	INVERTER 1.64	非门6
B0647	INVERTER 1.94	非门7
B0648	INVERTER 2.41	非门8
B0649	INVERTER 2.53	非门9
B0650	INVERTER 2.55	非门10
B0661	SWITCH B 0.94	数字开关 1
B0662	SWITCH B 0.97	数字开关 2
B0663	SWITCH B 1.48	数字开关 3
B0664	SWITCH B 1.65	数字开关 4
B0665	SWITCH B 1.96	数字开关 5
B0666	EXOR 0.93	异或门1
B0667	EXOR 0.96	异或门2
B0668	EXOR 2.28	异或门3
B0681	NAND 0.92	与非门1
B0682	NAND 1.24	与非门2
B0683	NAND 1.47	与非门3
B0684	NAND 1.95	与非门4

开关量号	开关量名	描述
B0685	NAND 2.12	与非门5
B0686	NAND 2.27	与非门6
B0687	NAND 2.42	与非门7
B0688	NAND 2.94	与非门8
B0851	v<v1	
B0852	v<v2	
B0853	v<v3	
B0854	v<v4	
B0855	Short Run	
B0856	Emerg Oper	
B0857	<Step Thresh	
B2100 ~ B2115	SCom1Word1 Bit	USS Scom1 第一个字
B2200 ~ B2215	SCom1Word2 Bit	USS Scom1 第二个字
B2300 ~ B2315	SCom1Word3 Bit	USS Scom1 第三个字
B2400 ~ B2415	SCom1Word4 Bit	USS Scom1 第四个字
B2500 ~ B2515	SCom1 Word5 Bit	USS Scom1 第五个字
B2600 ~ B2615	SCom1 Word6 Bit	USS Scom1 第六个字
B2700 ~ B2715	SCom1Word7 Bit	USS Scom1 第七个字
B2800 ~ B2815	SCom1Word8 Bit	USS Scom1 第八个字
B2900 ~ B2915	SCom1 Word9 Bit	USS Scom1 第九个字
B3100 ~ B3115	CB/TB Word1Bit	TB/CB 第一个字
B3200 ~ B3215	CB/TB Word2Bit	TB/CB 第二个字
B3300 ~ B3315	CB/TB Word3Bit	TB/CB 第三个字
B3400 ~ B3415	CB/TB Word4Bit	TB/CB 第四个字
B3500 ~ B3515	CB/TB Word5Bit	TB/CB 第五个字
B3600 ~ B3615	CB/TBWord 6Bit	TB/CB 第六个字
B3700 ~ B3715	CB/TB Word7Bit	TB/CB 第七个字
B3800 ~ B3815	CB/TB Word8Bit	TB/CB 第八个字
B3900 ~ B3915	CB/TB Word9Bit	TB/CB 第九个字
B4100 ~ B4115	SCI SI1DigIn	SC1 从站 1的数字输入
B4120 ~ B4135	SCI SI1DigInN	SC1 从站 1的开关量输入取反
B4200 ~ B4215	SCI SI2DigIn	SC1 从站 2的数字输入
B4220 ~ B4235	SCI SI2DigInN	SC1 从站 2的开关量输入取反
B4500 ~ B4515	SCB Word1 Bit	SCB第一个字
B4600 ~ B4615	SCB Word2 Bit	SCB 第二个字
B4700 ~ B4715	SCB Word3 Bit	SCB 第三个字
B4800 ~ B4815	SCB Word4 Bit	SCB 第四个字
B4900 ~ B4915	SCB Word5 Bit	SCB 第五个字

开关量号	开关量名	描述
B5001	DI TSY inv.	TSY 板的开关量输入取反 端子 -X100:20,21
B5002	DI TSY	TSY 板的开关量输入 端子 -X100:20,21
B5101	1EB1WireAnaln1	第一块EB1上模拟输入1的断线信号。
B5102	1EB1 U>8VAnaln2	第一块EB1上模拟输入2的高电平信号 (U _{in} > 8V)
B5103	1EB1 U>8VAnaln3	第一块EB1上模拟输入3的高电平信号 (U _{in} > 8V)
B5104	1stEB1 DI1 inv.	第一块EB1上数字输入 1取反
B5105	1st EB1 DI1	第一块EB1上数字输入 1
B5106	1stEB1 DI2 inv.	第一块EB1上数字输入 2取反
B5107	1st EB1 DI2	第一块EB1上数字输入 2
B5108	1st EB1 DI3 inv.	第一块EB1上数字输入 3取反
B5109	1st EB1 DI3	第一块EB1上数字输入 3
B5110	1st EB1 DI4 inv.	第一块EB1上数字输入 4取反
B5111	1st EB1 DI4	第一块EB1上数字输入 4
B5112	1stEB1 DI5 inv.	第一块EB1上数字输入 5取反
B5113	1st EB1 DI5	第一块EB1上数字输入 5
B5114	1st EB1 DI6 inv.	第一块EB1上数字输入 6取反
B5115	1st EB1 DI6	第一块EB1上数字输入 6
B5116	1st EB1 DI7 inv.	第一块EB1上数字输入 7取反
B5117	1st EB1 DI7	第一块EB1上数字输入 7
B5121	WireBreak1st EB2	第一块EB2上的断线信号
B5122	BI1 inv1st. EB2	第一块EB2上的数字输入 1取反
B5123	BI1 1st 1st EB2	第一块EB2上的 数字输入 1
B5124	BI2 inv. 1st EB2	第一块EB2上的 数字输入 2取反
B5125	BI 2 1st EB2	第一块EB2上的 数字输入 2
B5201	2EB1WireAnaln1	第二块EB1上模拟输入1的断线信号
B5202	2EB1 U>8VAnaln2	第二块EB1上模拟输入2的高电平信号 (U _{in} > 8V)
B5203	2EB1 U>8VAnaln3	第二块EB1上模拟输入3的高电平信号 (U _{in} > 8V)
B5204	2ndEB1 DI1 inv.	第二块EB1上的 数字输入 1取反
B5205	2ndEB1 DI1	第二块EB1上的 数字输入 1
B5206	2ndEB1 DI2 inv.	第二块EB1上的 数字输入 2取反
B5207	2ndEB1 DI2	第二块EB1上的 数字输入 2
B5208	2ndEB1 DI3 inv.	第二块EB1上的 数字输入 3取反
B5209	2ndEB1 DI3	第二块EB1上的 数字输入 3
B5210	2ndEB1 DI4 inv.	第二块EB1上的 数字输入 4取反
B5211	2ndEB1 DI4	第二块EB1上的 数字输入 4

开关量号	开关量名	描述
B5212	2ndEB1 DI5 inv.	第二块EB1上的 数字输入 5取反
B5213	2ndEB1 DI5	第二块EB1上的 数字输入 5
B5214	2ndEB1 DI6 inv	第二块EB1上的 数字输入 6取反
B5215	2ndEB1 DI6	第二块EB1上的 数字输入 6
B5216	2ndEB1 DI7 inv.	第二块EB1上的 数字输入 7取反
B5217	2ndEB1 DI7	第二块EB1上的 数字输入 7
B5221	WireBreak2ndEB2	第二块EB2上的断线信号
B5222	BI1 inv. 2ndEB2	第二块EB2上的数字输入 1取反
B5223	BI 1 2nd EB2	第二块EB2上的数字输入 1
B5224	BI2 inv. 2ndEB2	第二块EB2上的开关量输入 2取反
B5225	BI 2 2nd EB2	第二块EB2上的开关量输入 2
B6100 ~ B6115	SCom2Word1 Bit	SCom2的第一个字
B6200 ~ B6215	SCom2Word2 Bit	SCom2的 第二个字
B6300 ~ B6315	SCom2Word3 Bit	SCom2 的第三个 字
B6400 ~ B6415	SCom2Word4 Bit	SCom2的第四个 字
B6500 ~ B6515	SCom2Word5 Bit	SCom2的第五个 字
B6600 ~ B6615	SCom2Word6 Bit	SCom2的第六个 字
B6700 ~ B6715	SCom2Word7 Bit	SCom2的第七个 字
B6800 ~ B6815	SCom2Word8 Bit	SCom2的第八个 字
B6900 ~ B6915	SCom2Word9 Bit	SCom2 的第九个字
B7010	SLB Appl.Flag 0	SIMOLINK 应用标志1
B7011	SLB Appl.Flag 1	SIMOLINK 应用标志2
B7012	SLB Appl.Flag 2	SIMOLINK 应用标志3
B7013	SLB Appl.Flag 3	SIMOLINK 应用标志4
B7100 ~ B7115	SLB Word1 Bit	SIMOLINK 第一个 字
B7200 ~ B7215	SLB Word2 Bit	SIMOLINK 第二个字
B7300 ~ B7315	SLB Word3 Bit	SIMOLINK 第三个 字
B7400 ~ B7415	SLB Word4 Bit	SIMOLINK 第四个 字
B7500 ~ B7515	SLBWord 5 Bit	SIMOLINK 第五个 字
B7600 ~ B7615	SLB Word6 Bit	SIMOLINK 第六个 字
B7700 ~ B7715	SLB Word7 Bit	SIMOLINK 第七个 字
B7800 ~ B7815	SLB Word8 Bit	SIMOLINK 第八个 字
B7900 ~ B7915	SLB Word9 Bit	SIMOLINK 第九个字
B8100 ~ B8115	2ndCBWord 1 Bit	第二块CB 的第一个 字
B8200 ~ B8215	2ndCBWord 1 Bit	第二块CB 的第二个字
B8300 ~ B8315	2ndCBWord 1 Bit	第二块CB 的第三个 字
B8400 ~ B8415	2ndCBWord 1 Bit	第二块CB 的第四个 字
B8500 ~ B8515	2ndCBWord 1 Bit	第二块CB 的第五个 字

开关量号	开关量名	描述
B8600 ~ B8615	2ndCBWord 1 Bit	第二块CB的第六个字
B8700 ~ B8715	2ndCBWord 1 Bit	第二块CB的第七个字
B8800 ~ B8815	2ndCBWord 1 Bit	第二块CB的第八个字
B8900 ~ B8915		第二块CB的第九个字

11.3 矢量控制连接量一览表

07.05.98

连接量号	连接量名	描述	双字
K0000	FixConn 0%	固定值连接量 0% 见功能图: 15.4	不是
K0001	FixConn 100%	固定值连接量 100% 见功能图: 15.4	不是
KK0002	FixConn 200%	固定值连接量 200% 见功能图: 15.4	是
K0003	FixConn -100%	固定值连接量 100% 见功能图: 15.4	不是
KK0004	FixConn -200%	固定值连接量 200% 见功能图: 15.4	是
K0005	FixConn 50%	固定值连接量 50% 见功能图: 15.4	不是
K0007	FixConn -50%	固定值连接量 50%	不是
K0008	FixConn -150%	固定值连接量 150% 见功能图: 15.4	不是
K0011	AI1 Setpoint	模拟输入 1 见功能图: 80.7	不是
K0013	AI2 Setpoint	模拟输入 2 见功能图: 80.7	不是
K0015	AO1 ActV	模拟输入实际值 (滤波后, 标称和偏置前) 见功能图: 81.2	不是
K0016	AO2 ActV	模拟输入 2 实际值 (滤波后, 标称和偏置前) 见功能图: 81.2	不是
KK0020	Speed smooth	速度 (滤波后) 见功能图: 350.7, 351.7, 352.7	是
K0021	Output Volts	输出电压 (滤波后) 见功能图: 285.3, 286.3	不是
K0022	Output Amps	输出电流 (滤波后) 见功能图: 285.8, 286.8	不是
K0023	Output Power	输出功率 (滤波后) 见功能图: 285.8, 286.8	不是
K0024	Motor Torque	转矩 (滤波后) 见功能图: 285.8	不是
K0025	DC Bus Volts	直流侧电压 (滤波后) 见功能图: 285.3, 286.3	不是
K0030	Control Word 1	控制字 1 见功能图: 180.7	不是
K0031	Control Word 2	控制字 2 (位 16-31) 见功能图: 190.5	不是
K0032	Status Word 1	状态字 1 见功能图: 200.5	不是
K0033	Status Word 2	状态字 2 (位 16至 31) 见功能图: 210.5	不是
KK0040	Curr FixSetp	当前有效固定给定的连接量 (由设定的功能数据和固定给定位选择) 见功能图: 290.6	是
KK0041 ... KK0052	FixSetpoint	当前选择的函数数据组的 16 个固定给定 见功能图: 290.4	是

连接量号	连接量名	描述	双字
KK0057	MOP (Input)	电动电位计的输入 见功能图: 300.5	是
KK0058	MOP (Output)	电动电位计的输出 见功能图: 300.8	是
KK0067	Add Setpoint 1	附加给定 1; 加在斜坡函数发生器前的 主给定上 见功能图: 316.2	是
KK0068	Add Setpoint 2	附加给定 2; 加在斜坡函数发生器后的 主给定上 见功能图: 318.4	是
KK0069	Main Setp.(act)	主给定 见功能图: 316.2	是
KK0070	n(set, sum1)	叠加点 1 后的给定 见功能图: 316.4	是
KK0071	n(set, spd sel)	叠加点 2 后的给定 见功能图: 316.6	是
KK0072	n(set, RgenIn)	斜坡函数发生器输入给定 见功能图: 317.2	是
KK0073	n(set, Rge不是ut)	斜坡函数发生器输出给定 见功能图: 317.7	是
KK0074	n(set,sum2)	叠加点 3 后的给定 见功能图: 318.4	是
KK0075	n/f (set)	n/f(最大) 限幅后正/反转的给定 见功能图: 318.7, 320.7	是
K0077	T(Accel)	子控转矩 (惯量补偿) 见功能图: 317.8	不是
K0080	T(Setpoint)	从动装置的转矩给定 见功能图: 320.3	不是
K0081	Fix Torque 1	转矩上限的最大值 见功能图: 320.4	不是
K0082	Max Torque 1	转矩上限 见功能图: 319.6, 320.7	不是
K0083	Fix Torque 2	转矩下限的最大值 见功能图: 320.4	不是
K0084	Max Torque 2	转矩下限 见功能图: 319.6, 320.7	不是
K0085	I FixAddSet	附加电流给定 见功能图: 319.6, 320.7	不是
K0086	Torq FixAddSet	附加转矩给定 见功能图: 319.6, 320.3	不是
K0087	Torq Add Fsetp	附加转矩给定的固定设定 见功能图: 319.2, 320.1	不是
K0088	I Add Fsetp	附加电流给定的固定设定 见功能图: 319.2, 320.1	不是
K0090	Rotor angle	机械角 见功能图: 250.6	不是
KK0091	Meas 'dRot.Speed	实际值 见功能图: 250.7	是
K0092	Flux angle diff	磁通角偏差	不是
K0093	Load angle	负载角	不是
KK0120	Pos. angle	线性单元电机编码器的实际位置 见功能图: 250.6	是

连接量号	连接量名	描述	双字
KK0148	n/f(act)	速度/频率 实际值 见功能图: 350.7, 351.7, 352.7	是
KK0149	n/f(FWD Ctrl)	予控中没有滤波的 n/f 实际值 见功能图: 351.6	是
KK0150	n/f(set)	在速度调节器的给定/实际值比较之前的经过滤波的速度给定 见功能图: 360.4 to 364.4	是
KK0151	n/f(act,smo d)	在速度调节器的给定/实际值比较之前的经过滤波的速度实际值 见功能图: 360.3 to 364.3	是
KK0152	n/f Deviation	速度调节器输入的给定/实际值偏差 见功能图: 360.5 to 364.5	是
K0153	T(set, n/f Reg)	速度调节器输出 见功能图: 360.7 to 363.7	不是
K0154	n/f (Reg,P)	速度调节器的比例分量 见功能图: 360.7 to 363.7	不是
K0155	n/f(Reg,I-Port)	速度调节器的积分分量 见功能图: 360.7 to 363.7	不是
K0156	n/fRegGain(act)	速度调节器的当前增益	不是
KK0157	n/f(Droop)	来自软化的速度偏差 见功能图: 365.6, 367.4	是
KK0158	n/f(Band-Stop)	通过带阻滤波的速度实际值 见功能图: 360.5 to 363.5	是
K0159	Output DT1 Elem	速度调节器的 DT1功能输出 见功能图: 365.6, 366.6	不是
K0164	T(set,precon)	在n/f 调节器输出加入的附加转矩通断 见功能图: 365.8, 367.5	不是
K0165	Torq(set,limit)	转矩限幅输出的连接量 见功能图: 370.7 to 373.7, 375.7	不是
K0167	lsq(set,limitr)	经转矩和电流限幅后转矩电流分量的给定 见功能图: 370.8 to 373.8, 375.7	不是
K0168	lsq(set,active)	电流调节器转矩限幅中的转矩电流分量设定 见功能图: 386.8, 390.2	不是
K0170	Torq(limit1,set)	转矩固定给定的输出 (限幅,1) 见功能图: 319.2, 320.1	不是
K0171	Torq(limit2,set)	转矩固定给定的输出 (限幅,2) 见功能图: 319.2, 320.1	不是
K0172	Torq(limit1,act)	速度限幅调节器转矩上限幅 见功能图: 370.6 to 373.6, 375.6	不是
K0173	Torq(limit2,act)	速度限幅调节器转矩下限幅 见功能图: 370.6 to 373.6, 375.6	不是
K0175	l(max,perm)	最大电流的当前有效值 见功能图: 370.2 to 373.2	不是
K0176	lsq(max, abs)	电流限幅时转矩电流分量的数量 计算时包括最大电流和磁场电流 见功能图: 370.4 to 373.	不是

		见功能图: 380.5, 381.5	
K0195	Flux(set,smth)	滤波后的磁通给定 见功能图: 380.6, 381.6	不是
K0196	Flux(FieldWkReg)	弱磁调节器的输出 见功能图: 380.6, 381.6	不是
K0197	Flux(set,totl)	矢量控制的磁通给定 见功能图: 380.7, 381.7	不是
KK0199	f(set,stator)	定子频率给定 见功能图: 395.7, 396.8	是
KK0200	f(set,gating)	v/f 特性的频率给定 见功能图: 395.8, 396.8	是
K0203	Boost	v/f 特性的电压提升 见功能图: 405.3	不是
K0204	U(set,V/f)	v/f 特性的电压给定 见功能图: 405.7	不是
K0205	A(set,V/f)	v/f 特性的给定调谐深度 见功能图: 405.8	不是
KK0208	I max-Reg.(Out)	v/f 特性时电流调节器的最大输出 I(max)	是
K0209	I max-Reg(Outp)	为减小装置的电压给定: I(max) 电流调节器的输出电压	不是

连接量号	连接量名	描述	双字
K0210	lexc(set)	励磁电流给定 (仅适用于外部励磁同步机)	不是
K0211	lexc(act)	励磁电流实际值 (仅适用于外部励磁同步机)	不是
K0212	Diexc(sd)	励磁电流的动态分量	不是
K0213	I _μ p(I Mod Reg)	电流模型时励磁电流的 d 轴分量	不是
K0214	I _μ d(I Mod Reg)	电流模型时励磁电流的 d 轴积分分量	不是
K0215	I _μ d(set,I-mod.)	电流模型时励磁电流的 d 轴给定	不是
K0216	I _μ q(set,I-mod.)	电流模型时励磁电流的 q 轴给定	不是
K0217	Vmax(Isd-Reg.)	Isd 电流调节器的最大输出电压 见功能图: 390.5	不是
K0218	Vsd(Isd-Reg.)	Isd 电流调节器的输出电压 见功能图: 390.4	不是
K0219	Vsq(Isd-Reg.,i)	Isd 电流调节器的输出电压的积分分量 见功能图: 390.5	不是
K0220	Vsq(Isq-Reg.)	Isq 电流调节器的输出电压 见功能图: 390.4	不是
K0221	Vsq(Isq-Reg.,i)	Isq 电流调节器的输出电压的积分分量 见功能图: 390.4	不是
K0222	Modulation Dept	调制深度百分数 见功能图: 390.8	不是
K0227	dIsd(set,PReg)	Isd 给定的动态分量	不是
K0228	Vsd(Decoupl)	解耦网络输出的 Vsd 见功能图: 390.4	不是
K0229	Alpha(set)	α 角的设定 见功能图: 390.7	不是
K0230	cEMFRegGain(act)	EMF 调节器换算的实际值 见功能图: 395.4, 396.4	不是
K0231	cEMF model outp	EMF 的 d 轴分量 见功能图: 395.3, 396.3	不是
KK0232	fmax(cEMF Reg)	EMF 调节器的最大频率 见功能图: 395.6, 396.6	是
KK0233	f(cEMF Reg,p)	EMF 调节器 (比例分量) 的输出频率 见功能图: 395.6, 396.8	是
KK0234	f(cEMF Reg,i)	EMF 调节器 (积分分量) 的输出频率 见功能图: 395.6, 393.8	是
KK0235	f(Reson Damp)	谐振阻尼的输出频率 见功能图: 396.5	是
K0236	DCBusVolt(smo)	滤波后的直流侧母线电压实际值 见功能图: 386.3	不是
K0238	Phase 1 Amps	变频器 U 相电流输出瞬时值 见功能图: 280.4, 286.2	不是
K0239	Phase 3 Amps	变频器 W 相电流输出瞬时值 见功能图: 280.4, 286.2	不是

连接量号	连接量名	描述	双字
K0240	DC BusVolts act	直流侧电压 见功能图: 280.5	不是
K0241	Torque(act)	转矩实际值 见功能图: 285.5	不是
K0242	OutputAmps(rms9)	输出电流基波频率的均方根值 见功能图: 285.5, 286.5	不是
K0244	Motor Utilizat.	电机热保护 (计算值)	不是
K0245	MotTemp	用 KTY 传感器检测的电机温度 见功能图: 280.4	不是
K0247	DriveTemperat.	测量变频器的温度最大值	不是
K0248	CalcTimeHdroom	自由计算时间	不是
K0249	Drive Status	变频器的当前状态	不是
K0250	Flt/Warn #	当前的报警号和故障号的连接量 高位: 故障号; 低位: 报警号 0 意味着没有报警或故障。 注意: 报警号和故障号反映到状态字的 报警位和故障位不能同时刷新。它们错开 几个采样周期。	不是
KK0270	f(KIB/VdmaxReg)	v/f 控制时 v/f KIB/Vdmax 调节器的输出。 影响频率给定	是
K0271	l(KIB/VdmaxReg)	矢量控制时 KIB/Vdmax 调节器的输出。 影响电流的转矩分量。	不是
KK0275	Sync TargFreq	同步时测量目标频率。最大值是电机额定 频率 (P107)的八倍。	是
K0276	Sync PhaseDiff	变频器同步时U群和目标电压系统中测得的 同步信号之间实际相移的连接量 模拟输出: 100% 在 90.0° 电角度时	不是
K0401	FIXSETP K U001	FB: 第一个固定给定的 16位	不是
K0402	FIXSETP K U002	FB: 第二个 固定给定的16位	不是
K0403	FIXSETP K U003	FB: 第三个 固定给定的16位	不是
K0404	FIXSETP K U004	FB: 第四个 固定给定的16位	不是
K0405	FIXSETP K U005	FB: 第五个固定给定的16位	不是
K0406	FIXSETP K U006	FB: 第六个固定给定16位	不是
K0407	FIXSETP K U007	FB: 第七个 固定给定的16位	不是
K0408	FIXSETP K U008	FB: 第八个 固定给定16位	不是
K0409	FIXSETP K U009	FB: 第九个固定给定 的16位 (无符号)	不是
KK0411	FIXSETP KK U011	FB: 第一个固定给定(32位)	是
KK0412	FIXSETP KK U012	FB: 第二个固定给定(32位)	是
KK0413	FIXSETP KK U013	FB: 第三个固定给定(32位)	是
KK0414	FIXSETP KK U014	FB: 第四个固定给定(32位)	是
KK0415	FIXSETP KK U015	FB: 第五个固定给定(32位)	是

连接量号	连接量名	描述	双字
KK0416	FIXSETP KK U016	FB: 第六个固定给定(32位)	是
KK0417	FIXSETP KK U017	FB: 第七个固定给定(32位)	是
KK0418	FIXSETP KK U018	FB: 第八个固定给定(32位)	是
KK0420 ... KK0422	K-> KK CONV	K -> KK转换器的三个输出	是
K0423 ... K428	KK-> K CONV	K -> KK 转换器的六个输出	不是
K0431	B @ K CONV U076	第一个开关量 -> 连接量的输出	不是
K0432	B @ K CONV U078	第二个开关量 -> 连接量的输出	不是
K0433	B @ K CONV U080	第三个开关量 -> 连接量的输出	不是
K0442	ADD K 0.83	16位 加法器1的输出	不是
K0443	ADD K 1.01	16位 加法器2的输出	不是
K0444	ADD K 1.42	16位 加法器3的输出	不是
K0445	ADD K 2.20	16位 加法器4的输出	不是
K0446	ADD 4K 1.57	带4输入的16位 加法器输出	不是
K0447	SUB K 1.02	16位 减法器1的输出	不是
K0448	SUB K 1.58	16位 减法器2的输出	不是
K0449	SUB K 2.06	16位 减法器3的输出	不是
KK0450	ADD KK 1.15	32位 加法器1的输出	是
KK0451	ADD KK 1.29	32位 加法器2的输出	是
KK0452	ADD KK 2.05	32位 加法器3的输出	是
KK0453	ADD KK 2.21	32位 加法器4的输出	是
KK0454	SUB KK 1.16	32位 减法器1的输出	是
KK0455	SUB KK 2.35	32位 减法器2的输出	是
K0456	MOD ADD K 1.72	16位 模数加法器的输出	不是
KK0457	MOD ADD KK 1.91	32位 模数加法器的输出	是
K0458	VZ INV K 0.84	16位反相器1的输出	不是
K0459	VZ INV K 1.17	16位反相器2的输出	不是
K0460	VZ INV K 2.36	16位反相器3的输出	不是
KK0461	VZ INV KK 1.03	32位反相器1的输出	是
KK0462	VZ INV KK 2.22	32位反相器2的输出	是
K0463	SVZ INV K 1.30	16位可关断的反相器的输出	不是
KK0465	SVZ INV KK 1.90	32位可关断的反相器的输出	是
K0467	MUL K 1.04	16位乘法器1的输出	不是
K0468	MUL K 1.59	16位乘法器2的输出	不是
K0469	MUL K 2.37	16位乘法器3的输出	不是
KK0470	MUL KK 1.31	32位乘法器的输出	是
K0471	DIV K 1.05	16位除法器1的输出	不是
K0472	DIV K 2.23	16位除法器2的输出	不是

连接量号	连接量名	描述	双字
KK0473	DIV KK 1.43	32位除法器 1的输出	是
K0481	MULDIV K 1.06	16位乘法器/除法器1的输出	不是
KK0482	MULDIV KK 1.06	乘法器/除法器 1的输出 (32位中间结果)	是
K0483	MULDIV K 1.32	16位乘法器/除法器2的输出	不是
KK0484	MULDIV KK 1.32	乘法器/除法器2的输出 (32位中间结果)	是
K0485	MULDIV K 1.73	16位乘法器/除法器3的输出	不是
KK0486	MULDIV KK 1.73	乘法器/除法器3的输出 (32位中间结果)	是
K0491	ABSVGEN K 0.75	16位绝对值发生器 1的输出	不是
K0492	ABSVGEN K 2.47	16位绝对值发生器 2的输出	不是
K0493	ABSVGEN K 2.67	16位绝对值发生器 3的输出	不是
KK0494	ABSVGEN KK 2.07	32位绝对值发生器 1的输出	是
K0501 ... K503	LIMITR K 1.74	16位 限幅器1	不是
K0504 ... K506	LIMITR K 2.38	16位 限幅器2	不是
KK0507 ... KK0509	LIMITR KK 2.48	32位 限幅器1	是
K0511 ... K512	LMTMON K 1.18	限幅监测器 1, 16位: 固定给定和输出, 滤波单元	不是
K0513 ... K514	LMTMON K 2.49	限幅监测器 2, 16位: 固定给定和输出, 滤波单元	不是
KK0515 ... KK0516	LMTMON KK 2.68	限幅监测器 3, 32位: 固定给定和输出, 滤波单元	是
KK0517	LMTMON KK 1.75	限幅监测器 4, 32位: 固定给定	是
K0521	SWITCH K 0.85	16位 模拟开关1	不是
K0522	SWITCH K 1.19	16位 模拟开关2	不是
K0523	SWITCH K 1.21	16位 模拟开关3	不是
K0524	SWITCH K 1.60	16位 模拟开关4	不是
K0525	SWITCH K 1.76	16位 模拟开关5	不是
KK0526	SWITCH KK 0.86	32位 模拟开关1	是
KK0527	SWITCH KK 0.87	32位 模拟开关2	是
KK0528	SWITCH KK 1.20	32位 模拟开关3	是
KK0529	SWITCH KK 1.77	32位 模拟开关4	是
KK0530	SWITCH KK 2.08	32位 模拟开关5	是
KK0531 ... KK0538	DEMUX KK 0.62	32位 8倍信号分离器的八输出	是
KK0539	MUX KK 1.78	信号分离器的输出	是
K0541	CURVE K 1.07	16位特性曲线1	不是
K0542	CURVE K 1.33	16位特性曲线2	不是
K0543	CURVE K 2.09	16位特性曲线3	不是
K0544	DEADZONE K 0.88	死区输出 1	不是
KK0545	MAX KK 2.24	32位的最大输出选择	是

连接量号	连接量名	描述	双字
KK0546	MIN KK 2.25	32位的最小输出选择	是
KK0551	TRA/STOR KK 0.7	32位的跟踪/存储单元1	是
KK0552	TRA/STOR KK 2.6	32位的跟踪/存储单元2	是
KK0553	STORE KK 0.77	32位模拟存储器1	是
KK0554	STORE KK 2.50	32位模拟存储器2	是
K0561	COUNT MIN K U31	最小固定给定的16位计数器	不是
K0562	COUNT MAX K U31	最大固定给定的16位计数器	不是
K0563	COUNT SET K U31	固定给定值的16位计数器	不是
K0564	COUNT STA K U31	固定给定起动值的16位计数器	不是
K0565	COUNTER K 1.38	16位计数器的输出	不是
KK0570	ComfRGen Input	缓和式斜坡函数发生器的输入	是
KK0571	ComfRGen Output	缓和式斜坡函数发生器的输出	是
KK0572	ComfRGen dy/dt	缓和式斜坡函数发生器的dy/dt	是
KK0573	ComfRGen PosDir	缓和式斜坡函数发生器的上限幅	是
KK0574	ComfRGen NegDir	缓和式斜坡函数发生器的下限幅	是
K0577	SimpRGen Output	简单斜坡函数发生器的输出	不是
K0580	TeCntr Set/ActV	工艺调节器用作 "PID 调节器" 时, 给定/实际值的偏差. 工艺调节器用作 "实际值通道中带微分的 PI 调节器" 时, 显示取反的实际值.	不是
K0581	TeCntr Input	工艺调节器的输入.	不是
K0582	TeCntr D-Comp	工艺调节器的D 分量	不是
K0583	TeCntr P-Comp	工艺调节器的P 分量	不是
K0584	TeCntr I-Comp	工艺调节器的I 分量	不是
K0585	TeCntr CntrOut	输出限幅前工艺调节器的输出	不是
K0586	TeCntr UpperLim	工艺调节器上限幅的固定给定	不是
K0587	TeCntr LowerLim	工艺调节器上限幅的取反	不是
K0588	TeCntr Output	输出限幅后工艺调节器的输出	不是
K0590	WobbleSignal	波动发生器的输出信号	不是
K0591	Setp, Wobbled	波动设定	不是
KK0592...KK0599	Trace Value Outp		是
K0900	T(act,Tech)	滤波后的转矩按 1000H=M_Ref(P354)规格化用于T100/T300	不是
K0901	V(set,Tech)	滤波后的输出电压按 1000H=U_Ref(P351)规格化用于T100/T300	不是
K0902	I(Outp,Tech)	滤波后的输出电流按 1000H=I_Ref(P350)规格化用于T100/T300	不是

连接量号	连接量名	描述	双字
K0903	DCBus(act,Tech)	滤波后的直流侧母线电压, 以 1000H=U_Ref(P351)规格化用于T100/T300	不是
K0904	I(max,permTech)	当前应用的最大电流值, 以 1000H=I_Ref(P350)规格化用于T100/T300	不是
K0905	I _{sq} (act,Tech)	转矩电流分量实际值, 以 1000H=I_Ref(P350)规格化用于T100/T300	不是
K0906	I _{sq} (smth,Tech)	电流转矩分量给定值, 以 1000H=I_Ref(P350)规格化用于T100/T300	不是
K2001 ... K2016	SCom1 Word	SCom1 接收的过程数据(16位)	不是
KK2031 ... KK2045	SCom1 DWord	SCom1 接收的过程数据(32位)	是
K3001 ... K3016	CB/TB Word	CB/TB接收的过程数据	不是
KK3031 ... KK3045	CB/TB DWord	CB/TB接收的过程数据	是
K4101 ... K4103	SCI Sl.1 Analn	SCI1 模拟输入 从站 1	不是
K4201 ... K4203	SCI Sl.2 Analn	SCI 从站 2 模拟输入	不是
K4501 ... K4516	SCB Word	SCB 16位给定	不是
KK4531 ... KK4545	SCB DWord	SCB 32位给定	是
K5101	1st EB1 Analn1	第一块 EB1的模拟输入1	不是
K5102	1st EB1 Analn2	第一块 EB1的模拟输入2	不是
K5103	1st EB1 Analn3	第一块 EB1的模拟输入3	不是
K5104	1st EB1 AnaOut1	第一块 EB1的模拟输出1给定	不是
K5105	1st EB1 AnaOut2	第一块 EB1的模拟输出2给定	不是
K5106	1EB1stat.DI/DO	第一块 EB1的端子状态显示 (开关量输入/输出的状态)	不是
K5111	Analn 1st EB2	第一块 EB2的模拟输入	不是
K5112	Analn 1st EB2	第一块 EB2的模拟输出给定	不是
K5113	Stat.DI/DO 1EB2	第一块 EB2的端子状态显示 (开关量输入/输出的状态)	不是
K5201	2nd EB1 Analn1	第二块 EB1的模拟输入1	不是
K5202	2nd EB1 Analn2	第二块 EB1的模拟输入2	不是
K5203	2nd EB1 Analn3	第二块 EB1的模拟输入3	不是
K5204	2nd EB1 AnaOut1	第二块 EB2的模拟输出1给定	不是
K5205	2nd EB1 AnaOut2	第二块 EB2的模拟输出2给定	不是
K5206	2EB1stat.DI/DO	第二块 EB1的端子状态显示 (开关量输入/输出的状态)	不是
K5211	Analn 2nd EB2	第二块 EB2的模拟输入	不是

连接量号	连接量名	描述	双字
K5212	Analn 2nd EB2	第二块 EB2的模拟输出给定	不是
K5213	Stat.DI/DO 2EB2	第二块 EB2的端子状态显示 (开关量输入/输出的状态)	不是
K6001 ... K6016	SCom2 Word	SC2 和 VC 的接口 SCom2	不是
KK6031 ... KK6045	SCom2	接口2	是
K7001 ... K7016	SLB Word	给定 SIMOLINK	不是
KK7031 ... KK7045	SLB DWord	给定 SIMOLINK	是
K8001 ... K8016	2 CB Word	第二个 CB的给定	不是
KK8031 ... KK8045	2 CB DWord	附加 CB 的双字	是

11.4 矢量控制的 BICO 数据组参数表 (BDS 表)

07.05.98

参数号	参数名	参数标号1	参数标号2	参数标号3	参数标号4
P155	Src i(excit.)	0	0		
P172	Src Pos SetV	0	0		
P222	Src n/f(act)	0	0		
P232	Src n/f RegAdapt	0	0		
P241	SrcSetV n/f-Reg1	0	0		
P242	Src Set n/f-Reg1	0	0		
P243	Src nf-Reg1 STOP	0	0		
P245	Src Droop	0	0		
P260	Src Torq (set)	0	0		
P262	Src Torque(add)	0	0		
P275	Src I(max)	0	0		
P317	Src U (set)	0	0		
P385	Src motor temp.	245	245		
P394	SrcStartDCBrake	0	0		
P417	Src FSetp Bit2	1	1		
P418	Src FSetp Bit3	0	0		
P433	Src AddSetpoint1	0	0		
P438	Src AddSetpoint2	0	0		
P443	Src MainSetpoint	58	40		
P473	SrcScaleT(FWD)	1	1		
P486	Src Torque Setp	0	0		
P493	Src FixTorque 1	170	170		
P499	Src FixTorq 2	171	171		
P506	Src Torq Add	87	87		
P508	Src I Add	88	88		
P554	Src ON/OFF1	5	22		
P555	Src1 OFF2(coast)	1	20		
P556	Src2 OFF2(coast)	1	1		
P557	Src3 OFF2(coast)	1	1		
P558	Src1 OFF3(QStop)	1	1		
P559	Src2 OFF3(QStop)	1	1		
P560	Src3 OFF3(QStop)	1	1		
P561	Src InvRelease	1	1		
P562	Src RampGen Rel	1	1		
P563	Src RampGen Stop	1	1		
P564	Src Setp Release	1	1		
P565	Src1 Fault Reset	2107	2107		
P566	Src2 Fault Reset	0	0		
P567	Src3 Fault Reset	0	18		
P568	Src Jog Bit0	0	0		

参数号	参数名	参数标号1	参数标号2	参数标号3	参数标号4
P569	Src Jog Bit1	0	0		
P571	Src FWD Speed	1	1		
P572	Src REV Speed	1	1		
P573	Src MOP UP	8	0		
P574	Src MOP Down	9	0		
P575	Src No ExtFault1	1	1		
P576	Src FuncDSetBit0	0	0		
P577	Src FuncDSetBit1	0	0		
P578	Src MotDSet Bit0	0	0		
P579	Src MotDSet Bit1	0	0		
P580	Src FixSetp Bit0	0	16		
P581	Src FixSetp Bit1	0	0		
P582	Src Sync Release	5002	5002		
P583	Src Fly Release	0	0		
P584	Src Droop Rel	0	0		
P585	Src n/f-Reg Rel	1	1		
P586	Src No ExtFault2	1	1		
P587	Src Master/Slave	0	0		
P588	Src No Ext Warn1	1	1		
P589	Src No Ext Warn2	1	1		
P591	Src ContactorMsg	0			
P601	Src DigOutMCon	124	124		
P651	Src DigOut1	107	107		
P652	Src DigOut2	104	10		
P653	Src DigOut3	0	0		
P654	Src DigOut4	0	0		
U818	Src FSetp Bit4	0	0		
U819	Src FSetp Bit5	0	0		
U820	Src FSetp Bit6	0	0		
U821	Src BCD Trigger	1	1		
U844	Src StartPulse	275	275		

11.5 矢量控制的功能数据组参数表 (FDS 表)

07.05.98

参数号	参数名	参数标号	参数标号	参数标号	参数标号
P401	Fixed setpoint 1	0	0	0	0
P402	Fixed setpoint 2	0	0	0	0
P403	Fixed setpoint 3	0	0	0	0
P404	Fixed setpoint 4	0	0	0	0
P405	Fixed Setp 5	0	0	0	0
P406	Fixed Setp 6	0	0	0	0
P407	Fixed Setp 7	0	0	0	0
P408	Fixed Setp 8	0	0	0	0
P409	Fixed Setp 9	0	0	0	0
P410	Fixed Setp 10	0	0	0	0
P411	Fixed Setp 11	0	0	0	0
P412	Fixed Setp 12	0	0	0	0
P434	Scale Add Setp1	100	100	100	100
P439	Scale Add Setp2	100	100	100	100
P444	Scale Main Setp	100	100	100	100
P445	Base Setpoint	0	0	0	0
P455	Skip Value	0	0	0	0
P456	Skip Freq Width	5	5	5	5
P457	Min Setp	0	0	0	0
P462	Accel. Time	10	10	10	10
P463	Accel. Time Unit	0	0	0	0
P464	Decel. Time	10	10	10	10
P465	Decel. Time Unit	0	0	0	0
P467	ProtRampGen Gain	1	1	1	1
P469	Ramp StartSmooth	0,5	0,5	0,5	0,5
P470	Ramp End Smooth	0,5	0,5	0,5	0,5
P487	Scale Torq Sept	100	100	100	100
P492	FixTorque 1 Set	100	100	100	100
P494	FixTorque 1 Gain	100	100	100	100
P498	FixTorq 2 Set	-100	-100	-100	-100
P500	Scale TorqLim2	100	100	100	100
P504	I Add Fsetp	0	0	0	0
P505	Torq AddFSetp	0	0	0	0
P507	ScaleTorqAddSetp	100	100	100	100
P509	Scale I Add Setp	100	100	100	100
P792	Perm Deviation	6	6	6	6
P793	Set/Act Hyst	3	3	3	3
P794	Deviation Time	3	3	3	3
P796	Compare Value	100	100	100	100
P797	Compare Hyst	3	3	3	3

参数号	参数名	参数标号	参数标号	参数标号	参数标号
P798	Compare Time	3	3	3	3
P800	OFF Value	0,5	0,5	0,5	0,5
P801	OFF Time	0	0	0	0
U001	FixSetp 17	0	0	0	0
U002	FixSetp 18	0	0	0	0
U003	FixSetp 19	0	0	0	0
U004	FixSetp 20	0	0	0	0
U005	FixSetp 21	0	0	0	0
U006	FixSetp 22	0	0	0	0
U007	FixSetp 23	0	0	0	0
U008	FixSetp 24	0	0	0	0
U009	FixSetp 25	0	0	0	0
U011	FixSetp 26	0	0	0	0
U012	FixSetp 27	0	0	0	0
U013	FixSetp 28	0	0	0	0
U014	FixSetp 29	0	0	0	0
U015	FixSetp 30	0	0	0	0
U016	FixSetp 31	0	0	0	0
U017	FixSetp 32	0	0	0	0
U018	FixSetp 33	0	0	0	0
U021	Fixed Bit 1	0	0	0	0
U022	Fixed Bit 2	0	0	0	0
U023	Fixed Bit 3	0	0	0	0
U024	Fixed Bit 4	0	0	0	0
U025	Fixed Bit 5	0	0	0	0
U026	Fixed Bit 6	0	0	0	0
U027	Fixed Bit 7	0	0	0	0
U028	Fixed Bit 8	0	0	0	0
U129	FsetpConnLimitr1	100	100	100	100
U131	FsetpConnLimitr2	100	100	100	100
U133	Fsetp DconnLmt	100	100	100	100
U156	ON-Pos Cam1	0	0	0	0
U157	OFF-Pos Cam1	0	0	0	0
U158	ON-Pos Cam2	0	0	0	0
U159	OFF-Pos Cam2	0	0	0	0
U162	ON-Pos Cam3	0	0	0	0
U163	OFF-Pos Cam3	0	0	0	0
U164	ON-Pos Cam4	0	0	0	0
U165	OFF-Pos Cam4	0	0	0	0
U294	Time Timer1	0	0	0	0
U297	Time Timer2	0	0	0	0
U300	Time Timer3	0	0	0	0
U303	Time Timer4	0	0	0	0

参数号	参数名	参数标号	参数标号	参数标号	参数标号
U306	Time Timer5	0	0	0	0
U309	Time Timer6	0	0	0	0
U313	Time Timer7	0	0	0	0
U330	ComfRGenAccelT	10	10	10	10
U331	ComfRGenUnitAT	0	0	0	0
U332	ComfRGenDecelT	10	10	10	10
U333	ComfRGenUnitDT	0	0	0	0
U334	ComfRGenInitRd	0	0	0	0
U335	ComfRGenEndRd	0	0	0	0
U364	TeCntr BasicGain	3	3	3	3
U366	TeCntr Time	3	3	3	3
U367	TeCntrDerivation	0	0	0	0
U393	Wobb Amplitude	0	0	0	0
U394	Wobb Freq	60	60	60	60
U395	Wobb Phase Shift	360	360	360	360
U396	Wobb P-Step	0	0	0	0
U397	Wobb P-Step	0	0	0	0
U398	Wobb Sampl Ratio	50	50	50	50
U810	FSetp 1	0	0	0	0
U811	FSetp 2	0	0	0	0
U812	FSetp 3	0	0	0	0
U813	FSetp 4	0	0	0	0
U814	FSetp 5	0	0	0	0
U815	FSetp 6	0	0	0	0
U816	FSetp 7	0	0	0	0
U817	FSetp 8	0	0	0	0
U827	Acceleration	1	1	1	1
U828	Deceleration	1	1	1	1
U829	Init Jerk	0,8	0,8	0,8	0,8
U830	Final Jerk	0,8	0,8	0,8	0,8
U845	Approach Delay	0	0	0	0
U846	Time Short Run	0	0	0	0

11.6 矢量控制的电机数据组参数表 (MDS 表)

07.05.98

参数号	参数名	参数标号	参数标号	参数标号	参数标号
P075	X (magnet,d)tot.	150	150	150	150
P076	X (magnet,q)tot.	150	150	150	150
P077	X (sigma,d) damp	9	9	9	9
P078	X (sigma,q) damp	9	9	9	9
P079	R (damping,d)	8	8	8	8
P080	R (damping,q)	8	8	8	8
P081	lexc(0)/lexc(n)	50	50	50	50
P082	Psi(sat.char.,1)	60	60	60	60
P083	lexc(sat.char.,1)	30	30	30	30
P084	Psi(sat.char.,2)	80	80	80	80
P085	lexc(sat.char.,2)	45	45	45	45
P086	Psi(sat.char.,3)	90	90	90	90
P087	lexc(sat.char.,3)	65	65	65	65
P088	kT(n)	0	0	0	0
P095	Type of Motor	10	10	10	10
P100	Control Mode	1	1	1	1
P101	Mot Rtd Volts	400	400	400	400
P102	Motor Rtd Amps	6,1	6,1	6,1	6,1
P103	Motor Magn Amps	0	0	0	0
P104	MotPwrFactor	0,8	0,8	0,8	0,8
P105	Motor Rtd Power	2	2	2	2
P106	Motor Rtd Effic.	95	95	95	95
P107	Motor Rtd Freq	50	50	50	50
P108	Motor Rtd Speed	0	0	0	0
P109	Motor #PolePairs	2	2	2	2
P113	Mot Rtd Torque	1	1	1	1
P114	Technol. Cond.	0	0	0	0
P116	Start-up Time	1	1	1	1
P117	Resist Cable	0	0	0	0
P120	Main Reactance	210	210	210	210
P121	Stator Resist	3	3	3	3
P122	Tot Leak React	25	25	25	25
P127	RotResistTmpFact	80	80	80	80
P128	Imax	4,5	4,5	4,5	4,5
P130	Select MotEncod	10	10	10	10
P138	AnalogTachScale	3000	3000	3000	3000
P151	Encoder Pulse #	1024	1024	1024	1024
P157	i(exc.)-Reg. Kp	0,5	0,5	0,5	0,5
P158	i(exc.,min.)	0,5	0,5	0,5	0,5
P159	Smooth. dl(exc)	100	100	100	100

参数号	参数名	参数标号	参数标号	参数标号	参数标号
P161	i(min.curr.val.)	0	0	0	0
P162	df(changeCosPhi)	20	20	20	20
P163	Flux Reg. Gain	0	0	0	0
P164	V(max) reg. Kp	0	0	0	0
P165	EMF(max) reg. Kp	0	0	0	0
P167	Kp Tdq	100	100	100	100
P215	max. dn/dt	5	5	5	5
P221	smooth n/f(set)	4	4	4	4
P223	Smooth n/f(act)	4	4	4	4
P233	n/f Reg. Adpat.1	0	0	0	0
P234	n/f-Reg. Adapt.2	100	100	100	100
P235	n/f-Reg Gain 1	10	10	10	10
P236	n/f-Reg. Gain2	10	10	10	10
P240	n/f Reg Time	400	400	400	400
P246	Scale Droop	0	0	0	0
P249	DT1 Function T1	10	10	10	10
P250	DT1 Function Td	0	0	0	0
P251	Band-Stop Gain	0	0	0	0
P253	Filter bandwidth	0,5	0,5	0,5	0,5
P254	ResonFreqBStop	50	50	50	50
P258	Max Gen Power	200	200	200	200
P259	Max Regen Power	-200	-200	-200	-200
P268	Kp Isq(max)	100	100	100	100
P273	Smooth Isq(set)	6	6	6	6
P274	Isq(set) grad.	6540	6540	6540	6540
P278	Torque (static)	80	80	80	80
P279	Torque (dynamic)	0	0	0	0
P280	Smooth I(Set)	40	40	40	40
P282	Gain PRE Isq	60	60	60	60
P283	Current Reg Gain	1,5	1,5	1,5	1,5
P284	Current Reg Time	10	10	10	10
P287	SmoothDCBusVolts	9	9	9	9
P288	Decoupl. Gain1	100	100	100	100
P289	Decoupl. Gain 2	25	25	25	25
P291	FSetp Flux (set)	100	100	100	100
P293	Field Weak Freq	50	50	50	50
P295	Efficiency Optim	100	100	100	100
P297	Flux Reg. Gain	1	1	1	1
P298	Flux Reg Time	100	100	100	100
P301	Smooth Psi(act)	4	4	4	4
P303	Smooth Flux(Set)	15	15	15	15
P305	FieldWeakRegTime	150	150	150	150
P306	EMF(max)	750	750	750	750

参数号	参数名	参数标号	参数标号	参数标号	参数标号
P307	EMF(max.)-Reg Ti	150	150	150	150
P310	Psi(mod)-reg. Kp	4	4	4	4
P311	Psi(mod)-reg. Tn	50	50	50	50
P312	Kp L(sig,U mod.)	100	100	100	100
P313	f(cEMF Mod)	5	5	5	5
P314	f(cEMF->AMP-mod)	50	50	50	50
P315	cEMF Reg Gain	0,25	0,25	0,25	0,25
P316	cEMF Reg Time	50	50	50	50
P318	Boost Mode	1	1	1	1
P319	Boost Amps	0	0	0	0
P322	Accel Amps	0	0	0	0
P325	Boost Volts	2	2	2	2
P326	Boost End Freq	10	10	10	10
P330	V/Hz Mode	0	0	0	0
P331	I _{max} Reg Gain	0,05	0,05	0,05	0,05
P332	I _{max} Reg Time	100	100	100	100
P334	I _{xR} Compens Gain	0	0	0	0
P335	Smooth I _{sq}	2000	2000	2000	2000
P336	Slip Comp Gain	0	0	0	0
P337	Reson Damp Gain	0	0	0	0
P339	ModSystemRelease	0	0	0	0
P340	Pulse Frequency	2,5	2,5	2,5	2,5
P342	Max ModulatDepth	96	96	96	96
P344	ModDepth Headrm	0	0	0	0
P347	ON VoltsCompens.	1,4	1,4	1,4	1,4
P373	Auto Restart	0	0	0	0
P374	AutoRestart Wait	0	0	0	0
P379	ambient temp.	20	20	20	20
P380	Mot Tmp Warning	0	0	0	0
P381	Mot Tmp Fault	0	0	0	0
P382	Motor Cooling	0	0	0	0
P383	Mot ThermT-Const	100	100	100	100
P386	RotResistTmpAdap	0	0	0	0
P387	Motor Series	1	1	1	1
P388	Motor Weight	40	40	40	40
P389	Internal Fan	0	0	0	0
P390	Overtemp. Factor	100	100	100	100
P391	K(overtemp.,rot)	100	100	100	100
P392	Iron Losses	1,5	1,5	1,5	1,5
P395	DC Braking	0	0	0	0
P396	DC Braking Amps	0	0	0	0
P397	DC Braking Time	5	5	5	5
P398	DC Braking Freq	100	100	100	100