



STÖBER

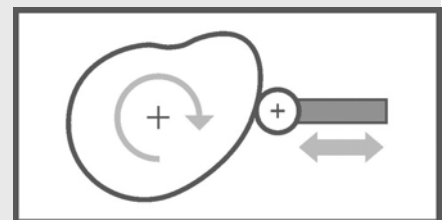
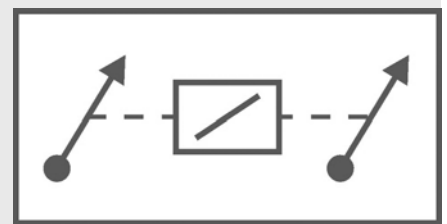
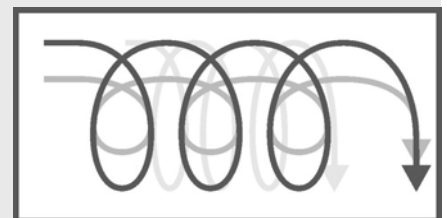
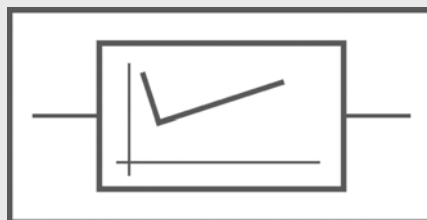
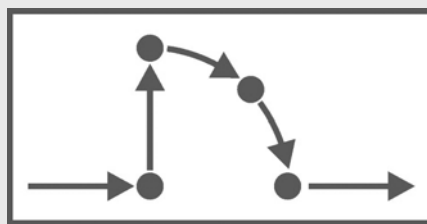
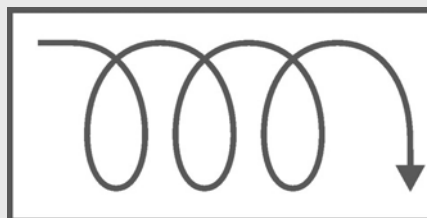
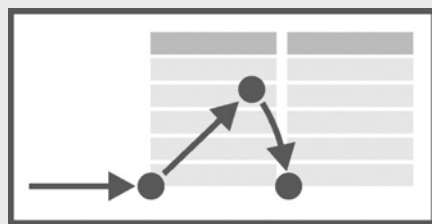
STÖBER de la 5ème génération

STÖBER de la 5ème génération

D5F 5A à HF 9G

8ESCF -DH-CB

STÖBER de la 5ème génération



V 5.6-E

05/2012

: F

Paramètres utilisés

Légende du/des paramètre(s)

Par.	description	bus de terrain- adresse	
C230 Global r=2, w=2	M-Max : Spécification de la limite de couple (valeur absolue) via bus de terrain si la source de signal C230 = 4:Paramètre. <i>Plage de valeurs en %: -200 ... <u>200</u> ... 200</i> Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO; Type: I16; (valeurs brutes: 32767 = 200 %); USS-Adr.: 03 39 80 00 hex	24E6h	0h
<div> <div> global – le paramètre est indépendant de l'axe. axe – le paramètre est spécifique à l'axe. OFF le paramètre ne peut être modifié que si la validation est désactivée. </div> <div> Plage de valeurs: Indication de l'unité, valeurs minimale et maximale. Le réglage départ usine est souligné. </div> <div> PROFIBUS, PROFINET = PNU (PKW1) CAN-Bus = Indice PROFIBUS, PROFINET = Sous-indice CAN-Bus = Sous-indice </div> </div>			
Niveau d'accès pour accès lecture (r=2) et accès écriture (w=2)		Bus de terrain: 1. position: Mise à l'échelle pour nombre entier (PROFIBUS, PROFINET et CAN-Bus) 2. position: - PDO – Possibilité de mappage du paramètre en tant que données de process. - Vide – Le paramètre est seulement accessible via PKW (PROFIBUS, PROFINET) ou SDO (CAN-Bus). 3. position: Type de données. Voir manuel du convertisseur 4. position: Mise à l'échelle pour valeurs brutes 5. position: Adresse USS	

Liste des paramètres

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A00.0 global r=0, w=0	<p>Sauvegarder valeurs & démarrer: Si le paramètre est activé, le convertisseur sauvegarde dans le Paramodul la configuration actuelle et les valeurs de paramètres. Si l'action a abouti, suite à la mise hors service et à la remise en service de la pièce de commande, le convertisseur démarre avec la configuration sauvegardée. Si les données de configuration sont identiques dans le convertisseur et dans le Paramodul, seuls les paramètres sont sauvegardés (génère une accélération de l'opération).</p> <p>REMARQUE Ne désactivez pas l'alimentation de la pièce de commande (version d'appareil /L:24 V, version d'appareil /H: tension d'alimentation) pendant le déroulement de l'action. Une déconnexion en cours d'action provoque une sauvegarde incomplète. Après le redémarrage de l'appareil, le dérangement « *ConfigStartERROR parameters lost » est affiché. Un paramodule permet seulement d'exécuter environ 10.000 processus de sauvegarde. Lorsque cette limite est presque atteinte, le résultat 14 s'affiche après le processus de sauvegarde. Dans ce cas, il convient de procéder aussi rapidement que possible à un échange du Paramodul. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 00 00 00 hex</p>	2000h	0h
A00.1 global read (0)	<p>Progression: Indique en % la progression de l'action « Sauvegarder valeurs ».</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: U8; USS-Adr: 01 00 00 01 hex</p>	2000h	1h
A00.2 global read (0)	<p>Résultat: Résultat de l'action « Sauvegarder valeurs ».</p> <p>0: aucune erreur 10: Erreur d'écriture lors de l'ouverture d'un fichier : Aucun Paramodul n'est enfiché ou le Paramodul est saturé ou endommagé. 11: La zone de mémoire de configuration du convertisseur à sauvegarder n'est pas écrite. 12: Erreur d'écriture pendant le processus d'écriture dans le Paramodul. Le Paramodul a été débranché, est saturé ou endommagé. 14: Avertissement ; Le Paramodul a déjà exécuté de nombreux cycles d'écriture. La puce atteint sa limite de réinscriptibilité sans erreur. Une sauvegarde sans erreur est toutefois encore possible. Echangez le plus rapidement possible le Paramodul ! Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 00 00 02 hex</p>	2000h	2h
A09.0 global, OFF r=3, w=3	<p>Réinitialiser système & démarrer: l'activation de ce paramètre déclenche une réinitialisation du microprocesseur dans le convertisseur. Il s'ensuit un redémarrage comme c'est le cas après une mise hors et en service de l'alimentation de la pièce de commande (version d'appareil /L : 24 V, version d'appareil /H : tension d'alimentation). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 02 40 00 hex</p>	2009h	0h
A09.1 global read (3)	<p>Progression: Affiche en % la progression de l'action <i>System Reset</i>. Étant donné que cette action entraîne un redémarrage de la pièce de commande, il est possible d'observer sa progression. La valeur est toujours 0 %.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: U8; USS-Adr: 01 02 40 01 hex</p>	2009h	1h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A09.2 global read (3)	Résultat: Résultat de l'action <i>System Reset</i> . Étant donné que cette action entraîne un redémarrage de la pièce de commande, il est impossible de calculer un résultat La valeur est toujours 0: <i>Aucune erreur</i> . Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 02 40 02 hex	2009h	2h	
A10.0 global r=0, w=0	Niveau d'accès: Définit sur les paramètres le niveau d'accès de l'utilisateur via le chemin de communication « Afficheur ». Chaque paramètre possède respectivement un niveau pour les accès écriture / lecture. Pour être lu ou modifié, un paramètre doit disposer d'un niveau d'accès respectivement élevé. Plus le niveau paramétré est élevé, plus le nombre de paramètres accessibles est élevé. Réglages possibles: 0: <i>Observateur</i> ; possibilité d'observer les affichages élémentaires. Possibilité de modifier des paramètres généraux. 1: <i>Normal</i> ; possibilité d'observer et de modifier les principaux paramètres de l'application sélectionnée. 2: <i>Elargi</i> ; possibilité d'observer et de modifier tous les paramètres pour la mise en service et l'optimisation de l'application sélectionnée. 3: <i>Service</i> ; paramètres de service. Ils permettent d'établir un diagnostic global. <i>domaine des valeurs:</i> -32768 ... 1 ... 32767 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I16; USS-Adr: 01 02 80 00 hex	200Ah Array	0h	
A10.1 global r=0, w=0	Niveau d'accès: Définit sur les paramètres le niveau d'accès de l'utilisateur via le chemin de communication RS232 (X3). Chaque paramètre possède respectivement un niveau pour les accès écriture / lecture. Pour être lu ou modifié, un paramètre doit disposer d'un niveau d'accès respectivement élevé. Plus le niveau paramétré est élevé, plus le nombre de paramètres accessibles est élevé. Réglages possibles: 0: <i>Observateur</i> ; possibilité d'observer les affichages élémentaires. Possibilité de modifier des paramètres généraux. 1: <i>Normal</i> ; possibilité d'observer et de modifier les principaux paramètres de l'application sélectionnée. 2: <i>Elargi</i> ; possibilité d'observer et de modifier tous les paramètres pour la mise en service et l'optimisation de l'application sélectionnée. 3: <i>Service</i> ; paramètres de service. Ils permettent d'établir un diagnostic global. <i>domaine des valeurs:</i> -32768 ... 3 ... 32767 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I16; USS-Adr: 01 02 80 01 hex	200Ah Array	1h	
A10.2 global r=0, w=0	Niveau d'accès: Définit sur les paramètres le niveau d'accès de l'utilisateur via le chemin de communication CAN-Bus (SDO). Chaque paramètre possède respectivement un niveau pour les accès écriture / lecture. Pour être lu ou modifié, un paramètre doit disposer d'un niveau d'accès respectivement élevé. Plus le niveau paramétré est élevé, plus le nombre de paramètres accessibles est élevé. Réglages possibles: 0: <i>Observateur</i> ; possibilité d'observer les affichages élémentaires. Possibilité de modifier des paramètres généraux. 1: <i>Normal</i> : Possibilité d'observer et de modifier les principaux paramètres de l'application sélectionnée. 2: <i>Elargi</i> : Possibilité d'observer et de modifier tous les paramètres pour la mise en service et l'optimisation de l'application sélectionnée. 3: <i>Service</i> : Paramètres de service. Ils permettent d'établir un diagnostic global. <i>domaine des valeurs:</i> -32768 ... 3 ... 32767 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I16; USS-Adr: 01 02 80 02 hex	200Ah Array	2h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A10.3 global r=0, w=0	<p>Niveau d'accès: Définit sur les paramètres le niveau d'accès de l'utilisateur via le chemin de communication PROFIBUS à l'aide du protocole PKW0 ou PKW1. Chaque paramètre possède respectivement un niveau pour les accès écriture / lecture. Pour être lu ou modifié, un paramètre doit disposer d'un niveau d'accès respectivement élevé.</p> <p>Plus le niveau paramétré est élevé, plus le nombre de paramètres accessibles est élevé.</p> <p>Réglages possibles:</p> <p>0: <i>Observateur</i>; possibilité d'observer les affichages élémentaires. Possibilité de modifier des paramètres généraux.</p> <p>1: <i>Normal</i>; possibilité d'observer et de modifier les principaux paramètres de l'application sélectionnée.</p> <p>2: <i>Elargi</i>; possibilité d'observer et de modifier tous les paramètres pour la mise en service et l'optimisation de l'application sélectionnée.</p> <p>3: <i>Service</i>; paramètres de service. Ils permettent d'établir un diagnostic global.</p> <p>domaine des valeurs: -32768 ... 3 ... 32767</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I16; USS-Adr: 01 02 80 03 hex</p>	200Ah Array	3h	
A10.4 global r=0, w=0	<p>Niveau d'accès: Définit sur les paramètres le niveau d'accès de l'utilisateur via le chemin de communication bus système. Chaque paramètre possède respectivement un niveau pour les accès écriture / lecture. Pour être lu ou modifié, un paramètre doit disposer d'un niveau d'accès respectivement élevé.</p> <p>Plus le niveau paramétré est élevé, plus le nombre de paramètres accessibles est élevé.</p> <p>Réglages possibles:</p> <p>0: <i>Observateur</i>; possibilité d'observer les affichages élémentaires. Possibilité de modifier des paramètres généraux.</p> <p>1: <i>Normal</i>; possibilité d'observer et de modifier les principaux paramètres de l'application sélectionnée.</p> <p>2: <i>Elargi</i>; possibilité d'observer et de modifier tous les paramètres pour la mise en service et l'optimisation de l'application sélectionnée.</p> <p>3: <i>Service</i>; paramètres de service. Ils permettent d'établir un diagnostic global.</p> <p>domaine des valeurs: -32768 ... 3 ... 32767</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I16; USS-Adr: 01 02 80 04 hex</p>	200Ah Array	4h	
A11.0 global r=1, w=1	<p>Axe à éditer: Définit l'axe à éditer via l'afficheur de l'appareil. L'axe à éditer (A11) et l'axe actif (voyant de fonctionnement, E84) ne doivent pas être systématiquement identiques (p. ex. possibilité d'éditer l'axe 1 pendant que le convertisseur poursuit avec l'axe 2).</p> <p>0: <i>Axe 1</i>; 1: <i>Axe 2</i>; 2: <i>Axe 3</i>; 3: <i>Axe 4</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 02 C0 00 hex</p>	200Bh Array	0h	
A11.1 global r=1, w=1	<p>Axe à éditer: Sélectionne l'axe à paramétrer qui réagit pour CANopen® avec canal SDO 1 ou pour PROFIBUS DP-V0. L'axe à éditer (A11) et l'axe actif (voyant de fonctionnement, E84) ne doivent pas être systématiquement identiques (p. ex. possibilité d'éditer l'axe 1 pendant que le convertisseur poursuit avec l'axe 2). Pour PROFIBUS DP-V0, on peut différencier entre deux axes en service PKW. Avec A11.1 = 0, sélection des axes 1 ou 2, avec A11.1 = 1, sélection des axes 3 ou 4.</p> <p>0: <i>Axe 1</i>; 1: <i>Axe 2</i>; 2: <i>Axe 3</i>; 3: <i>Axe 4</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 02 C0 01 hex</p>	200Bh Array	1h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A11.2 global r=1, w=1	Axe à éditer: Sélectionne l'axe à paramétrer qui réagit pour CANopen [®] avec canal 2 SDO. L'axe à éditer (A11) et l'axe actif (voyant de fonctionnement, E84) ne doivent pas être systématiquement identiques (p. ex. possibilité d'éditer l'axe 1 pendant que le convertisseur poursuit avec l'axe 2). <u>0: Axe 1;</u> 1: Axe 2; 2: Axe 3; 3: Axe 4; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 02 C0 02 hex	200Bh Array	2h	
A11.3 global r=1, w=1	Axe à éditer: Sélectionne l'axe à paramétrer qui réagit pour CANopen [®] avec canal 3 SDO. L'axe à éditer (A11) et l'axe actif (voyant de fonctionnement, E84) ne doivent pas être systématiquement identiques (p. ex. possibilité d'éditer l'axe 1 pendant que le convertisseur poursuit avec l'axe 2). <u>0: Axe 1;</u> 1: Axe 2; 2: Axe 3; 3: Axe 4; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 02 C0 03 hex	200Bh Array	3h	
A11.4 global r=1, w=1	Axe à éditer: Sélectionne l'axe à paramétrer qui réagit pour CANopen [®] avec canal 4 SDO. L'axe à éditer (A11) et l'axe actif (voyant de fonctionnement, E84) ne doivent pas être systématiquement identiques (p. ex. possibilité d'éditer l'axe 1 pendant que le convertisseur poursuit avec l'axe 2). <u>0: Axe 1;</u> 1: Axe 2; 2: Axe 3; 3: Axe 4; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 02 C0 04 hex	200Bh Array	4h	
A12 global r=1, w=1	Langue: Langue afficheur. <u>0: Allemand;</u> 1: Anglais; 2: Français; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 03 00 00 hex	200Ch	0h	
A21 global, OFF r=1, w=2	Résistance de freinage R: Valeur de la résistance de freinage appliquée. <i>domaine des valeurs in Ohm: 100.0 ... 100.0 ... 600.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1Ohm; Type: I16; USS-Adr: 01 05 40 00 hex	2015h	0h	
A22 global, OFF r=1, w=2	Résistance de freinage P: Puissance de la résistance de freinage appliquée. Si A22 = 0, le chopper de freinage est désactivé. Seules des valeurs en pas de 10 W peuvent être saisies. <i>domaine des valeurs in W: 0 ... 600 ... 6400</i> Bus de terrain: 1LSB=1W; Type: I16; (valeur brute: 1LSB=10·W); USS-Adr: 01 05 80 00 hex	2016h	0h	
A23 global, OFF r=1, w=2	Résistance de freinage Tau: Constante de temps thermique de la résistance de freinage. <i>domaine des valeurs in s: 1 ... 40 ... 2000</i> Bus de terrain: 1LSB=1s; Type: I16; USS-Adr: 01 05 C0 00 hex	2017h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A29 global r=2, w=2	<p>Arrêt rapide Défaut: Si le paramètre est inactif, le bloc de puissance est mis hors service dès l'apparition d'un dérangement. Le moteur s'arrête par inertie. Si le paramètre est actif, un arrêt rapide est exécuté dès l'apparition d'un dérangement dans la mesure où l'événement le permet (cf. liste des événements).</p> <p>Si le signal de validation Niveau LOW est émis pendant un arrêt rapide de dérangement, l'arrêt rapide est interrompu et le moteur s'arrête par inertie. Cela s'applique aussi si <i>A44 Arrêt rapide de validation</i> est actif.</p> <p>0: <i>inactif</i>; arrêt par inertie (bloquer immédiatement le bloc de puissance).</p> <p>1: <i>actif</i>; exécuter l'arrêt rapide.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 07 40 00 hex</p>	201Dh	0h	
A34 global r=2, w=2	<p>Auto-start: Si A34 = 1, l'état de l'appareil « <i>Inhibition démarrage</i> » suite à « <i>Activable</i> » est quitté aussi bien lors du premier démarrage que lors de l'acquiescement d'un dérangement bien que la validation ne soit pas encore exécutée. Cela mène en cas d'acquiescement du dérangement via validation à un redémarrage immédiat ! A34 est uniquement géré par le logiciel de pilotage par états Standard, pas par le logiciel de pilotage par états DSP402.</p> <p>AVERTISSEMENT</p> <p>Avant l'activation du démarrage automatique via A34 = 1, veuillez vérifier si un redémarrage automatique est autorisé en termes de sécurité ! Utilisez le démarrage automatique tout en respectant les normes et directives valables relatives à l'installation ou à la machine.</p> <p>0: <i>inactif</i>; une permutation de la validation du Niveau LOW au Niveau HIGH est nécessaire après la connexion au réseau afin de libérer l'entraînement (→ Message « 1: <i>Inhibition démarrage</i> »).</p> <p>Un démarrage intempestif du moteur est ainsi évité (sécurité de la machine).</p> <p>1: <i>actif</i>; si le démarrage automatique est actif, l'entraînement peut démarrer directement suite à une connexion au réseau avec validation disponible.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 08 80 00 hex</p>	2022h	0h	
A35 global, OFF r=2, w=2	<p>Limite sous-tension: Si la tension de circuit intermédiaire du convertisseur libéré est inférieure à la valeur paramétrée ici, le convertisseur déclenche l'affichage de l'événement « 46: <i>Sous-tension</i> ». Si possible, A35 doit s'élever à env. 85 % de la tension réseau disponible afin de prévenir l'éventuelle panne d'une phase du réseau.</p> <p>domaine des valeurs in V: 180.0 ... 350.0 ... 570.0</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1V; Type: I16; USS-Adr: 01 08 C0 00 hex</p>	2023h	0h	
A36 global, OFF r=2, w=2	<p>Tension réseau: Tension maximale que le convertisseur fournit au moteur, normalement la tension de réseau. A partir de cette tension, le moteur travaille au sein de la plage de défluxage.</p> <p>domaine des valeurs in V: 220 ... 400 ... 480</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1V; Type: I16; (valeur brute: 32767 = 2317 V); USS-Adr: 01 09 00 00 hex</p>	2024h	0h	
A37.0 global r=2, w=2	<p>Remettre à zéro aiguille entraînée & démarrer: Les six aiguilles entraînées E33 à E37 et E41 (courant max., température max., ...) sont remises à zéro lorsque l'action est lancée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 09 40 00 hex</p>	2025h	0h	
A37.1 global read (2)	<p>Progression: Progression en % de l'action Remettre à zéro les aiguilles entraînées.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 09 40 01 hex</p>	2025h	1h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A37.2 global read (2)	Résultat: Après l'action Remettre à zéro les aiguilles entraînées, le résultat peut être demandé ici. <i>0: Aucune erreur;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 09 40 02 hex	2025h	2h	
A38 global r=2, w=2	Alimentation CC: Ce paramètre agit avec les convertisseurs suivants: <ul style="list-style-type: none"> • SDS 5000 • SDS 5000A • MDS 5000A • FDS 5000A Ce paramètre permet de régler si le convertisseur sera alimenté uniquement via le circuit intermédiaire avec une tension continue. Veuillez ici consulter les chapitres couplage de circuits intermédiaires des manuels de configuration SDS 5000 (ID 442278), MDS 5000 (ID 442274) et FDS 5000 (ID 442270). Une alimentation exclusive via le circuit intermédiaire existe pour les groupes 2 et 3. Paramétrez pour ces convertisseurs <i>A38 = 1:actif</i> . Paramétrez pour les convertisseurs du groupe 1 <i>A38 = 0:inactif</i> . Si vous ne paramétrez pas de couplage du circuit intermédiaire, réglez toujours le paramètre <i>A38 sur 0:inactif</i> . <i>0: inactif;</i> Le convertisseur est alimenté par le réseau de courant alternatif. <i>1: actif;</i> Le convertisseur est exclusivement alimenté via les bornes <i>U+</i> et <i>U-</i> (BG0 à BG2) ou <i>ZK+</i> et <i>ZK-</i> (MDS BG 3) avec une tension continue. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 09 80 00 hex	2026h	0h	
A39 global r=2, w=2	t-max. Arrêt rapide: Temps maximal disponible à un arrêt rapide pendant Validation=LOW ou l'état de l'appareil « <i>Réaction à un dérangement active</i> ». Au terme de cette durée, le moteur est mis hors tension (<i>A900 = LOW</i>). Cette mise hors tension intervient aussi lorsque l'arrêt rapide (suite à la validation = LOW) n'est pas encore achevé. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 400 ... 32767</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: I16; USS-Adr: 01 09 C0 00 hex	2027h	0h	
A41 global read (1)	Sélecteur d'axe: Indique l'axe sélectionné L'axe sélectionné n'est pas obligatoirement l'axe actif. <i>0: Axe 1;</i> <i>1: Axe 2;</i> <i>2: Axe 3;</i> <i>3: Axe 4;</i> <i>4: Inactif;</i> l'axe 1 a été sélectionné en dernier lieu. <i>5: Inactif;</i> l'axe 2 a été sélectionné en dernier lieu. <i>6: Inactif;</i> l'axe 3 a été sélectionné en dernier lieu. <i>7: Inactif;</i> l'axe 4 a été sélectionné en dernier lieu. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 0A 40 00 hex	2029h	0h	
A43 global r=3, w=3	Temporisation de mise hors service validation: Pour supprimer les impulsions courtes LOW sur X1.Validation. Cette fonction est nécessaire pour connecter des dispositifs de sécurité qui utilisent des impulsions OSSD en vue de diagnostiquer la commutabilité. AVERTISSEMENT La temporisation prédéfinie entraîne en principe une réaction retardée de l'ordre d'A43 sur la déconnexion de X1.Validation. Ce temps doit être pris en compte lors du calcul d'une distance d'arrêt. <i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 0.0 ... 10.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I16; (valeur brute:32767 = 32.8 ms); USS-Adr: 01 0A C0 00 hex	202Bh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A44 global r=2, w=3	Validation arrêt rapide: Si le paramètre est inactif, le bloc de puissance est mis immédiatement hors tension en cas de Validation=LOW. Le moteur s'arrête par inertie. Si A44 est actif, un arrêt rapide est exécuté en cas de Validation=LOW. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 0B 00 00 hex	202Ch	0h	
A45 global r=2, w=2	Fin de l'arrêt rapide: Si le paramètre est réglé sur « 0:Zéro atteint », l'arrêt rapide se termine au moment de l'immobilisation. Pour le réglage « 1:sans stop », l'arrêt rapide est terminé en supprimant la requête d'arrêt rapide. <i>0: Zéro atteint;</i> <i>1: Sans stop;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 0B 40 00 hex	202Dh	0h	
A51 global r=2, w=2	Consigne locale: Si le mode local est activé via la touche MAIN du panneau de commande, la consigne locale A51 est utilisée pour le mode pas à pas (touche fléchée « > » Consigne = +A51, touche fléchée « < »). Consigne = -A51). Si la consigne potentiomètre est activée à l'aide des touches fléchées « Vers le haut / Vers le bas », A51 est le régime de consigne maximal réalisable. <i>domaine des valeurs in tours/minute: 0 ... 300 ... 8191</i> Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; Type: I16; (valeur brute:32767 = 8191 tours/minute); USS-Adr: 01 0C C0 00 hex	2033h	0h	
A52 global r=2, w=3	Accél. local: Rampe théorique d'accélération et de freinage en mode local. La modification du régime en mode pas à pas dépend des réglages de la rampe de l'intégrateur de consigne en aval. <i>domaine des valeurs in tpm/s: 0 ... 1000 ... 8191</i> Bus de terrain: 1LSB=1tpm/s; Type: I16; (valeur brute:32767 = 8191 tpm/s); USS-Adr: 01 0D 00 00 hex	2034h	0h	
A55 global r=2, w=3	Touche main fonction: Avec A55 = 1 la touche « MAIN » est validée pour la mise en / hors service du <i>mode local</i> . En mode local, la validation d'un appareil est exécutée à l'aide de la touche « I/O ». Le mode local est signalé par un « L » en bas, à droite de l'écran. Les touches fléchées de l'unité de commande permettent de déplacer l'entraînement libéré par « I/O ». La consigne de régime résulte en mode Régime de A51, dans les applications de positionnement, elle correspond à la vitesse manuelle I12. REMARQUE En mode local, la validation régulière via bornes ou bus de terrain est ignorée ! <i>0: inactif;</i> Touche MAIN sans fonction. <i>1: actif;</i> Touche MAIN libérée pour activer le mode local. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 0D C0 00 hex	2037h	0h	
A60 global, OFF r=1, w=1	Validation supplémentaire source: Le signal de <i>validation supplémentaire</i> a le même effet que le signal de <i>validation</i> de la borne X1. Les deux signaux sont reliés ET. L'étage de sortie du convertisseur est uniquement validé si les deux signaux sont Niveau HIGH. Le paramètre A60 définit d'où provient le signal <i>Validation supplémentaire</i> : L'option « 1:High » a la même importance qu'une valeur fixe. Pour A60 = 1:High, seule la validation via la borne est active. Pour A60 = 3:BE1 ... 28:BE13-invers, la <i>validation supplémentaire</i> est alimentée par l'entrée binaire respective (directement ou inversement). Pour A60 = 2:Paramètre, le signal provient du Bit 0 du paramètre A180 Device Control Byte (paramètre global). <i>1: Haut;</i> <i>2: Paramètre;</i>	203Ch	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 0F 00 00 hex		
A61 global, OFF r=1, w=1	<p>Acquittement source: Le signal <i>Acquittement</i> déclenche une remise à zéro de dérangement. Si le convertisseur est en panne, un passage du Niveau LOW à HIGH permet de valider ce dérangement. Tout acquittement est impossible tant que A00 Sauvegarder valeurs est actif ou que la cause du dérangement n'est toujours pas éliminée. Il convient de noter qu'il n'est pas possible de valider chaque dérangement.</p> <p><i>Le paramètre A61 définit d'où provient le signal Acquittement: Pour « 0:Low » et « 1:High », il n'est possible de valider un dérangement que via la touche <ECHAP> du panneau de commande du convertisseur ou une permutation LOW-HIGH-LOW de la validation. Pour A61 = 3:BE1 ... 28:BE13-invers, il est possible de valider des dérangements via l'entrée binaire sélectionnée. Pour A61 = 2:Paramètre, le signal provient du Bit 1 du paramètre A180 Device Command Byte (paramètre global).</i></p> <p><u>0: Bas;</u> 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7;</p>	203Dh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 0F 40 00 hex		
A62 global, OFF r=1, w=1	<p>Arrêt rapide source: Le signal Arrêt rapide déclenche un arrêt rapide de l'entraînement. En mode Positionnement, l'accélération définie dans <i>I17</i> est déterminante pour le temps de freinage. Si l'axe se trouve en mode Régime, le paramètre <i>D81</i> est déterminant pour le temps de freinage (cf. aussi <i>A45</i>).</p> <p>Le paramètre <i>A62</i> définit d'où provient le signal qui mène à l'arrêt rapide. Pour « <i>0:Low</i> », aucun arrêt rapide n'est exécuté. Pour « <i>1:High</i> », l'entraînement se trouve constamment en mode Arrêt rapide. Pour <i>A62</i> = 3:BE1 ... 28:BE13-invers, l'arrêt rapide est déclenché via l'entrée binaire sélectionnée. Pour <i>A62</i> = 2:Paramètre, <i>A180</i>, bit 2 (paramètre global) sert de source de signal.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 0F 80 00 hex	203Eh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur					
Par.		description		bus de terrain-adresse	
A63 global, OFF r=1, w=1		Sélecteur0 axe source: Il existe 2 signaux « Sélecteur d'axe 0 / 1 » permettant la sélection de l'un des 4 axes (max.) selon un code binaire. Le paramètre A63 permet de définir d'où provient le bit 0 pour la sélection de l'axe. Les options 0:Low et 1:High ont la même importance que des valeurs fixes. Pour A63 = 0:Low, le bit est fixé sur 0. Pour A63 = 1:High, il est fixé sur 1. Pour A63 = 3:BE1 ... 28:BE13-invers, l'axe peut être choisi via l'entrée binaire sélectionnée. Pour A63 = 2:Paramètre, A180, Bit 3 (paramètre global) sert de source de signal. REMARQUE - La permutation d'axe est seulement possible si la validation est désactivée et si E48 Etat de l'appareil n'est pas 5:Dérangement. - Concernant FDS 5000, les axes peuvent uniquement être utilisés comme bloc de paramètre pour un moteur. L'option POSISwitch® AX 5000 ne peut pas être connectée. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 0F C0 00 hex		203Fh	0h
A64 global, OFF r=1, w=1		Sélecteur1 axe source: Il existe 2 signaux « Sélecteur d'axe 0 / 1 » permettant la sélection de l'un des 4 axes (max.) selon un code binaire. Le paramètre A64 permet de définir d'où provient le bit 1 pour la sélection de l'axe. Les options 0:Low et 1:High ont la même importance que des valeurs fixes. Pour A64 = 0:Low, le bit est fixé sur 0. Pour A64 = 1:High, il est fixé sur 1. Pour A64 = 3:BE1 ... 28:BE13-invers, l'axe peut être choisi via l'entrée binaire sélectionnée. Pour A63 = 2:Paramètre, A180, Bit 4 (paramètre global) sert de source de signal. REMARQUE - La permutation d'axe est seulement possible si la validation est désactivée et si E48 Etat de l'appareil n'est pas 5:Dérangement. - Concernant FDS 5000, les axes peuvent uniquement être utilisés comme bloc de paramètre pour		2040h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p>un moteur. L'option POSISwitch® AX 5000 ne peut pas être connectée.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 10 00 00 hex</p>		
A65 global, OFF r=1, w=1	<p>Désactiver axe source: Le signal Désactiver axe désactive tous les axes. Le paramètre A65 permet de définir d'où provient le signal. Pour A65 = 3:BE1 ... 28:BE13-invers, l'axe peut être choisi via l'entrée binaire sélectionnée.</p> <p>Pour A65 = 2:Paramètre, A180, bit 5 (paramètre global) sert de source de signal.</p> <p>REMARQUE</p> <ul style="list-style-type: none"> - La permutation d'axe est seulement possible si la validation est désactivée et si E48 Etat de l'appareil n'est pas 5:Dérangement. - Concernant FDS 5000, les axes peuvent uniquement être utilisés comme bloc de paramètre pour un moteur. L'option POSISwitch® AX 5000 ne peut pas être connectée. <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5;</p>	2041h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 10 40 00 hex</p>		
A80 global r=2, w=2	<p>Adresse sériele: Spécifie l'adresse du convertisseur pour la communication sériele via X3 ou POSITool ou un autre maître USS.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 31</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 14 00 00 hex</p>	2050h	0h
A81 global r=1, w=1	<p>Taux baud sériele: Spécifie le taux baud pour la communication sériele sur le port X3.</p> <p>Ecrire dans A81 ne modifie plus immédiatement le taux baud à partir de V 5.1 mais seulement après Appareil ARRET-MARCHE (auparavant avec A00 Sauvegarder valeurs) ou activer A87 Taux baud sériele = 1 (activer le taux baud).</p> <p>Le comportement est ainsi identique aux bus de terrain.</p> <p>0: 9600 bauds; 1: 19200 bauds; 2: 38400 bauds; 3: 57600 bauds; 4: 115200 bauds;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 14 40 00 hex</p>	2051h	0h
A82 global r=0, w=0	<p>Taux baud CAN: Régler le taux baud avec lequel le bus CAN sera exploité. Cf. operating manual CAN, ID 441724.</p> <p>0: 10 kBit/s; 1: 20 kBit/s; 2: 50 kBit/s; 3: 100 kBit/s; 4: 125 kBit/s; 5: 250 kBit/s; 6: 500 kBit/s; 7: 800 kBit/s; 8: 1000 kBit/s;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 14 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	2052h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur																																									
Par.	description			bus de terrain-adresse																																					
A83 global r=0, w=0	Adresse du bus: Spécifie l'adresse de l'appareil en cas d'exploitation avec bus de terrain. A83 n'influence pas la communication via X3 avec POSITool ou un autre maître USS. <i>domaine des valeurs: 0 ... 1 ... 125</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 14 C0 00 hex			2053h	0h																																				
A84 global read (0)	PROFIBUS Taux baud: En cas d'exploitation d'un convertisseur STÖBER de la 5ème génération avec la platine optionnelle « PROFIBUS DP », le taux baud trouvé sera <u>affiché</u> ici. Cf. operating manual PROFIBUS DP, ID 441725. <i>0: Introuvable; 1: 9,6 kBit/s; 2: 19,2 kBit/s; 3: 45,45 kBit/s; 4: 93,75 kBit/s; 5: 187,5 kBit/s; 6: 500 kBit/s; 7: 1500 kBit/s; 8: 3000 kBit/s; 9: 6000 kBit/s; 10: 12000 kBit/s;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 15 00 00 hex 👁 Seulement visible si une commande de l'appareil PROFIBUS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.			2054h	0h																																				
A85 global read (3)	PROFIBUS Diagnostic: Affichage d'informations de diagnostic internes au convertisseur sur le coupleur PROFIBUS DP. Voir operating manual PROFIBUS DP, ID 441725. <table><tr><th>Bit</th><th>Nom</th><th>Signification de Bit = 1</th></tr><tr><td>0</td><td>Shutdown-Fail</td><td>Problèmes lors du téléchargement du logiciel de pilotage PROFIBUS.</td></tr><tr><td>1</td><td>Data-Exchange</td><td>PROFIBUS est en état de transmettre les données cycliques au participant.</td></tr><tr><td>2</td><td>Wait for Param</td><td>Le participant attend d'être paramétré par le maître PROFIBUS.</td></tr><tr><td>3</td><td>Bus-Failure</td><td>Erreur dans PROFIBUS</td></tr><tr><td>4</td><td>Acyc. Initiate 1</td><td>Une liaison acyclique est établie.</td></tr><tr><td>5</td><td>Acyc. Initiate 2</td><td>Une seconde liaison acyclique est établie.</td></tr><tr><td>6</td><td>MDS configured</td><td>Le participant est configuré par le maître PROFIBUS.</td></tr><tr><td>7</td><td>Driver-Error</td><td>Erreur dans le logiciel de pilotage PROFIBUS.</td></tr><tr><td>8</td><td>Application ready</td><td>Le micrologiciel du convertisseur est prêt à établir la liaison vers le PROFIBUS.</td></tr><tr><td>9</td><td>LED red on</td><td>la DEL rouge du DP 5000 est allumée.</td></tr><tr><td>10</td><td>LED green on</td><td>la DEL verte du DP 5000 est allumée.</td></tr></table> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 15 40 00 hex 👁 Seulement visible si une commande de l'appareil PROFIBUS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.			Bit	Nom	Signification de Bit = 1	0	Shutdown-Fail	Problèmes lors du téléchargement du logiciel de pilotage PROFIBUS.	1	Data-Exchange	PROFIBUS est en état de transmettre les données cycliques au participant.	2	Wait for Param	Le participant attend d'être paramétré par le maître PROFIBUS.	3	Bus-Failure	Erreur dans PROFIBUS	4	Acyc. Initiate 1	Une liaison acyclique est établie.	5	Acyc. Initiate 2	Une seconde liaison acyclique est établie.	6	MDS configured	Le participant est configuré par le maître PROFIBUS.	7	Driver-Error	Erreur dans le logiciel de pilotage PROFIBUS.	8	Application ready	Le micrologiciel du convertisseur est prêt à établir la liaison vers le PROFIBUS.	9	LED red on	la DEL rouge du DP 5000 est allumée.	10	LED green on	la DEL verte du DP 5000 est allumée.	2055h	0h
Bit	Nom	Signification de Bit = 1																																							
0	Shutdown-Fail	Problèmes lors du téléchargement du logiciel de pilotage PROFIBUS.																																							
1	Data-Exchange	PROFIBUS est en état de transmettre les données cycliques au participant.																																							
2	Wait for Param	Le participant attend d'être paramétré par le maître PROFIBUS.																																							
3	Bus-Failure	Erreur dans PROFIBUS																																							
4	Acyc. Initiate 1	Une liaison acyclique est établie.																																							
5	Acyc. Initiate 2	Une seconde liaison acyclique est établie.																																							
6	MDS configured	Le participant est configuré par le maître PROFIBUS.																																							
7	Driver-Error	Erreur dans le logiciel de pilotage PROFIBUS.																																							
8	Application ready	Le micrologiciel du convertisseur est prêt à établir la liaison vers le PROFIBUS.																																							
9	LED red on	la DEL rouge du DP 5000 est allumée.																																							
10	LED green on	la DEL verte du DP 5000 est allumée.																																							

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A86 global read (1)	<p>PROFIBUS Configuration: Pour la transmission des données utilisateur périodiques via le PROFIBUS DP, le convertisseur propose plusieurs options (type PPO). Il est également possible de les configurer par l'intermédiaire du fichier GSD <i>STOE5005.gsd</i> dans la commande (maître bus). Ce paramètre d'affichage permet de vérifier la configuration sélectionnée parmi toutes les autres.</p> <p>0: aucun échange de données via PROFIBUS n'a été lancé 1: PPO1 : 4 PKW, 2 PZD 2: PPO2 : 4 PKW, 6 PZD 3: PPO3 : 0 PKW, 2 PZD 4: PPO4 : 0 PKW, 6 PZD 5: PPO5 : 4 PKW, 10 PZD 6: PPO2 : 4 PKW, 6 PZD Cohérence 2 W 7: PPO4 : 0 PKW, 6 PZD Cohérence 2 W 8: PPO5 : 4 PKW, 10 PZD Cohérence 2 W</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 15 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une commande de l'appareil PROFIBUS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p>	2056h	0h
A87 global r=3, w=3	<p>Activer taux baud sériel: Ecrire dans A87 ne modifie plus immédiatement la vitesse de transmission à partir de V 5.1 mais seulement après Appareil ARRET-MARCHE (auparavant avec A00 <i>Sauvegarder valeurs</i>) ou A87 = 1 (activer le taux de baud). Le comportement est ainsi identique aux bus de terrain.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 15 C0 00 hex</p>	2057h	0h
A90.0 global r=1, w=1	<p>PZD Setpoint Mapping Rx 1. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme premier à partir du contenu du canal des données de process (direction de réception du point du vue du convertisseur).</p> <p><i>domaine des valeurs: A00 ... A180 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 16 80 00 hex</p>	205Ah	0h
A90.1 global r=1, w=1	<p>PZD Setpoint Mapping Rx 2. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme deuxième à partir du contenu du canal des données de process (direction de réception du point du vue du convertisseur).</p> <p><i>domaine des valeurs: A00 ... I223 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 16 80 01 hex</p>	205Ah	1h
A90.2 global r=1, w=1	<p>PZD Setpoint Mapping Rx 3. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme troisième à partir du contenu du canal des données de process (direction de réception du point du vue du convertisseur).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 16 80 02 hex</p>	205Ah	2h
A90.3 global r=1, w=1	<p>PZD Setpoint Mapping Rx 4. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme quatrième à partir du contenu du canal des données de process (direction de réception du point du vue du convertisseur).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 16 80 03 hex</p>	205Ah	3h
A90.4 global r=1, w=1	<p>PZD Setpoint Mapping Rx 5. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme cinquième à partir du contenu du canal des données de process (direction de réception du point du vue du convertisseur).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 16 80 04 hex</p>	205Ah	4h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A90.5 global r=1, w=1	PZD Setpoint Mapping Rx 6. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme sixième à partir du contenu du canal des données de process (direction de réception du point du vue du convertisseur). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 16 80 05 hex	205Ah	5h	
A91.0 global r=3, w=3	PZD Setpoint Mapping 2Rx 1. mapped paramètre: S'il faut mapper plus de paramètres qu'il est possible d'en indiquer dans A90, ce paramètre offre une possibilité d'extension, voir A90.0. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 16 C0 00 hex	205Bh	0h	
A91.1 global r=3, w=3	PZD Setpoint Mapping 2Rx 2. mapped paramètre: Pour l'extension de A90, voir A90.1. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 16 C0 01 hex	205Bh	1h	
A91.2 global r=3, w=3	PZD Setpoint Mapping 2Rx 3. mapped paramètre: Pour l'extension de A90, voir A90.2. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 16 C0 02 hex	205Bh	2h	
A91.3 global r=3, w=3	PZD Setpoint Mapping 2Rx 4. mapped paramètre: Pour l'extension de A90, voir A90.3. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 16 C0 03 hex	205Bh	3h	
A91.4 global r=3, w=3	PZD Setpoint Mapping 2Rx 5. mapped paramètre: Pour l'extension de A90, voir A90.4. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 16 C0 04 hex	205Bh	4h	
A91.5 global r=3, w=3	PZD Setpoint Mapping 2Rx 6. mapped paramètre: Pour l'extension de A90, voir A90.5. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 16 C0 05 hex	205Bh	5h	
A93 global read (1)	PZD Long. Setpoint: Paramètre d'affichage qui indique la longueur des données de process escomptées avec consignes (données du maître PROFIBUS au convertisseur) pour le paramétrage actuel en bytes. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 17 40 00 hex 👁 Seulement visible si une commande de l'appareil PROFIBUS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.	205Dh	0h	
A94.0 global r=1, w=1	PZD ActValue Mapping Tx 1. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme premier à partir dans le contenu du canal des données de process (direction d'émission du point du vue du convertisseur). <i>domaine des valeurs: A00 ... <u>E200</u> ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 17 80 00 hex	205Eh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012




STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A94.1 global r=1, w=1	PZD ActValue Mapping Tx 2. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme deuxième à partir dans le contenu du canal des données de process (direction d'émission du point du vue du convertisseur). <i>domaine des valeurs: A00 ... I201 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 17 80 01 hex	205Eh	1h	
A94.2 global r=1, w=1	PZD ActValue Mapping Tx 3. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme troisième à partir dans le contenu du canal des données de process (direction d'émission du point du vue du convertisseur). <i>domaine des valeurs: A00 ... I200 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 17 80 02 hex	205Eh	2h	
A94.3 global r=1, w=1	PZD ActValue Mapping Tx 4. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme quatrième à partir dans le contenu du canal des données de process (direction d'émission du point du vue du convertisseur). <i>domaine des valeurs: A00 ... I203 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 17 80 03 hex	205Eh	3h	
A94.4 global r=1, w=1	PZD ActValue Mapping Tx 5. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme cinquième à partir dans le contenu du canal des données de process (direction d'émission du point du vue du convertisseur). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 17 80 04 hex	205Eh	4h	
A94.5 global r=1, w=1	PZD ActValue Mapping Tx 6. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme sixième à partir dans le contenu du canal des données de process (direction d'émission du point du vue du convertisseur). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 17 80 05 hex	205Eh	5h	
A95.0 global r=3, w=3	PZD ActValue Mapping 2Tx 1. mapped paramètre: S'il faut mapper plus de paramètres qu'il est possible d'en indiquer dans A94, ce paramètre offre une possibilité d'extension, voir A94.0. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 17 C0 00 hex	205Fh	0h	
A95.1 global r=3, w=3	PZD ActValue Mapping 2Tx 2. mapped paramètre: Pour l'extension de A94, voir A94.1. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 17 C0 01 hex	205Fh	1h	
A95.2 global r=3, w=3	PZD ActValue Mapping 2Tx 3. mapped paramètre: Pour l'extension de A94, voir A94.2. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 17 C0 02 hex	205Fh	2h	
A95.3 global r=3, w=3	PZD ActValue Mapping 2Tx 4. mapped paramètre: Pour l'extension de A94, voir A94.3. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 17 C0 03 hex	205Fh	3h	
A95.4 global r=3, w=3	PZD ActValue Mapping 2Tx 5. mapped paramètre: Pour l'extension de A94, voir A94.4. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 17 C0 04 hex	205Fh	4h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A95.5 global r=3, w=3	PZD ActValue Mapping 2Tx 6. mapped paramètre: Pour l'extension de A94, voir A94.5. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 17 C0 05 hex	205Fh	5h	
A97 global read (1)	PZD Long. ActValue: Paramètre d'affichage qui indique la longueur des données de process momentanées avec valeurs réelles (données du convertisseur au maître PROFIBUS) pour le paramétrage actuel en bytes. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 18 40 00 hex  Seulement visible si une commande de l'appareil PROFIBUS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.	2061h	0h	
A98 global r=3, w=3	DP Mode estampille: Actuellement, sans fonction. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 5</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 18 80 00 hex  Seulement visible si une commande de l'appareil PROFIBUS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.	2062h	0h	
A100 global r=3, w=3	Mise à l'échelle du bus de terrain: La représentation / mise à l'échelle de valeurs de données de process dans le cadre de la transmission via le canal PZD entre les valeurs brutes internes et la représentation sous forme de nombre entier est sélectionnée ici. Indépendamment de ce réglage, la représentation via canal PKW et le canal de paramètres acyclique demeure toujours un nombre entier. ATTENTION Si « 0:Nombre entier » est paramétré (valeurs mises à l'échelle), la durée utilisation augmente considérablement et il peut s'avérer nécessaire d'augmenter A150 Temps de cycle, pour éviter le dérangement « 57:Durée utilisation » ou « 35:Chien de garde ». Le canal PKW est systématiquement (à quelques exceptions près) transféré mis à l'échelle. 0: Nombre entier; Transmission des valeurs sous forme de nombres entiers en unités utilisateur * 10 fois le nombre de chiffres après la virgule. 1: Valeur brute; Transmission des valeurs au format brut interne du convertisseur (p. ex. incréments) selon une vitesse optimisée. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 19 00 00 hex  Seulement visible si une commande de l'appareil PROFIBUS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.	2064h	0h	
A101 global r=3, w=3	Dummy-Byte: Cette variable sert à remplacer une donnée de process de longueur byte si l'on souhaite désactiver la variable du processus pour un test via le bus de terrain. REMARQUE Le paramètre est uniquement visible si une commande d'appareil bus de terrain a été sélectionnée dans l'assistant de configuration. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 01 19 40 00 hex	2065h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A102 global r=3, w=3	<p>Mot fictif: Cette variable sert à remplacer une donnée de process de longueur mot si l'on souhaite désactiver la variable du processus pour un test via le bus de terrain.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est uniquement visible si une commande d'appareil bus de terrain a été sélectionnée dans l'assistant de configuration.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 01 19 80 00 hex</p>	2066h	0h
A103 global r=3, w=3	<p>Double-mot fictif: Cette variable sert à remplacer une donnée de process de longueur double-mot si l'on souhaite désactiver la variable du processus pour un test via le bus de terrain.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est uniquement visible si une commande d'appareil bus de terrain a été sélectionnée dans l'assistant de configuration.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U32; USS-Adr: 01 19 C0 00 hex</p>	2067h	0h
A109 global r=1, w=1	<p>PZD-Timeout: Afin d'éviter le fonctionnement du convertisseur avec les dernières consignes reçues en cas d'éventuelle panne du PROFIBUS ou du maître PROFIBUS, il convient d'activer la surveillance des données de process. Le module RX surveille la réception régulière de télégrammes de données de process (PZD) que le maître PROFIBUS envoie périodiquement en mode normal. Le paramètre <i>A109 PZD-Timeout</i> sert à l'activation de cette surveillance. Le temps défini est exprimé en millisecondes.</p> <p>Le réglage départ usine est 200 ms. Les valeurs 65535 et 0 signifient que la surveillance est désactivée. Cela est conseillé lors de la mise en service du convertisseur sur le PROFIBUS et pour les travaux d'entretien et de maintenance.</p> <p>Il convient d'activer la surveillance uniquement pour le processus en cours pendant lequel un maître bus adresse périodiquement au convertisseur des données de process. Le temps de surveillance doit être adapté au temps de cycle total maximal sur le PROFIBUS plus une réserve suffisante pour d'éventuelles temporisations sur le bus. Des valeurs appropriées sont comprises normalement entre 30 et 300 ms.</p> <p>La réaction de la surveillance des données de process dans le convertisseur déclenche le dérangement « 52:Communication ».</p> <p>* Le paramètre <i>A109 PZD-Timeout</i> est aussi utilisé pour la communication via le protocole USS pour le télégramme USS-PZD.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 200 ... 65535</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U16; USS-Adr: 01 1B 40 00 hex</p>	206Dh	0h
A110.0 global r=1, w=1	<p>USS PZD Mapping Rx 1. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme premier à partir du contenu du télégramme des données de process (direction de réception du point de vue du convertisseur).</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1B 80 00 hex</p>	206Eh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A110.1 global r=1, w=1	USS PZD Mapping Rx 2. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme deuxième à partir du contenu du télégramme des données de process (direction de réception du point du vue du convertisseur). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1B 80 01 hex	206Eh	1h	
A110.2 global r=1, w=1	USS PZD Mapping Rx 3. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme troisième à partir du contenu du télégramme des données de process (direction de réception du point du vue du convertisseur). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1B 80 02 hex	206Eh	2h	
A110.3 global r=1, w=1	USS PZD Mapping Rx 4. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme quatrième à partir du contenu du télégramme des données de process (direction de réception du point du vue du convertisseur). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1B 80 03 hex	206Eh	3h	
A110.4 global r=1, w=1	USS PZD Mapping Rx 5. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme cinquième à partir du contenu du télégramme des données de process (direction de réception du point du vue du convertisseur). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1B 80 04 hex	206Eh	4h	
A110.5 global r=1, w=1	USS PZD Mapping Rx 6. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme sixième à partir du contenu du télégramme des données de process (direction de réception du point du vue du convertisseur). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1B 80 05 hex	206Eh	5h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A113 global read (1)	USS PZD Rx Long.: Paramètre d'affichage qui indique la longueur du télégramme des données de process attendu avec les consignes du maître USS pour le paramétrage actuel en bytes. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 1C 40 00 hex	2071h	0h	
A114.0 global r=1, w=1	USS PZD Mapping Tx 1. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme premier à partir dans le contenu du télégramme des données de process (direction d'émission du point du vue du convertisseur). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1C 80 00 hex	2072h	0h	
A114.1 global r=1, w=1	USS PZD Mapping Tx 2. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme deuxième à partir dans le contenu du télégramme des données de process (direction d'émission du point du vue du convertisseur). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1C 80 01 hex	2072h	1h	
A114.2 global r=1, w=1	USS PZD Mapping Tx 3. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme troisième à partir dans le contenu du télégramme des données de process (direction d'émission du point du vue du convertisseur). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1C 80 02 hex	2072h	2h	
A114.3 global r=1, w=1	USS PZD Mapping Tx 4. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme quatrième à partir dans le contenu du télégramme des données de process (direction d'émission du point du vue du convertisseur). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1C 80 03 hex	2072h	3h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A114.4 global r=1, w=1	<p>USS PZD Mapping Tx 5. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme cinquième à partir dans le contenu du télégramme des données de process (direction d'émission du point du vue du convertisseur).</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1C 80 04 hex</p>	2072h	4h
A114.5 global r=1, w=1	<p>USS PZD Mapping Tx 6. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme sixième à partir dans le contenu du télégramme des données de process (direction d'émission du point du vue du convertisseur).</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1C 80 05 hex</p>	2072h	5h
A117 global read (1)	<p>USS PZD Tx Long.: Paramètre d'affichage qui indique la longueur du télégramme des données de process à envoyer avec les valeurs réelles au maître USS pour le paramétrage actuel en bytes.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 1D 40 00 hex</p>	2075h	0h
A118 global r=1, w=1	<p>USS PZD Mise à l'échelle: La représentation / mise à l'échelle de valeurs de paramètres dans le cadre de la transmission via le télégramme de données de process entre les valeurs brutes internes et la représentation sous forme de nombre entier est sélectionnée ici. Indépendamment de ce réglage, la représentation peut être sélectionnée de manière spécifique via les services Paramètre Lire ou Paramètre Ecrire.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil USS est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p>0: <i>Nombre entier</i>; Transmission des valeurs sous forme de nombres entiers en unités utilisateur * 10 fois le nombre de chiffres après la virgule. 1: <i>Valeur brute</i>; Transmission des valeurs au format brut interne du convertisseur (p. ex. incréments).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 1D 80 00 hex</p>	2076h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A120 global r=3, w=3	<p>IGB Adresse: L'adresse IGB de l'appareil est saisie dans ce paramètre. Comme jusqu'à 32 convertisseurs peuvent être reliés au sein d'un réseau IGB, veuillez saisir dans ce paramètre une valeur comprise entre 0 et 31. Notez que chaque adresse IGB peut être uniquement attribuée une seule fois au sein d'un réseau IGB si vous souhaitez exploiter les fonctions d'un IGB-Motionbus. Utilisez donc pour le réglage de ce paramètre l'assistant <i>IGB-Motionbus Configuration</i>. Notez que le paramètre est uniquement disponible si vous avez activé la fonction IGB-Motionbus à l'étape 6 de l'assistant de configuration.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 31</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 1E 00 00 hex</p>	2078h	0h	
A121 global r=3, w=3	<p>IGB Participant(s) nombre théorique: Le nombre d'utilisateurs attendus dans l'IGB-Motionbus est saisi dans ce paramètre.</p> <p>Si vous utilisez la fonction IGB-Motionbus, le paramètre doit être identique dans tous les participants et réglé en fonction du nombre de participants attendus afin que l'état <i>A155 = 3:IGB Motionbus</i> puisse être atteint. Si le paramètre est réglé sur 0 ou sur 1, l'IGB-Motionbus ne peut pas être utilisé.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 32</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 1E 40 00 hex</p>	2079h	0h	
A124 global r=3, w=3	<p>IGB Mode d'exception: Si un SDS 5000 est un participant dans l'IGB-Motionbus, le logiciel de pilotage par états de l'appareil ne peut pas quitter l'état <i>1:Inhibition démarrage</i> (cf. <i>E48 Etat appareil</i>), si l'IGB-Motionbus ne peut pas être établi (<i>A 155 Etat IGB</i> n'indique pas <i>3:IGB-Motionbus</i>).</p> <p>Vous pouvez activer le mode d'exception IGB dans <i>A124</i> afin de pouvoir déplacer les axes de manière individuelle lors de la mise en service ou malgré une défaillance de l'IGB ou de l'appareil. Possibilité de validation en cas de mode d'exception IGB activé indépendamment de <i>A155 Etat IGB</i>.</p> <p>AVERTISSEMENT L'activation d'<i>A124</i> peut entraîner des mouvements non-synchrones et indéfinis susceptibles de mettre en danger le personnel et la machine ! Si vous utilisez <i>A124</i>, assurez-vous que le mouvement ne puisse causer ni dommages corporels ni dommages matériels.</p> <p>Information Ce paramètre ne peut pas être sauvegardé et est prédéfini par <i>0:inactif</i> pour chaque démarrage de l'appareil.</p> <p><i>0: Inactif</i>, Mode normal: Si un SDS 5000 est un participant dans l'IGB-Motionbus, l'état de l'appareil <i>1:Inhibition démarrage</i> peut seulement être quitté si l'IGB-Motionbus peut être établi (<i>A155 Etat IGB</i> indique <i>3:IGB-Motionbus</i>).</p> <p><i>1: actif</i>, Mode d'exception IGB: Si un SDS 5000 est un participant dans l'IGB-Motionbus, le logiciel de pilotage par états de l'appareil peut aussi quitter l'état <i>1:Inhibition démarrage</i> par le mode d'exception IGB (cf. <i>E48 Etat appareil</i>), si l'IGB-Motionbus ne peut pas être établi (<i>A155 Etat IGB</i> n'indique pas <i>3:IGB-Motionbus</i>). Cela peut s'avérer nécessaire par ex. dans un cas de travaux de service si tous les convertisseurs prévus pour l'IGB-Motionbus ne sont pas disponibles au même endroit.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 1F 00 00 hex</p>	207Ch	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description			bus de terrain-adresse
A126.0 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 1. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le premier paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.0. Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: E48 Etat de l'appareil - Byte 1: E80 Etat opérationnel - Byte 2: E82 Type d'événement - Byte 3: A163.0 Bits système IGB Élément 0 - Byte 4: A163.1 Bits système IGB Élément 1 - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 00 hex			207Eh 0h Array
A126.1 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 2. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le deuxième paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.1. Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: E48 Etat de l'appareil - Byte 1: E80 Etat opérationnel - Byte 2: E82 Type d'événement - Byte 3: A163.0 Bits système IGB Élément 0 - Byte 4: A163.1 Bits système IGB Élément 1 - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 01 hex			207Eh 1h Array
A126.2 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 3. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le troisième paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.2. Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: E48 Etat de l'appareil - Byte 1: E80 Etat opérationnel - Byte 2: E82 Type d'événement - Byte 3: A163.0 Bits système IGB Élément 0 - Byte 4: A163.1 Bits système IGB Élément 1 - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 02 hex			207Eh 2h Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A126.3 global r=3, w=3	<p>IGB Producer Mapping 4. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le quatrième paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.3. Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Byte 0: <i>E48 Etat de l'appareil</i> - Byte 1: <i>E80 Etat opérationnel</i> - Byte 2: <i>E82 Type d'événement</i> - Byte 3: <i>A163.0 Bits système IGB Élément 0</i> - Byte 4: <i>A163.1 Bits système IGB Élément 1</i> - Byte 5: réservé <p>Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 03 hex</p>	207Eh Array	3h	
A126.4 global r=3, w=3	<p>IGB Producer Mapping 5. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le cinquième paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.4. Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Byte 0: <i>E48 Etat de l'appareil</i> - Byte 1: <i>E80 Etat opérationnel</i> - Byte 2: <i>E82 Type d'événement</i> - Byte 3: <i>A163.0 Bits système IGB Élément 0</i> - Byte 4: <i>A163.1 Bits système IGB Élément 1</i> - Byte 5: réservé <p>Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 04 hex</p>	207Eh Array	4h	
A126.5 global r=3, w=3	<p>IGB Producer Mapping 6. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le sixième paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.5. Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Byte 0: <i>E48 Etat de l'appareil</i> - Byte 1: <i>E80 Etat opérationnel</i> - Byte 2: <i>E82 Type d'événement</i> - Byte 3: <i>A163.0 Bits système IGB Élément 0</i> - Byte 4: <i>A163.1 Bits système IGB Élément 1</i> - Byte 5: réservé <p>Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 05 hex</p>	207Eh Array	5h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A126.6 global r=3, w=3	<p>IGB Producer Mapping 7. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 7e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.6.</p> <p>Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Byte 0: <i>E48 Etat de l'appareil</i> - Byte 1: <i>E80 Etat opérationnel</i> - Byte 2: <i>E82 Type d'événement</i> - Byte 3: <i>A163.0 Bits système IGB Élément 0</i> - Byte 4: <i>A163.1 Bits système IGB Élément 1</i> - Byte 5: réservé <p>Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 06 hex</p>	207Eh Array	6h	
A126.7 global r=3, w=3	<p>IGB Producer Mapping 8. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 8e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.7.</p> <p>Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Byte 0: <i>E48 Etat de l'appareil</i> - Byte 1: <i>E80 Etat opérationnel</i> - Byte 2: <i>E82 Type d'événement</i> - Byte 3: <i>A163.0 Bits système IGB Élément 0</i> - Byte 4: <i>A163.1 Bits système IGB Élément 1</i> - Byte 5: réservé <p>Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 07 hex</p>	207Eh Array	7h	
A126.8 global r=3, w=3	<p>IGB Producer Mapping 9. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 9e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.8.</p> <p>Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Byte 0: <i>E48 Etat de l'appareil</i> - Byte 1: <i>E80 Etat opérationnel</i> - Byte 2: <i>E82 Type d'événement</i> - Byte 3: <i>A163.0 Bits système IGB Élément 0</i> - Byte 4: <i>A163.1 Bits système IGB Élément 1</i> - Byte 5: réservé <p>Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 08 hex</p>	207Eh Array	8h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A126.9 global r=3, w=3	<p>IGB Producer Mapping 10. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 10e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.9.</p> <p>Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Byte 0: E48 Etat de l'appareil - Byte 1: E80 Etat opérationnel - Byte 2: E82 Type d'événement - Byte 3: A163.0 Bits système IGB Élément 0 - Byte 4: A163.1 Bits système IGB Élément 1 - Byte 5: réservé <p>Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 09 hex</p>	207Eh Array	9h	
A126.10 global r=3, w=3	<p>IGB Producer Mapping 11. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 11e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.10.</p> <p>Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Byte 0: E48 Etat de l'appareil - Byte 1: E80 Etat opérationnel - Byte 2: E82 Type d'événement - Byte 3: A163.0 Bits système IGB Élément 0 - Byte 4: A163.1 Bits système IGB Élément 1 - Byte 5: réservé <p>Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 0A hex</p>	207Eh Array	000Ah	
A126.11 global r=3, w=3	<p>IGB Producer Mapping 12. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 12e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.11.</p> <p>Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Byte 0: E48 Etat de l'appareil - Byte 1: E80 Etat opérationnel - Byte 2: E82 Type d'événement - Byte 3: A163.0 Bits système IGB Élément 0 - Byte 4: A163.1 Bits système IGB Élément 1 - Byte 5: réservé <p>Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 0B hex</p>	207Eh Array	000Bh	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A126.12 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 13. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 13e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.12. Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: E48 Etat de l'appareil - Byte 1: E80 Etat opérationnel - Byte 2: E82 Type d'événement - Byte 3: A163.0 Bits système IGB Élément 0 - Byte 4: A163.1 Bits système IGB Élément 1 - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 0C hex	207Eh Array	000 Ch
A126.13 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 14. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 14e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.13. Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: E48 Etat de l'appareil - Byte 1: E80 Etat opérationnel - Byte 2: E82 Type d'événement - Byte 3: A163.0 Bits système IGB Élément 0 - Byte 4: A163.1 Bits système IGB Élément 1 - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 0D hex	207Eh Array	000 Dh
A126.14 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 15. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 15e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.14. Veuillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: E48 Etat de l'appareil - Byte 1: E80 Etat opérationnel - Byte 2: E82 Type d'événement - Byte 3: A163.0 Bits système IGB Élément 0 - Byte 4: A163.1 Bits système IGB Élément 1 - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 0E hex	207Eh Array	000 Eh

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A126.15 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 16. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 16e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.15. Veillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: <i>E48 Etat de l'appareil</i> - Byte 1: <i>E80 Etat opérationnel</i> - Byte 2: <i>E82 Type d'événement</i> - Byte 3: <i>A163.0 Bits système IGB Élément 0</i> - Byte 4: <i>A163.1 Bits système IGB Élément 1</i> - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 0F hex	207Eh	000	Fh
A126.16 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 17. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 17e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.16. Veillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: <i>E48 Etat de l'appareil</i> - Byte 1: <i>E80 Etat opérationnel</i> - Byte 2: <i>E82 Type d'événement</i> - Byte 3: <i>A163.0 Bits système IGB Élément 0</i> - Byte 4: <i>A163.1 Bits système IGB Élément 1</i> - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 10 hex	207Eh	10h	
A126.17 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 18. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 18e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.17. Veillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: <i>E48 Etat de l'appareil</i> - Byte 1: <i>E80 Etat opérationnel</i> - Byte 2: <i>E82 Type d'événement</i> - Byte 3: <i>A163.0 Bits système IGB Élément 0</i> - Byte 4: <i>A163.1 Bits système IGB Élément 1</i> - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 11 hex	207Eh	11h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A126.18 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 19. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 19e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.18. Veillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: E48 Etat de l'appareil - Byte 1: E80 Etat opérationnel - Byte 2: E82 Type d'événement - Byte 3: A163.0 Bits système IGB Élément 0 - Byte 4: A163.1 Bits système IGB Élément 1 - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 12 hex	207Eh	12h	Array
A126.19 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 20. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 20e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.19. Veillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: E48 Etat de l'appareil - Byte 1: E80 Etat opérationnel - Byte 2: E82 Type d'événement - Byte 3: A163.0 Bits système IGB Élément 0 - Byte 4: A163.1 Bits système IGB Élément 1 - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 13 hex	207Eh	13h	Array
A126.20 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 21. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 21e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.20. Veillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: E48 Etat de l'appareil - Byte 1: E80 Etat opérationnel - Byte 2: E82 Type d'événement - Byte 3: A163.0 Bits système IGB Élément 0 - Byte 4: A163.1 Bits système IGB Élément 1 - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 14 hex	207Eh	14h	Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A126.21 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 22. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 22e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.21. Veillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: <i>E48 Etat de l'appareil</i> - Byte 1: <i>E80 Etat opérationnel</i> - Byte 2: <i>E82 Type d'événement</i> - Byte 3: <i>A163.0 Bits système IGB Élément 0</i> - Byte 4: <i>A163.1 Bits système IGB Élément 1</i> - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 15 hex	207Eh	15h	Array
A126.22 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 23. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 23e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.22. Veillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: <i>E48 Etat de l'appareil</i> - Byte 1: <i>E80 Etat opérationnel</i> - Byte 2: <i>E82 Type d'événement</i> - Byte 3: <i>A163.0 Bits système IGB Élément 0</i> - Byte 4: <i>A163.1 Bits système IGB Élément 1</i> - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 16 hex	207Eh	16h	Array
A126.23 global r=3, w=3	IGB Producer Mapping 24. mapped paramètre: Chaque SDS 5000 peut envoyer (« produire ») périodiquement sur l'IGB-Motionbus jusqu'à 24 paramètres sélectionnables et compatibles PDO. Ces paramètres sont inscrits dans les éléments du paramètre tableau A126.x. Le 24e paramètre qui est adressé au bus est inscrit dans A126.23. Veillez noter que chaque appareil peut adresser au plus 32 byte et que les 6 premiers sont occupés par défaut. - Byte 0: <i>E48 Etat de l'appareil</i> - Byte 1: <i>E80 Etat opérationnel</i> - Byte 2: <i>E82 Type d'événement</i> - Byte 3: <i>A163.0 Bits système IGB Élément 0</i> - Byte 4: <i>A163.1 Bits système IGB Élément 1</i> - Byte 5: réservé Les paramètres saisis dans A126.x sont transmis successivement, de manière intégrale en commençant par l'élément 0 à partir du byte 6. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 1F 80 17 hex	207Eh	17h	Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A128.0 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 1. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.0 le paramètre sur lequel la première valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.0. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 00 hex</p>	2080h Array	0h
A128.1 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 2. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.1 le paramètre sur lequel la deuxième valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.1. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 01 hex</p>	2080h Array	1h
A128.2 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 3. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.2 le paramètre sur lequel la troisième valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.2. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 02 hex</p>	2080h Array	2h
A128.3 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 4. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.3 le paramètre sur lequel la quatrième valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.3. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 03 hex</p>	2080h Array	3h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A128.4 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 5. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.4 le paramètre sur lequel la cinquième valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.4. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 04 hex</p>	2080h Array	4h
A128.5 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 6. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.5 le paramètre sur lequel la sixième valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.5. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 05 hex</p>	2080h Array	5h
A128.6 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 7. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.6 le paramètre sur lequel la 7e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.6. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 06 hex</p>	2080h Array	6h
A128.7 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 8. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.7 le paramètre sur lequel la 8e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.7. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 07 hex</p>	2080h Array	7h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A128.8 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 9. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.8 le paramètre sur lequel la 9e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.8. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 08 hex</p>	2080h Array	8h
A128.9 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 10. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.9 le paramètre sur lequel la 10e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.9. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 09 hex</p>	2080h Array	9h
A128.10 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 11. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.10 le paramètre sur lequel la 11e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.10. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 0A hex</p>	2080h Array	000 Ah
A128.11 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 12. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.11 le paramètre sur lequel la 12e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.11. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 0B hex</p>	2080h Array	000 Bh

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A128.12 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 13. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.12 le paramètre sur lequel la 13e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.12. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 0C hex</p>	2080h Array	000 Ch
A128.13 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 14. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.13 le paramètre sur lequel la 14e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.13. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 0D hex</p>	2080h Array	000 Dh
A128.14 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 15. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.14 le paramètre sur lequel la 15e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.14. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 0E hex</p>	2080h Array	000 Eh
A128.15 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 16. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.15 le paramètre sur lequel la 16e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.15. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 0F hex</p>	2080h Array	000 Fh

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A128.16 global r=3, w=3	IGB Consumer Mapping 17. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit: 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. Saisissez dans A128.16 le paramètre sur lequel la 17e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.16. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i> . Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 10 hex	2080h Array	10h
A128.17 global r=3, w=3	IGB Consumer Mapping 18. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit: 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. Saisissez dans A128.17 le paramètre sur lequel la 18e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.17. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i> . Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 11 hex	2080h Array	11h
A128.18 global r=3, w=3	IGB Consumer Mapping 19. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit: 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. Saisissez dans A128.18 le paramètre sur lequel la 19e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.18. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i> . Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 12 hex	2080h Array	12h
A128.19 global r=3, w=3	IGB Consumer Mapping 20. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit: 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. Saisissez dans A128.19 le paramètre sur lequel la 20e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.19. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i> . Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 13 hex	2080h Array	13h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A128.20 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 21. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.20 le paramètre sur lequel la 21e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.20. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 14 hex</p>	2080h Array	14h
A128.21 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 22. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.21 le paramètre sur lequel la 22e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.21. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 15 hex</p>	2080h Array	15h
A128.22 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 23. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.22 le paramètre sur lequel la 23e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.22. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 16 hex</p>	2080h Array	16h
A128.23 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 24. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.23 le paramètre sur lequel la 24e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.23. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 17 hex</p>	2080h Array	17h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A128.24 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 25. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.24 le paramètre sur lequel la 25e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.24. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 18 hex</p>	2080h Array	18h	
A128.25 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 26. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.25 le paramètre sur lequel la 26e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.25. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 19 hex</p>	2080h Array	19h	
A128.26 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 27. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.26 le paramètre sur lequel la 27e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.26. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 1A hex</p>	2080h Array	001 Ah	
A128.27 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 28. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.27 le paramètre sur lequel la 28e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.27. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 1B hex</p>	2080h Array	001 Bh	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A128.28 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 29. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.28 le paramètre sur lequel la 29e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.28. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 1C hex</p>	2080h Array	001 Ch
A128.29 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 30. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.29 le paramètre sur lequel la 30e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.29. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 1D hex</p>	2080h Array	001 Dh
A128.30 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 31. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.30 le paramètre sur lequel la 31e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.30. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 1E hex</p>	2080h Array	001 Eh
A128.31 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer Mapping 32. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans A128.31 le paramètre sur lequel la 32e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans A129.31. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 00 1F hex</p>	2080h Array	001 Fh

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A129.0 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 1. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la première adresse source dans A129.0.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 00 hex</p>	2081h Array	0h	
A129.1 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 2. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la deuxième adresse source dans A129.1.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 01 hex</p>	2081h Array	1h	
A129.2 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 3. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la troisième adresse source dans A129.2.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 02 hex</p>	2081h Array	2h	
A129.3 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 4. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. 	2081h Array	3h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la quatrième adresse source dans A129.3.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 03 hex</p>		
A129.4 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 5. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la cinquième adresse source dans A129.4.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 04 hex</p>	2081h Array	4h
A129.5 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 6. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la sixième adresse source dans A129.5.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 05 hex</p>	2081h Array	5h
A129.6 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 7. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 7e adresse source dans A129.6.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 06 hex</p>	2081h Array	6h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description			bus de terrain-adresse
A129.7 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 8. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 8e adresse source dans A129.7.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 07 hex</p>			2081h 7h Array
A129.8 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 9. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 9e adresse source dans A129.8.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 08 hex</p>			2081h 8h Array
A129.9 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 10. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 10e adresse source dans A129.9.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 09 hex</p>			2081h 9h Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A129.10 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 11. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 11e adresse source dans A129.10.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 0A hex</p>	2081h Array	000 Ah
A129.11 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 12. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 12e adresse source dans A129.11.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 0B hex</p>	2081h Array	000 Bh
A129.12 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 13. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 13e adresse source dans A129.12.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 0C hex</p>	2081h Array	000 Ch

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A129.13 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 14. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 14e adresse source dans A129.13.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 0D hex</p>	2081h Array	000 Dh
A129.14 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 15. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 15e adresse source dans A129.14.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 0E hex</p>	2081h Array	000 Eh
A129.15 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 16. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 16e adresse source dans A129.15.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 0F hex</p>	2081h Array	000 Fh

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A129.16 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 17. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 17e adresse source dans A129.16.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 10 hex</p>	2081h	10h	Array
A129.17 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 18. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 18e adresse source dans A129.17.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 11 hex</p>	2081h	11h	Array
A129.18 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 19. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 19e adresse source dans A129.18.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 12 hex</p>	2081h	12h	Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A129.19 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 20. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 20e adresse source dans A129.19.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 13 hex</p>	2081h Array	13h	
A129.20 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 21. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 21e adresse source dans A129.20.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 14 hex</p>	2081h Array	14h	
A129.21 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 22. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 22e adresse source dans A129.21.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 15 hex</p>	2081h Array	15h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A129.22 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 23. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 23e adresse source dans A129.22.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 16 hex</p>	2081h Array	16h	
A129.23 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 24. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 24e adresse source dans A129.23.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 17 hex</p>	2081h Array	17h	
A129.24 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 25. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 25e adresse source dans A129.24.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 18 hex</p>	2081h Array	18h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A129.25 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 26. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 26e adresse source dans A129.25.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 19 hex</p>	2081h Array	19h	
A129.26 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 27. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 27e adresse source dans A129.26.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 1A hex</p>	2081h Array	001 Ah	
A129.27 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 28. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 28e adresse source dans A129.27.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 6 ... 3131 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 1B hex</p>	2081h Array	001 Bh	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A129.28 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 29. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 29e adresse source dans A129.28.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 1C hex</p>	2081h Array	001 Ch
A129.29 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 30. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 30e adresse source dans A129.29.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 1D hex</p>	2081h Array	001 Dh
A129.30 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 31. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans A129.x. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans A128.x. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans A129.x sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans A129.x la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 31e adresse source dans A129.30.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 1E hex</p>	2081h Array	001 Eh

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A129.31 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer adresse source 32. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire jusqu'à 32 valeurs sélectionnables de l'IGB-Motionbus. Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A129.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A128.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A129.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A129.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 32e adresse source dans <i>A129.31</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Fct.no.25; USS-Adr: 01 20 40 1F hex</p>	2081h Array	001 Fh
A130.0 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 1. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.0</i> le paramètre sur lequel la première valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.0</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 00 hex</p>	2082h Array	0h
A130.1 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 2. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.1</i> le paramètre sur lequel la deuxième valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.1</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 01 hex</p>	2082h Array	1h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A130.2 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 3. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.2</i> le paramètre sur lequel la troisième valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.2</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 02 hex</p>	2082h Array	2h	
A130.3 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 4. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.3</i> le paramètre sur lequel la quatrième valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.3</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 03 hex</p>	2082h Array	3h	
A130.4 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 5. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.4</i> le paramètre sur lequel la cinquième valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.4</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 04 hex</p>	2082h Array	4h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A130.5 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 6. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.5</i> le paramètre sur lequel la sixième valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.5</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 05 hex</p>	2082h Array	5h	
A130.6 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 7. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.6</i> le paramètre sur lequel la 7e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.6</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 06 hex</p>	2082h Array	6h	
A130.7 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 8. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.7</i> le paramètre sur lequel la 8e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.7</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 07 hex</p>	2082h Array	7h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A130.8 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 9. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.8</i> le paramètre sur lequel la 9e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.8</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 08 hex</p>	2082h Array	8h
A130.9 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 10. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.9</i> le paramètre sur lequel la 10e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.9</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 09 hex</p>	2082h Array	9h
A130.10 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 11. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.10</i> le paramètre sur lequel la 11e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.10</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 0A hex</p>	2082h Array	000 Ah

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A130.11 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 12. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.11</i> le paramètre sur lequel la 12e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.11</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 0B hex</p>	2082h Array	000 Bh
A130.12 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 13. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.12</i> le paramètre sur lequel la 13e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.12</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 0C hex</p>	2082h Array	000 Ch
A130.13 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 14. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.13</i> le paramètre sur lequel la 14e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.13</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 0D hex</p>	2082h Array	000 Dh

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A130.14 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 15. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.14</i> le paramètre sur lequel la 15e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.14</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 0E hex</p>	2082h Array	000 Eh
A130.15 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 16. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.15</i> le paramètre sur lequel la 16e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.15</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 0F hex</p>	2082h Array	000 Fh
A130.16 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 17. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.16</i> le paramètre sur lequel la 17e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.16</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 10 hex</p>	2082h Array	10h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A130.17 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 18. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.17</i> le paramètre sur lequel la 18e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.17</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 11 hex</p>	2082h	Array	11h
A130.18 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 19. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.18</i> le paramètre sur lequel la 19e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.18</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 12 hex</p>	2082h	Array	12h
A130.19 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 20. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.19</i> le paramètre sur lequel la 20e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.19</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 13 hex</p>	2082h	Array	13h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A130.20 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 21. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.20</i> le paramètre sur lequel la 21e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.20</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 14 hex</p>	2082h Array	14h
A130.21 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 22. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.21</i> le paramètre sur lequel la 22e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.21</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 15 hex</p>	2082h Array	15h
A130.22 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 23. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.22</i> le paramètre sur lequel la 23e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.22</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 16 hex</p>	2082h Array	16h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A130.23 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 24. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.23</i> le paramètre sur lequel la 24e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.23</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 17 hex</p>	2082h Array	17h
A130.24 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 25. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.24</i> le paramètre sur lequel la 25e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.24</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 18 hex</p>	2082h Array	18h
A130.25 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 26. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.25</i> le paramètre sur lequel la 26e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.25</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 19 hex</p>	2082h Array	19h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A130.26 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 27. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.26</i> le paramètre sur lequel la 27e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.26</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 1A hex</p>	2082h Array	001 Ah
A130.27 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 28. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.27</i> le paramètre sur lequel la 28e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.27</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 1B hex</p>	2082h Array	001 Bh
A130.28 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 29. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.28</i> le paramètre sur lequel la 29e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.28</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 1C hex</p>	2082h Array	001 Ch

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A130.29 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 30. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.29</i> le paramètre sur lequel la 30e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.29</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 1D hex</p>	2082h Array	001 Dh
A130.30 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 31. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.30</i> le paramètre sur lequel la 31e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.30</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 1E hex</p>	2082h Array	001 Eh
A130.31 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 Mapping 32. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez dans <i>A130.31</i> le paramètre sur lequel la 32e valeur doit être écrite. La longueur du paramètre définit le nombre de bytes qui seront lus à partir de l'adresse indiquée dans <i>A131.31</i>. Veuillez noter que vous pouvez uniquement utiliser des paramètres qui disposent de la caractéristique <i>PDO-Mapping</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 20 80 1F hex</p>	2082h Array	001 Fh

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A131.0 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 1. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la première adresse source dans <i>A131.0</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 00 hex</p>	2083h	0h	Array
A131.1 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 2. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la deuxième adresse source dans <i>A131.1</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 01 hex</p>	2083h	1h	Array
A131.2 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 3. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la troisième adresse source dans <i>A131.2</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 02 hex</p>	2083h	2h	Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description		bus de terrain- adresse	
A131.3 global r=3, w=3	IGB Consumer2 adresse source 4. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map). Pour ce faire, vous devez saisir comme suit: 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i> . 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i> . Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105. Saisissez la quatrième adresse source dans <i>A131.3</i> . <i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 03 hex		2083h Array	3h
A131.4 global r=3, w=3	IGB Consumer2 adresse source 5. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map). Pour ce faire, vous devez saisir comme suit: 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i> . 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i> . Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105. Saisissez la cinquième adresse source dans <i>A131.4</i> . <i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 04 hex		2083h Array	4h
A131.5 global r=3, w=3	IGB Consumer2 adresse source 6. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map). Pour ce faire, vous devez saisir comme suit: 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i> . 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i> . Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105. Saisissez la sixième adresse source dans <i>A131.5</i> . <i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 05 hex		2083h Array	5h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description		bus de terrain-adresse	
A131.6 global r=3, w=3	IGB Consumer2 adresse source 7. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map). Pour ce faire, vous devez saisir comme suit: 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i> . 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i> . Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105. Saisissez la 7e adresse source dans <i>A131.6</i> . <i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 06 hex		2083h Array	6h
A131.7 global r=3, w=3	IGB Consumer2 adresse source 8. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map). Pour ce faire, vous devez saisir comme suit: 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i> . 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i> . Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105. Saisissez la 8e adresse source dans <i>A131.7</i> . <i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 07 hex		2083h Array	7h
A131.8 global r=3, w=3	IGB Consumer2 adresse source 9. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map). Pour ce faire, vous devez saisir comme suit: 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i> . 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i> . Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105. Saisissez la 9e adresse source dans <i>A131.8</i> . <i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 08 hex		2083h Array	8h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A131.9 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 10. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <p>1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>.</p> <p>2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus.</p> <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 10e adresse source dans <i>A131.9</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 09 hex</p>	2083h Array	9h
A131.10 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 11. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <p>1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>.</p> <p>2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus.</p> <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 11e adresse source dans <i>A131.10</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 0A hex</p>	2083h Array	000 Ah
A131.11 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 12. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <p>1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>.</p> <p>2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus.</p> <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 12e adresse source dans <i>A131.11</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 0B hex</p>	2083h Array	000 Bh

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A131.12 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 13. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 13e adresse source dans <i>A131.12</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 0C hex</p>	2083h Array	000 Ch
A131.13 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 14. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 14e adresse source dans <i>A131.13</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 0D hex</p>	2083h Array	000 Dh
A131.14 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 15. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 15e adresse source dans <i>A131.14</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 0E hex</p>	2083h Array	000 Eh

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A131.15 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 16. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 16e adresse source dans <i>A131.15</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 0F hex</p>	2083h Array	000 Fh
A131.16 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 17. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 17e adresse source dans <i>A131.16</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 10 hex</p>	2083h Array	10h
A131.17 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 18. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 18e adresse source dans <i>A131.17</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 11 hex</p>	2083h Array	11h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A131.18 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 19. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 19e adresse source dans <i>A131.18</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 12 hex</p>	2083h Array	12h
A131.19 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 20. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 20e adresse source dans <i>A131.19</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 13 hex</p>	2083h Array	13h
A131.20 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 21. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 21e adresse source dans <i>A131.20</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 14 hex</p>	2083h Array	14h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A131.21 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 22. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 22e adresse source dans <i>A131.21</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 15 hex</p>	2083h	Array	15h
A131.22 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 23. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 23e adresse source dans <i>A131.22</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 16 hex</p>	2083h	Array	16h
A131.23 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 24. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A130.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A130.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 24e adresse source dans <i>A131.23</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 17 hex</p>	2083h	Array	17h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A131.24 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 25. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 25e adresse source dans <i>A131.24</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 18 hex</p>	2083h	Array	18h
A131.25 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 26. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 26e adresse source dans <i>A131.25</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 19 hex</p>	2083h	Array	19h
A131.26 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 27. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 27e adresse source dans <i>A131.26</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 1A hex</p>	2083h	Array	001 Ah

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A131.27 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 28. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 28e adresse source dans <i>A131.27</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 1B hex</p>	2083h	001	Bh
A131.28 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 29. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 29e adresse source dans <i>A131.28</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 1C hex</p>	2083h	001	Ch
A131.29 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 30. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 30e adresse source dans <i>A131.29</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 1D hex</p>	2083h	001	Dh

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A131.30 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 31. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 31e adresse source dans <i>A131.30</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Fnc.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 1E hex</p>	2083h	001	Eh
A131.31 global r=3, w=3	<p>IGB Consumer2 adresse source 32. mapped paramètre: Chaque appareil peut lire de l'IGB-Motionbus jusqu'à 32 valeurs sélectionnables avec le deuxième Canal Consumer (module IGB-Motionbus Consumer2 Map).</p> <p>Pour ce faire, vous devez saisir comme suit:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. L'adresse source, c.à.d. depuis quel convertisseur et à partir de quel byte de ses données envoyées la lecture doit-elle intervenir. Vous saisissez cela dans <i>A131.x</i>. 2. L'adresse cible, c.à.d. où la valeur doit-elle être écrite? Vous saisissez cela dans <i>A130.x</i>. Vous définissez ainsi simultanément le nombre de bytes qui seront lus. <p>Saisissez l'adresse source dans <i>A131.x</i> sous forme de valeur à 4 chiffres. Les premiers chiffres représentent l'adresse IGB du convertisseur à partir duquel la lecture doit intervenir. Les deux derniers chiffres indiquent le numéro du byte à partir duquel la lecture doit intervenir. Si vous souhaitez lire à partir du convertisseur avec l'adresse IGB 11 à partir du byte 5, saisissez dans <i>A131.x</i> la valeur 1105.</p> <p>Saisissez la 32e adresse source dans <i>A131.31</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 6 ... 3131</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; valeur brute:1LSB=Fnc.no.25; USS-Adr: 01 20 C0 1F hex</p>	2083h	001	Fh
A138 global read (3)	<p>IGB Motionbus Temps: Ce paramètre indique l'heure globale (en millisecondes) dans l'IGB-Motionbus. La valeur évolue de 0 à $2^{32}-1 = 4\,294\,967\,295$ ms et recommence à 0. Tous les participants de l'IGB-Motionbus travaillent de manière synchrone entre eux et utilisent donc cette horloge globale. A l'aide de ce paramètre, vous pouvez par ex. déclencher dans différents convertisseurs des vues (Scope), puis attribuer chronologiquement des images dans le logiciel POSITool.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; PDO ; Type: U32; USS-Adr: 01 22 80 00 hex</p>	208Ah	0h	
A140 global read (0)	<p>LCD Ligne0: Affichage de la ligne d'afficheur supérieure sous forme de chaîne de caractères.</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 01 23 00 00 hex</p>	208Ch	0h	
A141 global read (0)	<p>LCD Ligne1: Affichage de la ligne d'afficheur inférieure sous forme de chaîne de caractères.</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 01 23 40 00 hex</p>	208Dh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A142 global read (3)	Raccourci-clavier: Code de la touche valable. 0=aucun, 1=A GAUCHE, 2=A DROITE, 3=VERS LE BAS, 4=VERS LE HAUT, 5=#, 6=ESC, 7=F1, 8=F2, 9=F3, 10=F4, 11=MAIN, 12= MARCHE, 13=ARRET, 14=I/O Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 23 80 00 hex	208Eh	0h	
A144 global r=3, w=0	A distance raccourci-clavier: Vous pouvez simuler des pressions sur les touches en écrivant sur ce paramètre. Signification, cf. A142. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 24 00 00 hex	2090h	0h	
A146 axe r=3, w=3	Display Mode: La visualisation sur l'afficheur du convertisseur est paramétrée à l'aide des paramètres A146 à A149. Le mode afficheur est réglé dans A146. L'affichage standard est utilisé pour le réglage 0:Affichage vitesse/courant. Si A146 est réglé sur 2:Terminal, les chaînes de caractères saisies dans A147 et A148 s'affichent. Cela permet par exemple de représenter un message de la CPE. La sélection 4:Paramètre issu d'A149 + BEH permet d'afficher la valeur du paramètre saisi dans A149. 0: Affichage vitesse / courant; 2: Terminal; 4: Paramètre issu d'A149 + BEH; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 24 80 00 hex	2092h	0h	
A147 axe r=3, w=3	Ligne 0: La visualisation sur l'afficheur du convertisseur est paramétrée à l'aide des paramètres A146 à A149. Si A146 est réglé sur 2:Terminal, les chaînes de caractères saisies dans A147 et A148 s'affichent. Cela permet par exemple de représenter un message de la CPE. Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 01 24 C0 00 hex	2093h	0h	
A148 axe r=3, w=3	Ligne 1: La visualisation sur l'afficheur du convertisseur est paramétrée à l'aide des paramètres A146 à A149. Si A146 est réglé sur 2:Terminal, les chaînes de caractères saisies dans A147 et A148 s'affichent. Cela permet par exemple de représenter un message de la CPE. Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 01 25 00 00 hex	2094h	0h	
A149 axe r=3, w=3	Ecran paramètres d'affichage: La visualisation sur l'afficheur du convertisseur est paramétrée à l'aide des paramètres A146 à A149. Si A146 est réglé sur 4:Paramètre issu d'A149 + BEH, la valeur du paramètre saisi dans A149 s'affiche. <i>domaine des valeurs: A00 ... 1.D399 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 25 40 00 hex	2095h	0h	
A150 axe, OFF r=1, w=3	Temps de cycle: Temps de cycle de la configuration en temps réel dans l'axe. L'utilisation de la tâche en temps réel peut être vérifiée dans le paramètre E191 Durée utilisation. Si la charge de calcul est trop élevée, l'événement « 57:Durée utilisation » est déclenché. REMARQUE La modification de ce paramètre peut entraîner la reconnaissance d'une configuration modifiée au moment de se « Connecter en ligne » via le logiciel POSITool. 4: 1ms; 5: 2ms; 6: 4ms; 7: 8ms; 8: 16ms; 9: 32ms; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 25 80 00 hex	2096h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A151 global read (2)	Session ID: Le paramètre indique la Session-ID actuelle transmise au convertisseur par le téléserveur et que le responsable de la machine communique au technicien de service (par ex. par voie téléphonique). Le technicien de service requiert la Session-ID pour pouvoir établir la liaison de télémaintenance si le paramètre <i>A168 = 1: Télémaintenance avec Session-ID</i> est paramétré. La saisie 0 dans <i>A151</i> signifie l'absence d'une Session-ID. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 25 C0 00 hex	2097h	0h
A152 global read (2)	Position IGB: Le paramètre indique la position actuelle du convertisseur dans le réseau IGB. 0: <i>Single</i> ; Le convertisseur n'est pas connecté à d'autres SDS 5000. 1: <i>IGB-interne</i> ; Les deux connecteurs RJ45 sont branchés à d'autres convertisseurs, c.à.d. d'autres SDS 5000 sont connectés sur les deux côtés du convertisseur. 2: <i>Passerelle X3 A</i> ; Le convertisseur est installé à l'extrémité gauche extérieure de l'IGB, c.à.d. aucun convertisseur valide n'est branché à son connecteur X3 A. 3: <i>Passerelle X3 B</i> ; Le convertisseur est installé à l'extrémité droite extérieure de l'IGB, c.à.d. aucun convertisseur valide n'est branché à son connecteur X3 B ou plus de 32 convertisseurs ont été reliés entre eux. Dans ce cas, l'IGB est clôturé de manière logique après le 32e SDS 5000 et cet état s'affiche à l'écran. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 26 00 00 hex	2098h	0h
A153 global read (2)	IGB Nombre réel de participants: Le paramètre indique le nombre de participants actuellement connectés à l'IGB. 0: ou 1: Actuellement, aucun autre participant n'est relié à ce convertisseur via l'IGB. 2..32: Le chiffre affiché correspond au nombre de convertisseurs trouvés dans le réseau IGB. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 26 40 00 hex	2099h	0h
A154.0 global read (2)	IGB Port X3A état: Le paramètre affiche l'état du connecteur Ethernet gauche X3 A. 0: <i>ERROR</i> ; L'état du connecteur est inconnu. 1: <i>Aucune liaison</i> ; Le connecteur n'est pas relié à d'autres appareils. 2: <i>10 Mbit/s</i> ; Il existe une liaison vers un participant avec un taux de transmission de 10 Mbit/s. Le participant n'est pas un SDS 5000. 3: <i>100 Mbit/s</i> ; Il existe une liaison vers un participant avec un taux de transmission de 100 Mbit/s. La communication avec ce participant n'est pas entièrement apte à exécuter une opération en duplex et le participant n'est pas un SDS 5000. 4: <i>Liaison OK</i> ; Il existe une liaison vers un participant avec un taux de transmission de 100 Mbit/s, dont la communication est entièrement apte à exécuter une opération en duplex. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 26 80 00 hex	209Ah Array	0h
A154.1 global read (2)	IGB Port X3 B état: Le paramètre affiche l'état du connecteur Ethernet droit X3 B. 0: <i>ERROR</i> ; L'état du connecteur est inconnu. 1: <i>Aucune liaison</i> ; Le connecteur n'est pas relié à d'autres appareils. 2: <i>10 Mbit/s</i> ; Il existe une liaison vers un participant avec un taux de transmission de 10 Mbit/s. Le participant n'est pas un SDS 5000. 3: <i>100 Mbit/s</i> ; Il existe une liaison vers un participant avec un taux de transmission de 100 Mbit/s. La communication avec ce participant n'est pas entièrement apte à exécuter une opération en duplex et le participant n'est pas un SDS 5000. 4: <i>Liaison OK</i> ; Il existe une liaison vers un participant avec un taux de transmission de 100 Mbit/s, dont la communication est entièrement apte à exécuter une opération en duplex. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 26 80 01 hex	209Ah Array	1h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A155 global read (3)	<p>Etat IGB: Le paramètre indique l'état IGB de l'appareil.</p> <p>0: <i>Booting</i>; L'IGB démarre: Les convertisseurs reliés lancent leur processus d'annonce dans le réseau IGB et se synchronisent.</p> <p>1: <i>Single</i>; Actuellement, aucun réseau IGB n'est établi avec d'autres convertisseurs: Soit ce SDS n'a trouvé aucun autre convertisseur avec lequel un réseau IGB peut être établi, soit une liaison déjà existante avec d'autres convertisseurs via IGB a été coupée. Il est possible d'utiliser les fonctions <i>Télémaintenance</i> ou <i>Liaison directe</i>.</p> <p>2: <i>IGB-Running</i>; Plusieurs convertisseurs ont établi un réseau IGB. Il est possible d'utiliser les fonctions <i>Télémaintenance</i> ou <i>Liaison directe</i> (avec POSITool). La fonction <i>IGB-Motionbus</i> n'est pas ou ne peut pas être utilisée,</p> <ul style="list-style-type: none"> - parce que la fonction n'a pas été sélectionnée lors de la configuration ou - parce que le paramètre <i>A120 IGB Adresse</i> n'a pas été clairement réglé dans tous les participants ou - parce que <i>A121 IGB Nombre théorique</i> n'a pas été paramétré. <p>3: <i>IGB-Motionbus</i>; L'IGB-Motionbus n'a pas pu être établi. Cela signifie que</p> <ul style="list-style-type: none"> - pour tous les convertisseurs dans le réseau IGB la fonction <i>IGB-Motionbus</i> a été activée et - aucune adresse IGB n'a été attribuée plusieurs fois (<i>A120 IGB-Adresse</i>) et - chaque convertisseur a trouvé le même nombre de partenaires dans le réseau IGB et que ce nombre dans chaque convertisseur correspond au nombre attendu dans <i>A121</i> et - tous les convertisseurs dans le réseau IGB sont synchronisés et réceptionnent des données valables - aucun convertisseur annonce une double erreur (événement 52, causes 9 et 10). <p>Dans cet état, la connexion d'autres convertisseurs n'a aucun effet sur l'IGB-Motionbus existant.</p> <p>4: <i>Motionbus Error</i>; L'état <i>A155 = 3:IGB-Motionbus</i> a déjà été atteint une fois et a été quitté suite à une erreur. Tous les SDS 5000 ne sont plus connectés au réseau IGB en raison d'un câble IGB débranché ou apparition d'un grave défaut CEM ou perturbation de la synchronisation entre les convertisseurs.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 26 C0 00 hex</p>	209Bh	0h	
A156 global read (3)	<p>IGB Nombre d'amorçages: Le paramètre indique pour chaque appareil combien de fois un démarrage de l'IGB a été constaté ou s'est déclenché lui-même depuis le dernier branchement de sa tension d'alimentation.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 27 00 00 hex</p>	209Ch	0h	
A157.0 global read (0)	<p>Adresse IP X3A active: Le paramètre affiche l'adresse IP actuelle utilisée pour X3 A. 0.0.0.0 représente une valeur invalide. Dans ce cas, l'interface interdit toute communication avec POSITool.</p> <p>L'adresse IP active est calculée selon les réglages d'<i>A166.0</i> et affichée dans <i>A157.0</i>.</p> <p>Information Définissez ce paramètre en accord avec l'administration réseau compétente afin d'obtenir une liaison optimale. Veuillez consulter le chapitre Administration système dans le Manuel de l'utilisateur SDS 5000 (ID 442290).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 27 40 00 hex</p>	209Dh Array	0h	
A157.1 global read (0)	<p>Adresse IP X3B active: Le paramètre affiche l'adresse IP actuelle utilisée pour X3 B. 0.0.0.0 représente une valeur invalide. Dans ce cas, l'interface interdit toute communication avec POSITool.</p> <p>L'adresse IP active est calculée selon les réglages d'<i>A166.1</i> et affichée dans <i>A157.1</i>.</p> <p>Information Définissez ce paramètre en accord avec l'administration réseau compétente afin d'obtenir une liaison optimale. Veuillez consulter le chapitre Administration système dans le Manuel de l'utilisateur SDS 5000 (ID 442290).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 27 40 01 hex</p>	209Dh Array	1h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A158.0 global read (0)	<p>Masque sous-réseau X3A actif: Le paramètre affiche le masque sous-réseau actuel utilisé pour X3 A. 0.0.0.0 représente une valeur invalide. Dans ce cas, aucune communication n'est possible via X3 A.</p> <p>Information Définissez ce paramètre en accord avec l'administration réseau compétente afin d'obtenir une liaison optimale. Veuillez consulter le chapitre Administration système dans le Manuel de l'utilisateur SDS 5000 (ID 442290).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 27 80 00 hex</p>	209Eh Array	0h	
A158.1 global read (0)	<p>Masque sous-réseau X3B actif: Le paramètre affiche le masque sous-réseau actuel utilisé pour X3 B. 0.0.0.0 représente une valeur invalide. Dans ce cas, aucune communication n'est possible via X3 B.</p> <p>Information Définissez ce paramètre en accord avec l'administration réseau compétente afin d'obtenir une liaison optimale. Veuillez consulter le chapitre Administration système dans le Manuel de l'utilisateur SDS 5000 (ID 442290).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 27 80 01 hex</p>	209Eh Array	1h	
A160 global read (0)	<p>Adresse serveur DNS active: Le paramètre indique l'adresse IP du serveur DNS utilisée par le convertisseur. Le serveur est utilisé pour convertir des adresses Internet en adresses IP. La source pour le serveur DNS indiqué ici peut être :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Paramètre A179 (réglage manuel de l'adresse IP du serveur DNS) - Le serveur DHCP compétent dans le réseau <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 28 00 00 hex</p>	20A0h	0h	
A161 global read (0)	<p>Passerelle active: Le paramètre indique l'adresse IP de la passerelle standard utilisée par le convertisseur. La passerelle standard est requise pour la liaison Internet via X3. La source pour l'adresse IP de la passerelle standard indiquée ici peut être :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Paramètre A175 (réglage manuel de l'adresse IP) - Le serveur DHCP compétent dans le réseau <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 28 40 00 hex</p>	20A1h	0h	
A162.0 global read (3)	<p>IGB Lost Frames.0: Le paramètre est un compteur de densité d'erreurs pour l'IGB-Motionbus. Il indique une valeur pour la densité d'erreurs actuelle des données attendues mais non réceptionnées sans erreur en cadence de millisecondes. Lorsque l'IGB-Motionbus est en service, chaque SDS envoie chaque milliseconde ses données à tous les autres convertisseurs. Si au moins un convertisseur n'envoie pas ses données de manière périodique, cela est constaté et enregistré ici dans l'élément 0 du paramètre. Ce compteur est incrémenté de la valeur des données attendues mais non réceptionnées. Si toutes les données de tous les convertisseurs connectés à l'IGB sont réceptionnées sans erreur, le compteur de densité d'erreurs est diminué de 1. Ce paramètre renseigne ainsi sur la qualité du réseau IGB. Si cette valeur augmente rapidement, un câble de liaison a vraisemblablement été débranché ou un convertisseur a été déconnecté.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 28 80 00 hex</p>	20A2h Array	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A162.1 global read (3)	<p>IGB Lost Frames.1: Indique le total de toutes les erreurs de l'IGB-Motionbus enregistrées depuis la mise en service du convertisseur. Lorsque l'IGB-Motionbus est en service, chaque SDS envoie chaque milliseconde ses données à tous les autres convertisseurs. Cette valeur est incrémentée pour les données attendues mais non réceptionnées sans erreur en cadence de millisecondes.</p> <p>Si vous utilisez l'IGB-Motionbus, la valeur est supprimée dès que l'état <i>A155 = 3:IGB-Motionbus</i> est atteint afin que la synchronisation encore imparfaite ne soit pas comptée comme erreur lors du démarrage IGB.</p> <p>Par la suite, la valeur du paramètre peut uniquement être supprimée en mettant hors service le convertisseur.</p> <p>Ce paramètre renseigne ainsi sur la qualité du réseau IGB. Si cette valeur augmente rapidement, un câble de liaison a vraisemblablement été débranché ou un convertisseur a été déconnecté. Si la valeur augmente irrégulièrement, il convient de vérifier le câblage et l'environnement relatifs aux connexions conformes CEM.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 28 80 01 hex</p>	20A2h Array	1h	
A163.0 global read (3)	<p>IGB Bits système: Le paramètre sert à la commande interne à l'IGB des fonctions IGB.</p> <p>Bit 0: Demande de télémaintenance (activation souhaitée)</p> <p>Bits 1 & 2: Progression de la liaison télémaintenance</p> <p>0 0: DEL bleue éteinte - Aucune télémaintenance demandée</p> <p>0 1: DEL bleue clignote - Création de la liaison vers le téléserveur.</p> <p>1 0: DEL bleue clignote régulièrement - L'appareil attend la liaison du logiciel POSITool avec le téléserveur.</p> <p>1 1: DEL bleue allumée - La liaison est établie et la télémaintenance peut être exécutée.</p> <p>Bit 3: Message en retour télémaintenance ; le bit indique l'état de la DEL bleue sur l'avant du convertisseur.</p> <p>Bit 4: Cet appareil est actuellement la passerelle active</p> <p>Bit 5: Maintenant, remettre à zéro tous les convertisseurs dans l'IGB (nouveau démarrage).</p> <p>Bit 6: PLL de l'appareil est enclenché sur l'IGB.</p> <p>Bit 7: La télémaintenance requiert une Session ID valable.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 01 28 C0 00 hex</p>	20A3h Array	0h	
A163.1 global read (3)	<p>IGB Bits système: Le paramètre sert à la commande interne à l'IGB des fonctions IGB.</p> <p>Bit 0 : Host-Controller en panne (is not living)</p> <p>Bit 1 : Serie-Lost-Frames (double erreur)</p> <p>0 : Tous les partenaires ont envoyé ponctuellement des données Motionbus.</p> <p>1: Au moins un partenaire n'a pas envoyé de données ponctuellement deux fois de suite.</p> <p>Bits 2 - 7: Réserve</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 01 28 C0 01 hex</p>	20A3h Array	1h	
A164.0 global r=3, w=3	<p>Adresse IP manuelle pour X3A: L'adresse IP pour X3 A est saisie dans ce paramètre si une adresse IP doit être attribuée manuellement. C'est le cas par exemple en l'absence d'un serveur DHCP.</p> <p>Si vous connectez X3 A à un PC ou un réseau Ethernet, assurez-vous que les adresses IP manuelles X3 A et X3 B proviennent de sous-réseaux différents. En même temps, vous ne pouvez pas relier X3 A et X3 B avec le même LAN et vous procurer votre adresse IP via le serveur DHCP.</p> <p>Information</p> <p>Définissez ce paramètre en accord avec l'administration réseau compétente afin d'obtenir une liaison optimale. Veuillez consulter le chapitre Administration système dans le Manuel de l'utilisateur SDS 5000 (ID 442290).</p>	20A4h Array	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
	<p>Information Notez qu'une modification du paramètre entre seulement en vigueur lorsque vous - avez sauvegardé la valeur à l'aide de l'action <i>A00.0</i> et - mis hors service puis remis en service le convertisseur.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 192.168.3.2 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 29 00 00 hex</p>			
<p>A164.1 global r=3, w=3</p>	<p>Adresse IP manuelle pour X3B: L'adresse IP pour X3 B est saisie dans ce paramètre si une adresse IP doit être attribuée manuellement. C'est le cas par exemple en l'absence d'un serveur DHCP.</p> <p>Si vous connectez X3 B à un PC ou un réseau Ethernet, assurez-vous que les adresses IP manuelles X3 A et X3 B proviennent de sous-réseaux différents. En même temps, vous ne pouvez pas relier X3 A et X3 B avec le même LAN et vous procurer votre adresse IP via le serveur DHCP.</p> <p>Information Définissez ce paramètre en accord avec l'administration réseau compétente afin d'obtenir une liaison optimale. Veuillez consulter le chapitre Administration système dans le Manuel de l'utilisateur SDS 5000 (ID 442290).</p> <p>Information Notez qu'une modification du paramètre entre seulement en vigueur lorsque vous - avez sauvegardé la valeur à l'aide de l'action <i>A00.0</i> et - mis hors service puis remis en service le convertisseur.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 192.168.4.2 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 29 00 01 hex</p>	20A4h Array		1h
<p>A165.0 global r=3, w=3</p>	<p>Masque sous réseau IP manuel pour X3A: Le masque sous-réseau pour X3 A est saisi dans ce paramètre si une adresse IP doit être attribuée manuellement. C'est le cas par exemple en l'absence d'un serveur DHCP. Le masque sous-réseau et l'adresse IP sont nécessaires pour pouvoir communiquer via TCP/IP.</p> <p>Information Définissez ce paramètre en accord avec l'administration réseau compétente afin d'obtenir une liaison optimale. Veuillez consulter le chapitre Administration système dans le Manuel de l'utilisateur SDS 5000 (ID 442290).</p> <p>Information Notez qu'une modification du paramètre entre seulement en vigueur lorsque vous - avez sauvegardé la valeur à l'aide de l'action <i>A00.0</i> et - mis hors service puis remis en service le convertisseur.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 255.255.255.0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 29 40 00 hex</p>	20A5h Array		0h
<p>A165.1 global r=3, w=3</p>	<p>Masque sous réseau IP manuel pour X3B: Le masque sous-réseau pour X3 B est saisi dans ce paramètre si une adresse IP doit être attribuée manuellement. C'est le cas par exemple en l'absence d'un serveur DHCP. Le masque sous-réseau et l'adresse IP sont nécessaires pour pouvoir communiquer via TCP/IP.</p> <p>Information Définissez ce paramètre en accord avec l'administration réseau compétente afin d'obtenir une liaison optimale. Veuillez consulter le chapitre Administration système dans le Manuel de l'utilisateur SDS 5000 (ID 442290).</p>	20A5h Array		1h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	Information Notez qu'une modification du paramètre entre seulement en vigueur lorsque vous - avez sauvegardé la valeur à l'aide de l'action A00.0 et - mis hors service puis remis en service le convertisseur. <i>domaine des valeurs: 0 ... 255.255.255.0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 29 40 01 hex		
A166.0 global r=3, w=3	Acquisition de l'adresse IP: Le mode d'acquisition de l'adresse IP et du masque sous-réseau est défini dans ce paramètre. Information Définissez ce paramètre en accord avec l'administration réseau compétente afin d'obtenir une liaison optimale. Veuillez consulter le chapitre Administration système dans le Manuel de l'utilisateur SDS 5000 (ID 442290). Information Notez qu'une modification du paramètre entre seulement en vigueur lorsque vous - avez sauvegardé la valeur à l'aide de l'action A00.0 et - mis hors service puis remis en service le convertisseur. <i>0: Uniquement réglage manuel;</i> L'appareil utilise exclusivement les données des paramètres - A164.0 <i>Adr. IP manuelle et</i> - A165.0 <i>Masque sous-réseau IP manuel.</i> Ces valeurs s'affichent dans les paramètres - A157.0 <i>Adresses IP actives et</i> - A158.0 <i>Masque sous-réseau actif.</i> <i>1: Standard;</i> Suite à sa connexion au réseau local, par analogie à d'autres composants, l'appareil s'annonce automatiquement auprès du serveur DHCP pour se procurer de cette manière l'adresse IP et le masque sous-réseau. Selon les réglages dans les paramètres A175 et A179, un processus s'efforce de se procurer l'adresse IP de la passerelle standard et du serveur DNS via le serveur DHCP. Si l'appareil obtient de la part du serveur DHCP les données dans un délai de trois minutes, elles seront saisies dans les paramètres A157 et A158. Selon les réglages dans les paramètres A175 et A179, l'adresse IP de la passerelle standard et du serveur DNS obtenue s'affiche dans les paramètres A161 et A160. Si l'appareil n'obtient aucune donnée de la part du serveur DHCP dans ce délai, il convient de permuter vers les valeurs dans A164.0 et A165.0, ainsi que A160 et A161. <i>2: Uniquement DHCP;</i> Suite à sa connexion au réseau local, l'appareil s'annonce automatiquement auprès du serveur DHCP pour obtenir les données. Si l'appareil reçoit les données via serveur DHCP, celles-ci sont saisies dans les paramètres A157 et A158. Selon les réglages dans les paramètres A175 et A179, l'adresse IP de la passerelle standard et du serveur DNS obtenue s'affiche dans les paramètres A161 et A160. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 29 80 00 hex	20A6h Array	0h
A166.1 global r=3, w=3	Acquisition de l'adresse IP: Le mode d'acquisition de l'adresse IP et du masque sous-réseau de X3 A est défini dans ce paramètre. Information Notez qu'une modification du paramètre entre seulement en vigueur lorsque vous - avez sauvegardé la valeur à l'aide de l'action A00.0 et - mis hors service puis remis en service le convertisseur. Information Définissez ce paramètre en accord avec l'administration réseau compétente afin d'obtenir une liaison optimale.	20A6h Array	1h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p>0: <i>Uniquement réglage manuel</i>; L'appareil utilise exclusivement les données des paramètres</p> <ul style="list-style-type: none"> - A164.0 <i>Adr. IP manuelle</i>, - A165.0 <i>masque sous-réseau IP manuel</i>. <p>Ces valeurs s'affichent dans les paramètres</p> <ul style="list-style-type: none"> - A157.0 <i>Adresses IP actives</i>, - A158.0 <i>Masque sous-réseau activé</i>. <p>1: <i>Standard</i>; Suite à sa connexion au réseau local, par analogie à d'autres composants, l'appareil s'annonce automatiquement auprès du serveur DHCP pour se procurer de cette manière l'adresse IP et le masque sous-réseau. Selon les réglages dans les paramètres A175 et A179, le processus s'efforce de se procurer l'adresse IP de la passerelle standard et du serveur DNS via le serveur DHCP.</p> <p>Si l'appareil obtient de la part du serveur DHCP les données dans un délai de trois minutes, elles seront saisies dans les paramètres A157 et A158. Selon les réglages dans les paramètres A175 et A179, l'adresse IP de la passerelle standard et du serveur DNS obtenue s'affiche dans les paramètres A161 et A160.</p> <p>Si l'appareil n'obtient aucune donnée de la part du serveur DHCP dans ce délai, il convient de permuter vers les valeurs manuelles dans A164.1 et A165.1, ainsi que A160 et A161.</p> <p>2: <i>Uniquement DHCP</i>; Suite à sa connexion au réseau local, l'appareil s'annonce automatiquement auprès du serveur DHCP pour obtenir les données.</p> <p>Si l'appareil reçoit les données via serveur DHCP, celles-ci sont saisies dans les paramètres A157 et A158. Selon les réglages dans les paramètres A175 et A179, l'adresse IP de la passerelle standard et du serveur DNS obtenue s'affiche dans les paramètres A161 et A160.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 29 80 01 hex</p>		
A167 global r=3, w=3	<p>Télémaintenance source: Dans ce paramètre, vous réglez la source du signal nécessaire au démarrage de la télémaintenance.</p> <p>Information Veuillez lire le chapitre Integrated Bus dans le Manuel de l'utilisateur SDS 5000 avant de lancer la télémaintenance !</p> <p>Le démarrage de la télémaintenance est déclenché par un changement de flanc positif (passage de LOW à HIGH) du signal que vous réglez dans ce paramètre. Ensuite, le signal doit se maintenir au Niveau HIGH.</p> <p>La télémaintenance est terminée dès qu'un Niveau HIGH n'est plus détecté à la source.</p> <p>Si vous souhaitez commander la télémaintenance via bus de terrain, veuillez procéder comme suit :</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Réglez A167 = 2:A181 Bit 0. Dans ce cas, le paramètre A181 bit 0 est la source du signal. 2. Ecrivez cette source via le bus de terrain. <p>Notez que vous ne pouvez pas démarrer une télémaintenance s'il existe une liaison directe entre le PC et le convertisseur !</p> <p>Information Ce paramètre définit le comportement du convertisseur en cas de télémaintenance et peut être modifié négativement de manière intempestive par écrasement lors d'une opération de télémaintenance (rupture de la liaison, perte de données). Vous avez deux possibilités pour éviter toute modification involontaire :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Lisez les données issues du convertisseur lors de l'établissement de la liaison. - Utilisez un fichier projet affilié au convertisseur dans lequel le paramètre est réglé correctement. <p>0: <i>inactif</i>; Aucune télémaintenance souhaitée</p> <p>1: A800; La télémaintenance est démarrée à l'aide du paramètre A800.</p> <p>2: A181-Bit 0; La télémaintenance est démarrée à l'aide du bit 0 dans le paramètre A181 Device Control Byte 2.</p> <p>3: BE1; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 1.</p> <p>4: BE1-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 1.</p>	20A7h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>5: BE2; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 2. 6: BE2-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 2. 7: BE3; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 3. 8: BE3-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 3. 9: BE4; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 4. 10: BE4-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 4. 11: BE5; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 5. 12: BE5-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 5. 13: BE6; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 6. 14: BE6-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 6. 15: BE7; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 7. 16: BE7-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 7. 17: BE8; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 8. 18: BE8-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 8. 19: BE9; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 9. 20: BE9-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 9. 21: BE10; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 10. 22: BE10-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 10. 23: BE11; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 11. 24: BE11-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 11. 25: BE12; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 12. 26: BE12-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 12. 27: BE13; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal à l'entrée binaire 13. 28: BE13-invers; La télémaintenance est démarrée à l'aide du signal inversé à l'entrée binaire 13.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 29 C0 00 hex</p>		
A168 global r=3, w=3	<p>Télémaintenance avec ID session: Dans ce paramètre, vous réglez si la télémaintenance doit être exécutée avec une Session-ID. La Session-ID vous permet de sécuriser en plus la télémaintenance. Si la valeur 1 est saisie dans ce paramètre dans le convertisseur auquel la liaison vers Internet est connectée, l'utilisateur de POSITool doit saisir de plus la Session-ID pour pouvoir démarrer la télémaintenance.</p> <p>ATTENTION Ce paramètre est uniquement analysé pour le convertisseur correspondant à la passerelle active. Pour tous les autres convertisseurs, le réglage de ce paramètre est ignoré. Cela signifie que, pour une télémaintenance avec Session-ID, le paramètre doit impérativement être réglé pour le convertisseur correspondant à la passerelle active.</p> <p>Information Ce paramètre définit le comportement du convertisseur en cas de télémaintenance et peut être modifié négativement de manière intempestive par écrasement lors d'une opération de télémaintenance (rupture de la liaison, perte de données). Vous avez deux possibilités pour éviter toute modification involontaire : - Lisez les données issues du convertisseur lors de l'établissement de la liaison. - Utilisez un fichier projet affilié au convertisseur dans lequel le paramètre est réglé correctement.</p> <p><u>0: inactif</u>; Le technicien de service n'a pas besoin de Session-ID pour établir une liaison de télémaintenance. <u>1: actif</u>; Le technicien de service a besoin de la Session-ID pour établir une liaison de télémaintenance.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 2A 00 00 hex</p>	20A8h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A169 global read (3)	<p>Progression de la connexion pour la télémaintenance: Le paramètre indique la progression de l'établissement de la liaison. Le paramètre fournit les mêmes informations que la DEL bleue installée sur l'avant de l'appareil.</p> <p>0: <i>AucuneTéléMaint</i>; Aucune télémaintenance souhaitée. 1: <i>LiaisonTéléser</i>; Etablissement de la liaison vers le téléserveur. 2: <i>AttentPOSITool</i>; L'appareil attend la liaison vers POSITool. 3: <i>TélémaintActive</i>; La liaison est établie et la télémaintenance peut être effectuée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 2A 40 00 hex</p>	20A9h	0h
A170 global read (3)	<p>Télémaintenance message en retour: Le paramètre modifie le bit 0 à la même cadence que la DEL bleue sur l'avant avec la signification suivante :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Bit 0 = 1:DEL marche - Bit 0 = 0:DEL arrêt <p>Vous pouvez éditer ce paramètre sur une sortie binaire en vue d'analyser le signal de la DEL bleue.</p> <p>Information Ce paramètre vous permet de représenter l'état de la DEL bleue installée sur un témoin lumineux externe.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 2A 80 00 hex</p>	20AAh	0h
A175 global r=3, w=3	<p>Passerelle standard: L'adresse IP de la passerelle pour X3 A est saisie dans ce paramètre si cette valeur ne peut pas être obtenue via un serveur DHCP.</p> <p>Les possibilités suivantes sont disponibles :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Si vous saisissez dans ce paramètre une adresse IP différente de « 0.0.0.0 » : Le convertisseur utilisera cette adresse IP sans aucune vérification. • Si vous saisissez la valeur « 0.0.0.0 » dans ce paramètre, vous disposez de deux possibilités: <ul style="list-style-type: none"> - Si la valeur « 1 » ou « 2 » est saisie dans le paramètre A166 : Le convertisseur tente automatiquement de se procurer l'adresse IP de la passerelle standard via le serveur DHCP compétent. - Si la valeur « 0 » est saisie dans le paramètre A166 : Aucune passerelle standard n'est disponible dans le convertisseur ! <p>Veuillez noter que, normalement, le serveur DHCP livre aussi l'adresse IP de la passerelle standard. Si l'on souhaite que l'adresse IP de la passerelle standard soit automatiquement réglée par le serveur DHCP, veuillez alors impérativement saisir ici la valeur « 0.0.0.0 ». Dans le cas contraire, l'adresse IP de la passerelle standard fournie par le serveur DHCP sera ignorée.</p> <p>Information Notez qu'une modification du paramètre entre seulement en vigueur lorsque vous</p> <ul style="list-style-type: none"> - avez sauvegardé la valeur à l'aide de l'action A00.0 et - mis hors service puis remis en service le convertisseur. <p>Information Définissez ce paramètre en accord avec l'administration réseau compétente afin d'obtenir une liaison optimale.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0.0.0.0 ... 4294967295</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 2B C0 00 hex</p>	20AFh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A176 global r=3, w=3	<p>Téléserveur sélection: Dans ce paramètre, vous indiquez si vous souhaitez créer pour la télémaintenance une liaison via Internet ou via le réseau local (LAN).</p> <p>Information Ce paramètre définit le comportement du convertisseur en cas de télémaintenance et peut être modifié négativement de manière intempestive par écrasement lors d'une opération de télémaintenance (rupture de la liaison, perte de données). Vous avez deux possibilités pour éviter toute modification involontaire :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Lisez les données issues du convertisseur lors de l'établissement de la liaison. - Utilisez un fichier projet affilié au convertisseur dans lequel le paramètre est réglé correctement. <p>0: <u>InternetE</u>; Etablissement d'une liaison de télémaintenance via Internet. 1: <u>LAN</u>; Etablissement d'une liaison de télémaintenance via le réseau local. Dans ce cas, veuillez absolument tenir compte du paramètre A177.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 2C 00 00 hex</p>	20B0h	0h
A177 global r=3, w=3	<p>Name LAN Teleserver: Si vous souhaitez établir une liaison de télémaintenance via le réseau local, veuillez saisir ici l'adresse de l'ordinateur sur lequel fonctionne le téléserveur LAN. L'adresse peut être saisie sous les deux formats suivants :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Si l'adresse IP est connue, elle peut être saisie directement, par ex. « 192.168.3.2 » • Si le nom du téléserveur LAN est connu et que le convertisseur dispose d'une adresse IP DNS Server valable, vous pouvez également saisir le nom du téléserveur LAN. Le convertisseur recherche alors automatiquement l'adresse IP. <p>ATTENTION Lors de la saisie du nom du téléserveur LAN, celui-ci doit être entré avec l'adresse intégrale du domaine (fully qualified domain). Exemple :</p> <ul style="list-style-type: none"> • L'ordinateur sur lequel fonctionne le téléserveur LAN, porte le nom « PCLanTeleserver ». • Le domaine avec l'adresse de domaine « MuellerGmbH.de » est attribué au PC. <p>Le nom de l'adresse intégrale du domaine (fully qualified domain name) suivant doit être saisi dans le paramètre : « PCLanTeleserver.MuellerGmbH.de ».</p> <p>Ici aussi, veuillez contacter votre administrateur réseau compétent.</p> <p>Information Ce paramètre définit le comportement du convertisseur en cas de télémaintenance et peut être modifié négativement de manière intempestive par écrasement lors d'une opération de télémaintenance (rupture de la liaison, perte de données). Vous avez deux possibilités pour éviter toute modification involontaire :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Lisez les données issues du convertisseur lors de l'établissement de la liaison. - Utilisez un fichier projet affilié au convertisseur dans lequel le paramètre est réglé correctement. <p>Bus de terrain: Type: Str80; USS-Adr: 01 2C 40 00 hex</p>	20B1h	0h
A178 global read (3)	<p>Statut d'erreur télémaintenance: Le paramètre indique à l'aide d'un chiffre hexadécimal (longueur: 32 bits) l'état de la télémaintenance. Chacun des quatre bytes codifie une valeur de diagnostic. Vous trouverez la signification des valeurs de diagnostic dans le operating manual SDS 5000 (ID 442289).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U32; USS-Adr: 01 2C 80 00 hex</p>	20B2h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur																		
Par.	description	bus de terrain- adresse																
A179 global r=3, w=3	Adresse IP DNS Server manuelle: Ce paramètre vous permet de configurer dans le convertisseur le réglage de l'adresse IP du serveur DNS. Les possibilités suivantes sont disponibles: <ul style="list-style-type: none">• Si vous saisissez dans ce paramètre une adresse IP différente de « 0.0.0.0. »: Le convertisseur utilisera cette adresse IP sans aucune vérification.• Si vous saisissez la valeur « 0.0.0.0. » dans ce paramètre, vous disposez de deux possibilités:<ul style="list-style-type: none">– Si la valeur « 1 » ou « 2 » est saisie dans le paramètre A166: Le convertisseur tente automatiquement de se procurer l'adresse IP du serveur DNS via le serveur DHCP correspondant.– Si la valeur « 0 » est saisie dans le paramètre A166: Aucun serveur DNS n'est disponible dans le convertisseur ! Veuillez noter que, normalement, le serveur DHCP livre aussi l'adresse IP du serveur DNS. Si l'on souhaite que l'adresse IP du serveur DNS soit automatiquement réglée par le serveur DHCP, veuillez alors impérativement saisir ici la valeur « 0.0.0.0 » dans ce paramètre. Dans le cas contraire, l'adresse IP du serveur DNS fournie par le serveur DHCP sera ignorée. Pour tout renseignement complémentaire sur votre serveur DHCP ou DNS, veuillez contacter votre administrateur réseau compétent. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0.0.0.0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 2C C0 00 hex	20B3h	0h															
A180 global r=2, w=2	Device Control Byte: Ce byte contient des signaux de commande destinés à la commande de l'appareil et est conçu pour la communication du bus de terrain. Le bit respectif est uniquement actif si au sein du sélecteur source correspondant (A60 ... A65) 2:Paramètre est configuré. Il est possible d'observer directement les signaux au niveau de la commande de l'appareil via les paramètres A300 ... A305. Bit 0: <i>Validation supplémentaire (A300):</i> Agit en plus de la validation des bornes. Doit être HIGH. Une suppression de la validation peut aussi déclencher un arrêt rapide (appliquer Arrêt rapide de validation A44 =1:actif). Ensuite, le frein est serré et l'étagé de sortie est mis hors service. Bit 1: <i>Acquittement (A301):</i> Validation des dérangements de l'appareil Bit 2: <i>Arrêt rapide (A302):</i> La rampe active est I17 (pour régulation de position) ou D81 (régulation de vitesse) Bit 3,4: <i>Sélecteur0 axe (A303),sélecteur1 axe (A304):</i> En cas d'axes multiples, sélection de l'axe à activer. <table><tr><td>Bit4</td><td>Bit3</td><td>Axe</td></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>Axe 1</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>Axe 2</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>Axe 3</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>Axe 4</td></tr></table> Bit 5: <i>Déactiver axe (A305):</i> Désactiver tous les axes. Aucun moteur branché. Bit 6: Ouvrir le frein sans aucune restriction. Bit 7: Le bit 7 dans A180 (Device Control Byte) est copié vers le bit 7 dans E200 (Device Status Byte) à chaque cycle de la commande de l'appareil. Si le bit 7 est permuté dans A180, la CPE supérieure est informée via un cycle de communication fermé (envoyer les données, exploiter, renvoyer). Cela permet d'assurer par ex. pour le PROFIBUS une communication optimisée en termes de cycle. Le bit 7 d'établissement de liaison dans A180/E200 ne précise pas si l'application a réagi aux données de process. Selon l'application, d'autres mécanismes sont prévus (par ex. Motion-ID pour positionnement par commande). <i>domaine des valeurs: 0 ... 00000001bin ... 255 (Representation binary)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 01 2D 00 00 hex	Bit4	Bit3	Axe	0	0	Axe 1	0	1	Axe 2	1	0	Axe 3	1	1	Axe 4	20B4h	0h
Bit4	Bit3	Axe																
0	0	Axe 1																
0	1	Axe 2																
1	0	Axe 3																
1	1	Axe 4																

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A181 global r=3, w=3	<p>Device Control Byte 2: Ce paramètre permet de commander la télémaintenance via bus de terrain. Veuillez procéder de la manière suivante:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Réglez <i>A167 = 2:Paramètre</i>. Dans ce cas, le paramètre <i>A181</i> bit 0 est la source du signal. 2. Ecrivez cette source via le bus de terrain. <p>Notez que les bits 1 à 7 de ce paramètre sont réservés et ne peuvent donc pas être écrits.</p> <p>Information Ce paramètre définit le comportement du convertisseur en cas de télémaintenance et peut être modifié négativement de manière intempestive par écrasement lors d'une opération de télémaintenance (rupture de la liaison, perte de données). Vous avez deux possibilités pour éviter toute modification involontaire :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Lisez les données issues du convertisseur lors de l'établissement de la liaison. - Utilisez un fichier projet affilié au convertisseur dans lequel le paramètre est réglé correctement. <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 00000000bin ... 255 (Representation binary)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 01 2D 40 00 hex</p>	20B5h	0h
A182 global read (3)	<p>IGB Motionbus conditions: Ce paramètre indique quelles sont les conditions remplies, indispensables à une exploitation conforme de l'IGB-Motionbus.</p> <p>Bit 0: Indique que le processeur du convertisseur des autres participants IGB travaille conformément.</p> <p>Bit 1: Indique que le processeur du convertisseur travaille conformément.</p> <p>Bit 2: Indique que les autres convertisseurs dans l'IGB sont synchronisés conformément et que leurs PLL sont enclenchées.</p> <p>Bit 3: Indique que le convertisseur est synchronisé conformément et que sa PLL est enclenchée.</p> <p>Bit 4: Indique que les données périodiques des autres participants IGB sont traitées conformément.</p> <p>Bit 5: Indique que les données périodiques sont traitées conformément.</p> <p>Bit 6: Indique si le nombre d'appareils trouvé est identique au nombre paramétré.</p> <p>Bit 7: Indique si le paramètre <i>A120 IGB Adresse</i> est réglé conformément. L'adresse doit avoir une valeur valable et être claire dans tous les convertisseurs.</p> <p>Bit 8: Indique si le paramètre <i>A121 (nombre théorique)</i> est réglé conformément. Le nombre théorique doit avoir une valeur valable et être identique dans tous les convertisseurs.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 2D 80 00 hex</p>	20B6h	0h
A200 global r=3, w=3	<p>COB-ID SYNC Message: Définit l'identifiant sur lequel le convertisseur attend la réception des télégrammes SYNC du CAN-Bus. Il est conseillé pour la plupart des applications de ne pas modifier la valeur par défaut.</p> <p><i>domaine des valeurs: 1 ... 128 ... 2047</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 32 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20C8h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A201 global r=3, w=3	<p>Communication Cycle Period: Si, pour la transmission des télégrammes PDO, des objets SYNC sont programmés au sein d'un créneau horaire fixe, A201 peut être consulté à des fins de surveillance. La saisie 0 µs signifie que le paramètre est désactivé. En cas d'activation, le temps de cycle des télégrammes SYNC est indiqué en µs. Le seuil pour le déclenchement d'un délai imparti est égal à 150 % de cette valeur. Une surveillance est exécutée si l'état NMT est Opérationnel et qu'au moins un télégramme SYNC a été réceptionné. En cas de dépassement du seuil, le dérangement 52:Communication avec pour cause 2:CAN SYNC Error est déclenché. La DEL rouge de la platine optionnelle CAN5000 clignote brièvement trois fois avant de s'éteindre pendant 1 seconde. Si vous quittez l'état NMT Opérationnel ou réglez la valeur entrée sur 0 µs, la surveillance est désactivée.</p> <p>domaine des valeurs in us: 0 ... 0 ... 32000000 Bus de terrain: 1LSB=1us; Type: U32; USS-Adr: 01 32 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20C9h	0h	
A203 global r=1, w=1	<p>Guard Time: Le maître surveille les esclaves à l'aide du mécanisme Node Guarding. Le maître exige périodiquement des télégrammes Node Guarding. Le paramètre A203 indique le temps de cycle en ms. Le mécanisme est inactif si le temps de cycle est de 0 ms.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4000 Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U16; USS-Adr: 01 32 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20CBh	0h	
A204 global r=1, w=1	<p>Life Time Factor: Avec le mécanisme Node Guarding, le paramètre A204 sert à surveiller le maître. Si les requêtes du maître n'atteignent pas l'esclave dans un délai imparti, le convertisseur déclenche l'événement Life-Guard (dérangement 52:Communication) Le temps est calculé en multipliant les paramètres A204 et A203.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 255 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 33 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20CCh	0h	
A207 global r=3, w=3	<p>COB-ID Emergency Object: Définit l'identifiant sur lequel le convertisseur envoie au CAN-Bus les télégrammes d'urgence. Normalement, il convient de ne pas modifier la valeur par défaut car l'attribution d'identifiant automatique selon le principe « Pre-defined Connection Set » est aussi désactivée.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 128 ... 4294967295 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 33 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20CFh	0h	
A208 global r=3, w=3	<p>Inhibit Time Emergency: Indique le temps en multiple de 100 µs, durée minimale respectée par le convertisseur entre l'émission de télégrammes d'urgence.</p> <p>domaine des valeurs in 100 us: 0 ... 0 ... 4294967295 Bus de terrain: 1LSB=1·100 us; Type: U32; USS-Adr: 01 34 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20D0h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A210 global r=1, w=1	Producer Heartbeat Time: Si le maître souhaite une surveillance conforme au protocole heartbeat d'un participant sur le CAN-Bus, ce temps définit en ms la fréquence à laquelle le convertisseur envoie des messages heartbeat. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U16; USS-Adr: 01 34 80 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20D2h	0h
A211 global r=3, w=3	Verify Config. Configuration date: Ici, possibilité de sauvegarder la date de l'achèvement de la rédaction de la configuration et du paramétrage en jours depuis le 01/01/1984. <i>domaine des valeurs in Jours depuis le 01.01.1984: 0 ... 0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1Jours depuis le 01.01.1984; Type: U32; USS-Adr: 01 34 C0 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20D3h	0h
A212 global r=3, w=3	Verify Config. Configuration time: Ici, possibilité de sauvegarder l'heure de l'achèvement de la rédaction de la configuration et du paramétrage en ms depuis 0h00. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; USS-Adr: 01 35 00 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20D4h	0h
A213 global r=1, w=1	Mise à l'échelle du bus de terrain: La représentation / mise à l'échelle de valeurs de données de process dans le cadre de la transmission via les quatre canaux PDO entre les valeurs brutes internes et la représentation sous forme de nombre entier est sélectionnée ici. Indépendamment de ce réglage, la représentation via SDO demeure toujours un nombre entier. ATTENTION Si « 0:Nombre entier » est paramétré (valeurs mises à l'échelle), la durée utilisation augmente considérablement et il peut s'avérer nécessaire d'augmenter A150 Temps de cycle, pour éviter le dérangement « 57:Durée utilisation » ou « 35:Chien de garde ». 0: <i>Nombre entier</i> ; Transmission des valeurs sous forme de nombres entiers en unités utilisateur * 10 fois le nombre de chiffres après la virgule. 1: <i>Valeur brute</i> ; Transmission des valeurs au format brut interne du convertisseur (p. ex. incréments) selon une vitesse optimisée. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 35 40 00 hex 👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.	20D5h	0h
A214 global r=3, w=3	CAN Bit Sample-Access-Point: Définit l'endroit où sont lus les bits réceptionnés par le bus CAN. Toute modification intempestive de la valeur par défaut peut compromettre la transmission. -1: CIA; 0: SAP-1; 1: SAP-2; 2: SAP-3; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I8; USS-Adr: 01 35 80 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20D6h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A218.0 global r=2, w=2	2. Server SDO paramètre . COB-ID Client -> Server: Définit l'identifiant sur lequel le convertisseur attend les télégrammes pour le 2e canal SDO pour les requêtes (requests) du client. Dès qu'un participant au bus CAN fonctionne avec Node-Id > 31, ce paramètre doit être modifié ; l'attribution d'identifiant automatique selon le principe « Pre-defined Connection Set » est également désactivée. Si la valeur = 0 ou si le bit 31 = 1, ce canal SDO est désactivé. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 36 80 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20DAh	0h	
A218.1 global r=2, w=2	2. Server SDO paramètre . COB-ID Server -> Client: Définit l'identifiant sur lequel le convertisseur attend les télégrammes pour le 2e canal SDO pour les requêtes (requests) du client. Dès qu'un participant au bus CAN fonctionne avec Node-Id > 31, ce paramètre doit être modifié ; l'attribution d'identifiant automatique selon le principe « Pre-defined Connection Set » est également désactivée. Si la valeur = 0 ou si le bit 31 = 1, ce canal SDO est désactivé. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 36 80 01 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20DAh	1h	
A218.2 global r=2, w=2	2. Server SDO paramètre . Node-Id of SDO's Client: Ici, le client qui utilise ce canal SDO peut saisir sa propre Node-Id pour information. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 127</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 36 80 02 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20DAh	2h	
A219.0 global r=2, w=2	3. Server SDO paramètre . COB-ID Client -> Server: Définit l'identifiant sur lequel le convertisseur attend les télégrammes pour le 3e canal SDO pour les requêtes (requests) du client. Dès qu'un participant au bus CAN fonctionne avec Node-Id > 31, ce paramètre doit être modifié ; l'attribution d'identifiant automatique selon le principe « Pre-defined Connection Set » est également désactivée. Si la valeur = 0 ou si le bit 31 = 1, ce canal SDO est désactivé. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 36 C0 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20DBh	0h	
A219.1 global r=2, w=2	3. Server SDO paramètre . COB-ID Server -> Client: Définit l'identifiant sur lequel le convertisseur attend les télégrammes pour le 3e canal SDO pour les requêtes (requests) du client. Dès qu'un participant au bus CAN fonctionne avec Node-Id > 31, ce paramètre doit être modifié ; l'attribution d'identifiant automatique selon le principe « Pre-defined Connection Set » est également désactivée. Si la valeur = 0 ou si le bit 31 = 1, ce canal SDO est désactivé. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 36 C0 01 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20DBh	1h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A219.2 global r=2, w=2	3. Server SDO paramètre . Node-Id of SDO's Client: Ici, le client qui utilise ce canal SDO peut saisir sa propre Node-Id pour information. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 127</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 36 C0 02 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20DBh	2h	
A220.0 global r=2, w=2	4. Server SDO paramètre . COB-ID Client -> Server: Définit l'identifiant sur lequel le convertisseur attend les télégrammes pour le 4e canal SDO pour les requêtes (requests) du client. Dès qu'un participant au bus CAN fonctionne avec Node-Id > 31, ce paramètre doit être modifié; l'attribution d'identifiant automatique selon le principe « Pre-defined Connection Set » est également désactivée. Si la valeur = 0 ou si le bit 31 = 1, ce canal SDO est désactivé. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 37 00 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20DCh	0h	
A220.1 global r=2, w=2	4. Server SDO paramètre . COB-ID Server -> Client: Définit l'identifiant sur lequel le convertisseur attend les télégrammes pour le 4e canal SDO pour les requêtes (requests) du client. Dès qu'un participant au bus CAN fonctionne avec Node-Id > 31, ce paramètre doit être modifié; l'attribution d'identifiant automatique selon le principe « Pre-defined Connection Set » est également désactivée. Si la valeur = 0 ou si le bit 31 = 1, ce canal SDO est désactivé. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 37 00 01 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20DCh	1h	
A220.2 global r=2, w=2	4. Server SDO paramètre . Node-Id of SDO's Client: Ici, le client qui utilise ce canal SDO peut saisir sa propre Node-Id pour information. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 127</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 37 00 02 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20DCh	2h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A221.0 global r=2, w=2	<p>1. rec. PDO paramètre . COB-ID: Définit l'identifiant sur lequel le convertisseur attend les télégrammes du maître pour le 1er canal PDO. Normalement, il convient de ne pas modifier la valeur par défaut car l'attribution d'identifiant automatique selon le principe « Pre-defined Connection Set » est aussi désactivée. Si la valeur = 0 ou si le bit 31 = 1, ce service est désactivé.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 512 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 37 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20DDh	0h	
A221.1 global r=2, w=2	<p>1. rec. PDO paramètre . Transmission Type: Définit le mode de transmission (avec ou sans SYNC, ...), quand des données de process reçues par ce 1er canal PDO sont reprises par le convertisseur. Consulter la operating manual CAN, ID 441724.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 254 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 37 40 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20DDh	1h	
A222.0 global r=2, w=2	<p>2. rec. PDO paramètre . COB-ID: Identifiant pour la direction de réception du 2e canal PDO. cf. A221.0.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 768 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 37 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20DEh	0h	
A222.1 global r=2, w=2	<p>2. rec. PDO paramètre . Transmission Type: Mode de transmission pour le 2e canal PDO. cf. A221.1.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 254 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 37 80 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20DEh	1h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A223.0 global r=2, w=2	3. rec. PDO paramètre . COB-ID: Identifiant pour la direction de réception du 3e canal PDO. cf. A221.0. <i>domaine des valeurs: 0 ... 1024 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 37 C0 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20DFh	0h	
A223.1 global r=2, w=2	3. rec. PDO paramètre . Transmission Type: Mode de transmission pour le 3e canal PDO. cf. A221.1. <i>domaine des valeurs: 0 ... 254 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 37 C0 01 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20DFh	1h	
A224.0 global r=2, w=2	4. rec. PDO paramètre . COB-ID: Identifiant pour la direction de réception du 4e canal PDO. cf. A221.0. <i>domaine des valeurs: 0 ... 1280 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 38 00 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E0h	0h	
A224.1 global r=2, w=2	4. rec. PDO paramètre . Transmission Type: Mode de transmission pour le 4e canal PDO. cf. A221.1. <i>domaine des valeurs: 0 ... 254 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 38 00 01 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E0h	1h	
A225.0 global r=1, w=1	1. rec. PDO Mapping Rx. 1. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme premier à partir du contenu du 1er canal PDO (direction de réception du point du vue du convertisseur). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs: A00 ... A180 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 38 40 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E1h	0h	
A225.1 global r=1, w=1	1. rec. PDO Mapping Rx. 2. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme deuxième à partir du contenu du 1er canal PDO (direction réception). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 38 40 01 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E1h	1h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A225.2 global r=1, w=1	1. rec. PDO Mapping Rx. 3. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme troisième à partir du contenu du 1er canal PDO (direction réception). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 38 40 02 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E1h	2h	
A225.3 global r=1, w=1	1. rec. PDO Mapping Rx. 4. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme quatrième à partir du contenu du 1er canal PDO (direction réception). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 38 40 03 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E1h	3h	
A225.4 global r=1, w=1	1. rec. PDO Mapping Rx. 5. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme cinquième à partir du contenu du 1er canal PDO (direction réception). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 38 40 04 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E1h	4h	
A225.5 global r=1, w=1	1. rec. PDO Mapping Rx. 6. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme sixième à partir du contenu du 1er canal PDO (direction réception). REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 38 40 05 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E1h	5h	
A226.0 global r=2, w=2	2. rec. PDO Mapping Rx. 1. mapped paramètre: Pour le 2e canal PDO, cf. A225.0. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 38 80 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E2h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A226.1 global r=2, w=2	2. rec. PDO Mapping Rx. 2. mapped paramètre: Pour le 2e canal PDO, cf. A225.1. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 38 80 01 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E2h	1h
A226.2 global r=2, w=2	2. rec. PDO Mapping Rx. 3. mapped paramètre: Pour le 2e canal PDO, cf. A225.2. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 38 80 02 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E2h	2h
A226.3 global r=2, w=2	2. rec. PDO Mapping Rx. 4. mapped paramètre: Pour le 2e canal PDO, cf. A225.3. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 38 80 03 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E2h	3h
A226.4 global r=2, w=2	2. rec. PDO Mapping Rx. 5. mapped paramètre: Pour le 2e canal PDO, cf. A225.4. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 38 80 04 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E2h	4h
A226.5 global r=2, w=2	2. rec. PDO Mapping Rx. 6. mapped paramètre: Pour le 2e canal PDO, cf. A225.5. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 38 80 05 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E2h	5h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description			bus de terrain-adresse
A229.0 global r=2, w=2	1. trans. PDO paramètre . COB-ID: Définit l'identifiant sur lequel le convertisseur envoie au maître les télégrammes pour le 1er canal PDO. Normalement, il convient de ne pas modifier la valeur par défaut car l'attribution d'identifiant automatique selon le principe « Pre-defined Connection Set » est aussi désactivée. Si la valeur = 0 ou si le bit 31 = 1, ce service est désactivé. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs: 0 ... 384 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 39 40 00 hex ☞ Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20E5h 0h
A229.1 global r=2, w=2	1. trans. PDO paramètre . Transmission Type: Définit le mode de transmission (avec ou sans SYNC, ...) quand des données de process seront envoyées via ce 1er canal PDO. Consulter la operating manual CAN, ID 441724. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs: 0 ... 254 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 39 40 01 hex ☞ Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20E5h 1h
A229.2 global r=2, w=2	1. trans. PDO paramètre . Inhibit Time: Indique le temps en multiple de 100 µs, durée de pause minimale respectée par le convertisseur entre l'émission de télégrammes PDO via le canal 1. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs in 100 us: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1·100 us; Type: U16; USS-Adr: 01 39 40 02 hex ☞ Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20E5h 2h
A229.3 global r=2, w=2	1. trans. PDO paramètre . Event Timer: Si le mode de transmission « 254: Event-Triggerd » est paramétré, le télégramme est soit envoyé suite à un événement interne ou au temps indiqué ici en ms. cf. A229.1. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U16; USS-Adr: 01 39 40 03 hex ☞ Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20E5h 3h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A230.0 global r=2, w=2	2. trans. PDO paramètre . COB-ID: Identifiant pour la direction d'émission du 2e canal PDO. Voir A229.0. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs: 0 ... 640 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 39 80 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E6h	0h	
A230.1 global r=2, w=2	2. trans. PDO paramètre . Transmission Type: Mode de transmission pour le 2e canal PDO. cf. A229.1. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs: 0 ... 254 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 39 80 01 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E6h	1h	
A230.2 global r=2, w=2	2. trans. PDO paramètre . Inhibit Time: Durée de pause pour canal PDO 2. Voir A229.2. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs in 100 us: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1·100 us; Type: U16; USS-Adr: 01 39 80 02 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E6h	2h	
A230.3 global r=2, w=2	2. trans. PDO paramètre . Event Timer: Pour canal PDO 2. Voir A230.1. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U16; USS-Adr: 01 39 80 03 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E6h	3h	
A231.0 global r=2, w=2	3. trans. PDO paramètre . COB-ID: Identifiant pour la direction d'émission du 3e canal PDO. Voir A229.0. <i>domaine des valeurs: 0 ... 896 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 39 C0 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E7h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A231.1 global r=2, w=2	3. trans. PDO paramètre . Transmission Type: Mode de transmission pour le 3e canal PDO. cf. A229.1. <i>domaine des valeurs: 0 ... 254 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 39 C0 01 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E7h	1h
A231.2 global r=2, w=2	3. trans. PDO paramètre . Inhibit Time: Durée de pause pour canal PDO 2. Voir A229.2. <i>domaine des valeurs in 100 us: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1·100 us; Type: U16; USS-Adr: 01 39 C0 02 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E7h	2h
A231.3 global r=2, w=2	3. trans. PDO paramètre . Event Timer: Pour le 3e canal PDO, cf. A229.3. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U16; USS-Adr: 01 39 C0 03 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E7h	3h
A232.0 global r=2, w=2	4. trans. PDO paramètre . COB-ID: Identifiant pour la direction d'émission du 4e canal PDO. Voir A229.0. <i>domaine des valeurs: 0 ... 1152 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 3A 00 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E8h	0h
A232.1 global r=2, w=2	4. trans. PDO paramètre . Transmission Type: Mode de transmission pour le 4e canal PDO. cf. A229.1. <i>domaine des valeurs: 0 ... 254 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 3A 00 01 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E8h	1h
A232.2 global r=2, w=2	4. trans. PDO paramètre . Inhibit Time: Durée de pause pour canal PDO 2. Voir A229.2. <i>domaine des valeurs in 100 us: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1·100 us; Type: U16; USS-Adr: 01 3A 00 02 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E8h	2h
A232.3 global r=2, w=2	4. trans. PDO paramètre . Event Timer: Pour le 4e canal PDO, cf. A229.3. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U16; USS-Adr: 01 3A 00 03 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.	20E8h	3h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A233.0 global r=1, w=1	<p>1. trans. PDO Mapping Tx. 1. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme premier pour émission dans le 1er canal PDO.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p><i>domaine des valeurs: A00 ... E200 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 3A 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20E9h	0h	
A233.1 global r=1, w=1	<p>1. trans. PDO Mapping Tx. 2. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme deuxième pour émission dans le 1er canal PDO.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 3A 40 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20E9h	1h	
A233.2 global r=1, w=1	<p>1. trans. PDO Mapping Tx. 3. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme troisième pour émission dans le 1er canal PDO.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 3A 40 02 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20E9h	2h	
A233.3 global r=1, w=1	<p>1. trans. PDO Mapping Tx. 4. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme quatrième pour émission dans le 1er canal PDO.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 3A 40 03 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20E9h	3h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description			bus de terrain- adresse
A233.4 global r=1, w=1	1. trans. PDO Mapping Tx. 5. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme cinquième pour émission dans le 1er canal PDO. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 3A 40 04 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20E9h 4h
A233.5 global r=1, w=1	1. trans. PDO Mapping Tx. 6. mapped paramètre: Adresse du paramètre qui est mappé comme sixième pour émission dans le 1er canal PDO. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 3A 40 05 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20E9h 5h
A234.0 global r=2, w=2	2. trans. PDO Mapping Tx. 1. mapped paramètre: Pour le 2e canal PDO. Voir A233.0. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 3A 80 00 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20EAh 0h
A234.1 global r=2, w=2	2. trans. PDO Mapping Tx. 2. mapped paramètre: Pour le 2e canal PDO. Voir A233.1. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 3A 80 01 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20EAh 1h
A234.2 global r=2, w=2	2. trans. PDO Mapping Tx. 3. mapped paramètre: Pour le 2e canal PDO. Voir A233.2. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 3A 80 02 hex 👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20EAh 2h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description			bus de terrain-adresse
A234.3 global r=2, w=2	2. trans. PDO Mapping Tx. 4. mapped paramètre: Pour le 2e canal PDO. Voir A233.3. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 3A 80 03 hex ☞ Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20EAh 3h
A234.4 global r=2, w=2	2. trans. PDO Mapping Tx. 5. mapped paramètre: Pour le 2e canal PDO. Voir A233.4. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 3A 80 04 hex ☞ Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20EAh 4h
A234.5 global r=2, w=2	2. trans. PDO Mapping Tx. 6. mapped paramètre: Pour le 2e canal PDO. Voir A233.5. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 3A 80 05 hex ☞ Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20EAh 5h
A237 global read (1)	1. rec. long. PDO-Mapped: Paramètre d'affichage qui indique en bytes la taille du télégramme de réception attendu du 1er canal PDO pour le paramétrage actuel. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 3B 40 00 hex ☞ Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20EDh 0h
A238 global read (2)	2. rec. long. PDO-Mapped: Pour le 2e canal PDO. Voir A237. REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 3B 80 00 hex ☞ Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.			20EEh 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A241 global read (1)	<p>1. trans. long. PDO-Mapped: Paramètre d'affichage qui indique en bytes la taille du télégramme d'émission du 1er canal PDO pour le paramétrage actuel.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 3C 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20F1h	0h	
A242 global read (2)	<p>2. trans. long. PDO-Mapped: Pour le 2e canal PDO. cf. A241.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est seulement visible si une commande de l'appareil CAN est sélectionnée dans la configuration de l'appareil ou que l'option Programmation libre, graphique a permis d'utiliser les modules correspondants.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 3C 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20F2h	0h	
A245 global r=3, w=3	<p>Diagnostic CAN: Affichage d'informations de diagnostic internes au convertisseur sur le coupleur bus CAN.</p> <p>Bits 0-2: NMT-State, état du logiciel de pilotage par états CANopen®: 0 = inactif, 1 = Reset-Application, 2 = Reset-Communication, 3 = Boot-Up, 4 = Pre-Operational, 5 = Stopped, 6 = Operational</p> <p>Bit 3: Le CAN-Controller indique le niveau d'alerte</p> <p>Bit 4: CAN-Controller indique Bus Off</p> <p>Bit 5: Toggelbit: Réception de télégrammes sur le canal1 SDO</p> <p>Bit 6: Bit de mémoire: Fifo récepteur du canal1 SDO a dépassé la moitié du niveau de remplissage (le client envoie plus rapidement les télégrammes que le convertisseur ne peut les traiter)</p> <p>Bit 7: Toggelbit: Réception de télégrammes sur canal1 PDO (uniquement pour Operational)</p> <p>Bit 8: Bit de mémoire: Fifo récepteur du canal1 SDO a dépassé la moitié du niveau de remplissage (uniquement pour Operational) (le client envoie plus rapidement les télégrammes que le convertisseur ne peut les traiter)</p> <p>Bit 9: Etat actuel de la DEL rouge sur CAN 5000 = 1 quand la DEL est allumée</p> <p>Bit 10: Etat actuel de la DEL verte sur CAN 5000 = 1 quand la DEL est allumée</p> <p>Bit 11: PDO-Sync-Rapport-Erreur: PDO1 travaille avec Sync</p> <p>Tous les bits peuvent être supprimés brièvement par l'envoi de commande NMT Reset-Node.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 3D 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'option CAN 5000 est insérée ou que CAN 5000 a été sélectionné comme module optionnel 1 dans la configuration de l'appareil.</p>	20F5h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A252.0 global r=3, w=3	<p>EtherCAT® Sync Manager 2 PDO Assign: Le Sync-Manager 2 règle la taille de la mémoire et l'accès du processeur du convertisseur sur la partie de la mémoire dans l'EtherCAT Slave Controller (ESC) en envoyant au convertisseur les données de sortie de process avec les consignes du maître EtherCAT®. Il y est indiqué quels paramètres PDO-Mapping sont attribués à ce Sync-Manager. Ce tableau contient quatre éléments de type U16. Il est conseillé de saisir dans l'élément 0 de ce paramètre l'indice CANopen® du paramètre A225 (1600 hex). Dans les autres éléments, les indices des paramètres A226 (1601 hex), A227 (1602 hex) ou A228 (1603 hex) peuvent être saisis selon les besoins. La valeur 0 désigne une saisie vierge.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 1600hex ... 65535 (Representation hexadecimal)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 3F 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	20FCh Array	0h	
A252.1 global r=3, w=3	<p>EtherCAT® Sync Manager 2 PDO Assign: Le Sync-Manager 2 règle la taille de la mémoire et l'accès du processeur du convertisseur sur la partie de la mémoire dans l'EtherCAT® Slave Controller (ESC) en envoyant au convertisseur les données de sortie de process avec les consignes du maître EtherCAT®. Il y est indiqué quels paramètres PDO-Mapping sont attribués à ce Sync-Manager. Ce tableau contient quatre éléments de type U16. Il est conseillé de saisir dans l'élément 1 de ce paramètre l'indice CANopen® du paramètre A226 (1601 hex). Dans les autres éléments, les indices des paramètres A225 (1600 hex), A227 (1602 hex) ou A228 (1603 hex) peuvent être saisis selon les besoins. La valeur 0 désigne une saisie vierge.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 1601hex ... 65535 (Representation hexadecimal)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 3F 00 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	20FCh Array	1h	
A252.2 global r=3, w=3	<p>EtherCAT® Sync Manager 2 PDO Assign: Le Sync-Manager 2 règle la taille de la mémoire et l'accès du processeur du convertisseur sur la partie de la mémoire dans l'EtherCAT® Slave Controller (ESC) en envoyant au convertisseur les données de sortie de process avec les consignes du maître EtherCAT®. Il y est indiqué quels paramètres PDO-Mapping sont attribués à ce Sync-Manager. Ce tableau contient quatre éléments de type U16. Il est conseillé de saisir dans l'élément 2 de ce paramètre la valeur 0 pour inutilisé parce que les indices des paramètres A225 (1600 hex) et A226 (1601 hex) sont déjà saisis par défaut dans les éléments 0 et 1. Cela permet de transmettre déjà jusqu'à 12 paramètres. Si un nombre supérieur de données de process est requis, l'indice du CANopen® du paramètre A227 (1602 hex) peut être saisi ici. Pour cela, le module approprié 100921 ECS PDO3-rx Map doit être instancié.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0000hex ... 65535 (Representation hexadecimal)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 3F 00 02 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	20FCh Array	2h	
A252.3 global r=3, w=3	<p>EtherCAT® Sync Manager 2 PDO Assign: Le Sync-Manager 2 règle la taille de la mémoire et l'accès du processeur du convertisseur sur la partie de la mémoire dans l'EtherCAT® Slave Controller (ESC) en envoyant au convertisseur les données de sortie de process avec les consignes du maître EtherCAT®. Il y est indiqué quels paramètres PDO-Mapping sont attribués à ce Sync-Manager. Ce tableau contient quatre éléments de type U16. Il est conseillé de saisir dans l'élément 3 de ce paramètre la valeur 0 pour inutilisé parce que les indices des paramètres A225 (1600 hex) et A226 (1601 hex) sont déjà saisis par défaut dans les éléments 0 et 1 et, le cas échéant, l'indice du paramètre A227 (1603 hex) dans l'élément 2. Cela permet de transmettre déjà jusqu'à 18 paramètres. Si un nombre supérieur de données de process est requis, l'indice du CANopen® du paramètre A228 (1603 hex) peut être saisi ici. Pour cela, le module approprié 100923 ECS PDO4-rx Map doit être instancié.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0000hex ... 65535 (Representation hexadecimal)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 3F 00 03 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	20FCh Array	3h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A253.0 global r=3, w=3	EtherCAT® Sync Manager 3 PDO Assign: Le Sync-Manager 3 règle la taille de la mémoire et l'accès du processeur du convertisseur sur la partie de la mémoire dans l'EtherCAT® Slave Controller (ESC) en envoyant au maître EtherCAT® les données d'entrée de process avec les valeurs réelles du convertisseur. Il y est indiqué quels paramètres PDO-Mapping sont attribués à ce Sync-Manager. Ce tableau contient quatre éléments de type U16. Il est conseillé de saisir dans l'élément 0 de ce paramètre l'indice CANopen® du paramètre A233 (1A00 hex). Dans les autres éléments, les indices des paramètres A234 (1A01 hex), A235 (1A02 hex) ou A236 (1A03 hex) peuvent être saisis selon les besoins. La valeur 0 désigne une saisie vierge. <i>domaine des valeurs: 0 ... 1A00hex ... 65535 (Representation hexadecimal)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 3F 40 00 hex ☞ Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.	20FDh Array	0h	
A253.1 global r=3, w=3	EtherCAT® Sync Manager 3 PDO Assign: Le Sync-Manager 3 règle la taille de la mémoire et l'accès du processeur du convertisseur sur la partie de la mémoire dans l'EtherCAT® Slave Controller (ESC) en envoyant au maître EtherCAT® les données d'entrée de process avec les valeurs réelles du convertisseur. Il y est indiqué quels paramètres PDO-Mapping sont attribués à ce Sync-Manager. Ce tableau contient quatre éléments de type U16. Il est conseillé de saisir dans l'élément 1 de ce paramètre l'indice CANopen® du paramètre A234 (1A01 hex). Dans les autres éléments, les indices des paramètres A233 (1A00 hex), A235 (1A02 hex) ou A236 (1604 hex) peuvent être saisis selon les besoins. La valeur 0 désigne une saisie vierge. <i>domaine des valeurs: 0 ... 1A01hex ... 65535 (Representation hexadecimal)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 3F 40 01 hex ☞ Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.	20FDh Array	1h	
A253.2 global r=3, w=3	EtherCAT® Sync Manager 3 PDO Assign: Le Sync-Manager 3 règle la taille de la mémoire et l'accès du processeur du convertisseur sur la partie de la mémoire dans l'EtherCAT® Slave Controller (ESC) en envoyant au maître EtherCAT® les données d'entrée de process avec les valeurs réelles du convertisseur. Il y est indiqué quels paramètres PDO-Mapping sont attribués à ce Sync-Manager. Ce tableau contient quatre éléments de type U16. Il est conseillé de saisir dans l'élément 2 de ce paramètre la valeur 0 pour inutilisé parce que les indices des paramètres A233 (1A00 hex) et A234 (1A01 hex) sont déjà saisis par défaut dans les éléments 0 et 1. Cela permet de transmettre déjà jusqu'à 12 paramètres. Si un nombre supérieur de données de process est requis, l'indice du CANopen® du paramètre A235 (1A02 hex) peut être saisi ici. Pour cela, le module approprié 100922 ECS PDO3-tx Map doit être instancié. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0000hex ... 65535 (Representation hexadecimal)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 3F 40 02 hex ☞ Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.	20FDh Array	2h	
A253.3 global r=3, w=3	EtherCAT® Sync Manager 3 PDO Assign: Le Sync-Manager 3 règle la taille de la mémoire et l'accès du processeur du convertisseur sur la partie de la mémoire dans l'EtherCAT® Slave Controller (ESC) en envoyant au maître EtherCAT® les données d'entrée de process avec les valeurs réelles du convertisseur. Il y est indiqué quels paramètres PDO-Mapping sont attribués à ce Sync-Manager. Ce tableau contient quatre éléments de type U16. Il est conseillé de saisir dans l'élément 3 de ce paramètre la valeur 0 pour inutilisé parce que les indices des paramètres A233 (1A00 hex) et A234 (1A01 hex) sont déjà saisis par défaut dans les éléments 0 et 1 et, le cas échéant, l'indice du paramètre A235 (1A03 hex) dans l'élément 2. Cela permet de transmettre déjà jusqu'à 18 paramètres. Si un nombre supérieur de données de process est requis, l'indice du CANopen® du paramètre A236 (1A03 hex) peut être saisi ici. Pour cela, le module approprié 100924 ECS PDO4-tx Map doit être instancié. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0000hex ... 65535 (Representation hexadecimal)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 3F 40 03 hex ☞ Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.	20FDh Array	3h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A255 global read (3)	EtherCAT® Device State: affichage de diagnostic sur l'état du graphe d'état EtherCAT® au sein de la connexion ECS 5000. Les valeurs sont affichées sous forme hexadécimale. À ce sujet, le registre « Statut AL » de l'EtherCAT® Slave Controller est analysé. les valeurs suivantes sont possibles: 0x0001 Init State 0x0002 Pre-Operational State 0x0003 Requested Bootstrap State (n'est pas supporté) 0x0004 Safe-Operational State 0x0008 Operational State 0x0011 Erreur dans State INIT 0x0012 Erreur dans State PREOP 0x0013 Erreur au moment de State BOOTSTRAP (n'est pas supporté) 0x0014 Erreur dans State Safe-Operational 0x0018 Erreur dans State Operational Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 3F C0 00 hex Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.	20FFh	0h
A256 global r=3, w=3	EtherCAT® Adresse: Indique l'adresse du convertisseur au sein du réseau EtherCAT®. Normalement, la valeur est prédéfinie par le maître EtherCAT®. Celle-ci résulte soit de la position du participant au sein de l'anneau EtherCAT® ou est sélectionnée pertinemment par l'utilisateur. Ici, des valeurs habituelles évoluent à partir de 1001 hexadécimal (1001h est le premier appareil après le maître EtherCAT®, 1002h le deuxième, ...). <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 40 00 00 hex Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.	2100h	0h
A257.0 global read (3)	EtherCAT® Diagnostic: Affichage d'informations de diagnostic internes au convertisseur sur le coupleur EtherCAT® ECS 5000 et la liaison vers EtherCAT®. Dans l'élément 0, un texte s'affiche sous le format suivant: « StX ErX L0X L1X » La partie 1 du texte signifie: St Abréviation pour EtherCAT® Device State (Etat du logiciel de pilotage par états EtherCAT®) X Chiffre relatif à l'état: 1 Init State 2 Pre-Operational State (3 Requested Bootstrap State n'est pas supporté) 4 Safe-Operational State 8 Operational State La partie 2 du texte signifie: Er Abréviation pour EtherCAT® Device Error X Chiffre relatif à l'état: 0 aucune erreur 1 Booting-Error, erreur ECS5000 2 Invalid Configuration, sélectionner dans POSITool la configuration avec EtherCAT®. 3 Unsolicited State Change, le convertisseur a changé lui-même State. 4 Chien de garde, au-delà du délai imparti, plus de données de EtherCAT® 5 Chien de garde PDI, délai imparti processeur hôte	2101h Array	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p>La partie 3 du texte signifie:</p> <p>L0 Abréviation pour LinkOn du Port 0 (connecteur RJ45 qui porte la mention « IN »)</p> <p>X Chiffre relatif à l'état: 0 no link (aucune liaison vers un autre appareil EtherCAT®) 1 link detected (liaison vers un autre appareil détectée)</p> <p>La partie 4 du texte signifie:</p> <p>L1 Abréviation pour LinkOn du Port 1 (connecteur RJ45 qui porte la mention « OUT »)</p> <p>X Chiffre relatif à l'état: 0 no link (aucune liaison vers un autre appareil EtherCAT®) 1 link detected (liaison vers un autre appareil détectée)</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 01 40 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>		
A257.1 global read (3)	<p>EtherCAT® Diagnostic: Affichage d'informations de diagnostic internes au convertisseur sur le coupleur EtherCAT® ECS 5000 et la liaison vers EtherCAT®.</p> <p>Dans l'élément 1, un texte s'affiche sous le format suivant: « L0 xx L1 xx »</p> <p>La partie 1 du texte signifie:</p> <p>L0 Abréviation pour Link Lost Counter Port 0 (connecteur RJ45 qui porte la mention « IN »)</p> <p>xx Nombre de liaisons erronées (hexadécimal) sur le port.</p> <p>La partie 2 du texte signifie:</p> <p>L1 Abréviation pour Link Lost Counter Port 1 (connecteur RJ45 qui porte la mention « OUT »)</p> <p>xx Nombre de liaisons erronées (hexadécimal) sur le port.</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 01 40 40 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2101h Array	1h
A257.2 global read (3)	<p>EtherCAT® Diagnostic: Affichage d'informations de diagnostic internes au convertisseur sur le coupleur EtherCAT® ECS 5000 et la liaison vers EtherCAT®.</p> <p>Dans l'élément 2, un texte s'affiche sous le format suivant: « R0 xxxx R1 xxxx »</p> <p>La partie 1 du texte signifie:</p> <p>R0 Abréviation pour Rx ErrorCounter Port 0 (connecteur RJ45 qui porte la mention « IN »)</p> <p>xxxx Compteur d'erreurs hexadécimal avec nombre d'erreurs enregistrées, comme FCS-Checksum, ...</p> <p>La partie 2 du texte signifie:</p> <p>R0 Abréviation pour Rx ErrorCounter Port 1 (connecteur RJ45 qui porte la mention « OUT »)</p> <p>xxxx Compteur d'erreurs hexadécimal avec nombre d'erreurs enregistrées, comme FCS-Checksum, ...</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 01 40 40 02 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2101h Array	2h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description			bus de terrain- adresse
A258 global r=3, w=3	<p>EtherCAT® PDO-Timeout: Il convient d'activer la surveillance PDO (PDO = Process Data Object) afin que le convertisseur, en cas d'une éventuelle défaillance du réseau EtherCAT® ou du maître, ne poursuive pas avec les consignes reçues en dernier. Si le maître EtherCAT® a activé l'état « OPERATIONAL » pour ce participant (ici, le convertisseur), il envoie périodiquement de nouvelles données de process (consignes, ...) Si cette surveillance a été activée, elle est active dans l'état « OPERATIONAL ».</p> <p>Si aucunes nouvelles données ne sont reçues via EtherCAT® pendant une durée supérieure au délai imparti, la surveillance déclenche le dérangement 52: <i>Communication</i> avec pour cause 6: <i>EtherCAT PDO</i>.</p> <p>Si ce participant quitte correctement le maître EtherCAT® (quitter l'état « OPERATIONAL »), la surveillance ne se déclenche pas.</p> <p>Ce paramètre permet de régler un délai imparti sous forme de chiffre en millisecondes. Il existe les valeurs de réglage particulières suivantes :</p> <p>0: Surveillance inactive 1 à 99: Surveillance active via chien de garde STÖBER, le délai imparti correspond toujours à 100 millisecondes. à partir de 100: Surveillance active via chien de garde STÖBER, le chiffre valable comme délai imparti est indiqué en millisecondes.</p> <p>65534: La surveillance n'est pas paramétrée par à cette valeur mais par la fonctionnalité « SM-Watchdog » du maître EtherCAT®. Diagnostic relatif à cette fonction paramétrée en externe, cf. dans le paramètre A259.</p> <p>65535: Surveillance inactive</p> <p>Information Veuillez noter que vous avez besoin de la fonction chien de garde STÖBER uniquement dans les cas où votre commande ne dispose pas d'une fonction de surveillance. Si votre commande dispose d'une fonction chien de garde, STÖBER ANTRIEBSTECHNIK vous conseille le réglage A258 = 65534 (EtherCAT®-Watchdog).</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 65534 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U16; USS-Adr: 01 40 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>			2102h 0h
A259.0 global read (3)	<p>EtherCAT® SM-Watchdog: Il convient d'activer la surveillance PDO (PDO = Process Data Object) afin que le convertisseur, en cas d'une éventuelle défaillance du réseau EtherCAT® ou du maître, ne poursuive pas avec les consignes reçues en dernier.</p> <p>Si la valeur 65534 a été réglée dans l'autre paramètre <i>A258 EtherCAT PDO-Timeout</i>, le délai imparti peut être saisi dans le maître EtherCAT® (logiciel TwinCAT). Le résultat s'affiche alors dans ce paramètre:</p> <p>Le temps de surveillance résultant s'affiche en 1 millisecondes dans l'élément 0.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 40 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>			2103h Array 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A259.1 global read (3)	<p>EtherCAT® SM-Watchdog: Il convient d'activer la surveillance PDO (PDO = Process Data Object) afin que le convertisseur, en cas d'une éventuelle défaillance du réseau EtherCAT® ou du maître, ne poursuive pas avec les consignes reçues en dernier.</p> <p>Si la valeur 65534 a été réglée dans l'autre paramètre <i>A258 EtherCAT PDO-Timeout</i>, le délai imparti peut être saisi dans le maître EtherCAT® (logiciel TwinCAT). Le résultat s'affiche alors dans ce paramètre:</p> <p>L'élément 1 indique si le chien de garde a réagi (1) ou non (0).</p> <p>En cas de déclenchement du chien de garde et d'une fonction activée (cf. valeur 65534 dans le paramètre <i>A258</i>), le dérangement <i>52:Communication</i> avec pour cause <i>6:EtherCAT PDO</i> est déclenché dans le convertisseur.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 40 C0 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2103h Array	1h	
A259.2 global read (3)	<p>EtherCAT® SM-Watchdog: Il convient d'activer la surveillance PDO (PDO = Process Data Object) afin que le convertisseur, en cas d'une éventuelle défaillance du réseau EtherCAT® ou du maître, ne poursuive pas avec les consignes reçues en dernier.</p> <p>Si la valeur 65534 a été réglée dans l'autre paramètre <i>A258 EtherCAT PDO-Timeout</i>, le délai imparti peut être saisi dans le maître EtherCAT® (logiciel TwinCAT). Le résultat s'affiche alors dans ce paramètre:</p> <p>Le nombre de déclenchements de ce chien de garde s'affiche dans l'élément 2.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 40 C0 02 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2103h Array	2h	
A260 global r=3, w=3	<p>EtherCAT® Mode de Synchronisation: Le paramètre active la surveillance du mode Synchronisation de l'EtherCAT® dans le convertisseur. Le convertisseur permet de surveiller la synchronisation à l'aide du Distributed Clock entre le maître et le convertisseur. Le contrôle sert à vérifier si la différence temporelle entre l'arrivée du cadre EtherCAT® dans le convertisseur et le déclenchement du signal SYNC0 dans le convertisseur évolue dans une plage temporelle tolérable. Lorsque la surveillance est activée, les erreurs Sync sont enregistrées par un compteur et affichées dans le paramètre <i>A261.2</i>.</p> <p>Pour activer ou désactiver le mode Synchronisation, saisissez les valeurs suivantes:</p> <p>0: Synchronisation désactivée 1: Synchronisation active</p> <p>D'autres valeurs ne sont pas définies et donc pas autorisées.</p> <p>ATTENTION Si le temps de cycle PLC ne correspond pas au temps de cycle SYNC0, il n'est plus possible de détecter toutes les erreurs de synchronisation.</p> <p>ATTENTION L'activation du mode Synchronisation requiert une durée d'exécution plus ou moins longue selon le temps de cycle du PLC et du convertisseur. L'activation du mode Synchronisation peut entraîner l'erreur « Durée utilisation » si des applications hautement performantes sont traitées par le convertisseur.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 41 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2104h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A261.0 global read (3)	<p>Sync-Diagnostic: Ce paramètre permet de diagnostiquer des erreurs en mode Synchronisation. Le paramètre affiche les codes d'erreur suivants:</p> <p>0: Aucune erreur. 1: Les Sync Manager 2 et 3 ont différents temps de cycle. 2: Temps de cycle < 1 ms: Le temps de cycle doit ³ s'élever à 1000 µs. 3: Temps de cycle impair: Le temps de cycle doit correspondre à un multiple entier de 1000 µs. 4: Erreur interne: Impossible de démarrer PLL interne à l'appareil. Cause possible: Le paramètre G90 n'est pas contenu dans le projet 5: Un paramètre EtherCAT[®] nécessaire n'est pas disponible. Pour EtherCAT[®] avec synchronisation, les paramètres A260 et A261 doivent être disponibles 6: Erreur interne: Impossible d'initialiser l'interruption du convertisseur Cause possible: Erreur de micrologiciel</p> <p>Autres valeurs: non défini Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 41 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2105h Array	0h	
A261.1 global read (3)	<p>Sync-Diagnostic: Cet élément est réservé.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 41 40 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2105h Array	1h	
A261.2 global read (3)	<p>Sync-Diagnostic: Ce paramètre indique les erreurs de synchronisation apparues jusqu'ici entre le maître et le convertisseur. Le mode Synchronisation doit être activé dans le paramètre A260 afin d'activer la fonction de compteur. Une incrémentation constante du compteur d'erreurs indique une erreur de paramétrage dans le maître ou dans le convertisseur. Une incrémentation aléatoire du compteur (par ex. dans le domaine des minutes) indique une instabilité dans le système global EtherCAT[®].</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 41 40 02 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2105h Array	2h	
A262.0 global r=3, w=3	<p>Sync Manager 0 Synchronisation type: Le paramètre indique le mode Synchronisation pour le Sync. Manager 0 (Mailbox write) qui est réglé par la commande dans le convertisseur. Comme les Sync Manager pour la messagerie électronique ne sont jamais synchronisés, le paramètre peut uniquement afficher les valeurs suivantes:</p> <p>0: <i>not synchronized</i></p> <p>D'autres valeurs ne sont pas autorisées.</p> <p>Information Veuillez noter que le mode Synchronisation peut être uniquement réglé par la commande. Si vous modifiez le paramètre, vos réglages demeurent sans effet.</p> <p><u>0: Not synchronized:</u> 1: <i>Synchronized with AL Event on this Sync Manager;</i> 2: <i>Synchronized with AL Event Sync0;</i> 3: <i>Synchronized with AL Event Sync1;</i> 32: <i>Synchronized with AL Event of SM0;</i> 33: <i>Synchronized with AL Event of SM1;</i> 34: <i>Synchronized with AL Event of SM2;</i> 35: <i>Synchronized with AL Event of SM3;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 41 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2106h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A262.1 global r=3, w=3	<p>Sync Manager 0 Temps de cycle: Le paramètre indique la valeur du temps de cycle pour Sync Manager 0 (Mailbox write) qui a été réglée par la commande dans le convertisseur. Comme les Sync Manager pour la messagerie électronique ne sont jamais synchronisés, le paramètre peut uniquement afficher les valeurs suivantes:</p> <p><i>0: not synchronized</i></p> <p>D'autres valeurs ne sont pas autorisées.</p> <p>Information Veuillez noter que le temps de cycle peut uniquement être réglé par la commande. Si vous modifiez le paramètre, vos réglages demeurent sans effet.</p> <p><u>0: Not synchronized;</u> 1: Synchronized with AL Event on this Sync Manager; 2: Synchronized with AL Event Sync0; 3: Synchronized with AL Event Sync1; 32: Synchronized with AL Event of SM0; 33: Synchronized with AL Event of SM1; 34: Synchronized with AL Event of SM2; 35: Synchronized with AL Event of SM3;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 41 80 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2106h	1h
A262.2 global r=3, w=3	<p>Sync Manager 0 Shift time: Le paramètre indique la valeur du temps de dérive pour Sync Manager 0 (Mailbox write) qui a été réglée par la commande dans le convertisseur. Comme les Sync Manager pour la messagerie électronique ne sont jamais synchronisés, le paramètre peut uniquement afficher les valeurs suivantes:</p> <p><i>0: not synchronized</i></p> <p>D'autres valeurs ne sont pas autorisées.</p> <p>Information Veuillez noter que le temps de dérive peut uniquement être réglé par la commande. Si vous modifiez le paramètre, vos réglages demeurent sans effet.</p> <p><u>0: Not synchronized;</u> 1: Synchronized with AL Event on this Sync Manager; 2: Synchronized with AL Event Sync0; 3: Synchronized with AL Event Sync1; 32: Synchronized with AL Event of SM0; 33: Synchronized with AL Event of SM1; 34: Synchronized with AL Event of SM2; 35: Synchronized with AL Event of SM3;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 41 80 02 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2106h	2h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A263.0 global r=3, w=3	<p>Sync Manager 1 Synchronisation type: Le paramètre indique le mode Synchronisation pour le Sync. Manager 1 (Mailbox read) qui a été réglé par la commande dans le convertisseur. Comme les Sync Manager pour la messagerie électronique ne sont jamais synchronisés, le paramètre peut uniquement afficher les valeurs suivantes:</p> <p><i>0: not synchronized</i></p> <p>D'autres valeurs ne sont pas autorisées.</p> <p>Information Veuillez noter que le mode Synchronisation peut être uniquement réglé par la commande. Si vous modifiez le paramètre, vos réglages demeurent sans effet.</p> <p><u>0: Not synchronized;</u> 1: Synchronized with AL Event on this Sync Manager; 2: Synchronized with AL Event Sync0; 3: Synchronized with AL Event Sync1; 32: Synchronized with AL Event of SM0; 33: Synchronized with AL Event of SM1; 34: Synchronized with AL Event of SM2; 35: Synchronized with AL Event of SM3;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 41 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2107h	0h
A263.1 global r=3, w=3	<p>Sync Manager 1 Temps de cycle: Le paramètre indique la valeur du temps de cycle pour Sync Manager 1 (Mailbox read) qui a été réglée par la commande dans le convertisseur. Comme les Sync Manager pour la messagerie électronique ne sont jamais synchronisés, le paramètre peut uniquement afficher les valeurs suivantes:</p> <p><i>0: not synchronized</i></p> <p>D'autres valeurs ne sont pas autorisées.</p> <p>Information Veuillez noter que le temps de cycle peut uniquement être réglé par la commande. Si vous modifiez le paramètre, vos réglages demeurent sans effet.</p> <p><u>0: Not synchronized;</u> 1: Synchronized with AL Event on this Sync Manager; 2: Synchronized with AL Event Sync0; 3: Synchronized with AL Event Sync1; 32: Synchronized with AL Event of SM0; 33: Synchronized with AL Event of SM1; 34: Synchronized with AL Event of SM2; 35: Synchronized with AL Event of SM3;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 41 C0 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2107h	1h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A263.2 global r=3, w=3	<p>Sync Manager 1 Shift time: Le paramètre indique la valeur du temps de dérive pour Sync Manager 1 (Mailbox read) qui a été réglée par la commande dans le convertisseur. Comme les Sync Manager pour la messagerie électronique ne sont jamais synchronisés, le paramètre peut uniquement afficher les valeurs suivantes:</p> <p><i>0: not synchronized</i></p> <p>D'autres valeurs ne sont pas autorisées.</p> <p>Information Veuillez noter que le temps de dérive peut uniquement être réglé par la commande. Si vous modifiez le paramètre, vos réglages demeurent sans effet.</p> <p><u>0: Not synchronized;</u> 1: Synchronized with AL Event on this Sync Manager; 2: Synchronized with AL Event Sync0; 3: Synchronized with AL Event Sync1; 32: Synchronized with AL Event of SM0; 33: Synchronized with AL Event of SM1; 34: Synchronized with AL Event of SM2; 35: Synchronized with AL Event of SM3;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 41 C0 02 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2107h	2h
A264.0 global r=3, w=3	<p>Sync Manager 2 Synchronisation type: Le paramètre indique le mode Synchronisation pour le Sync. Manager 2 (données de process Output) qui a été réglé par la commande dans le convertisseur. Le paramètre peut afficher la valeur suivante:</p> <p><i>0: not synchronized</i> 2: Synchronized with AL Event Sync0 : Mode synchronisé (synchrone par rapport au signal Sync0)</p> <p>D'autres valeurs ne sont pas autorisées.</p> <p>Information Veuillez noter que le mode Synchronisation peut être uniquement réglé par la commande. Si vous modifiez le paramètre, vos réglages demeurent sans effet.</p> <p><u>0: Not synchronized;</u> 1: Synchronized with AL Event on this Sync Manager; 2: Synchronized with AL Event Sync0; 3: Synchronized with AL Event Sync1; 32: Synchronized with AL Event of SM0; 33: Synchronized with AL Event of SM1; 34: Synchronized with AL Event of SM2; 35: Synchronized with AL Event of SM3;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 42 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2108h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A264.1 global r=3, w=3	<p>Sync Manager 2 Temps de cycle: Le paramètre indique la valeur du temps de cycle en ns pour Sync Manager 2 (données de process Output) qui a été réglée par la commande dans le convertisseur.</p> <p>Information Veuillez noter que le temps de cycle peut uniquement être réglé par la commande. Si vous modifiez le paramètre, vos réglages demeurent sans effet.</p> <p><u>0: Not synchronized;</u> 1: Synchronized with AL Event on this Sync Manager; 2: Synchronized with AL Event Sync0; 3: Synchronized with AL Event Sync1; 32: Synchronized with AL Event of SM0; 33: Synchronized with AL Event of SM1; 34: Synchronized with AL Event of SM2; 35: Synchronized with AL Event of SM3;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 42 00 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2108h	1h	
A264.2 global r=3, w=3	<p>Sync Manager 2 Shift time: Le paramètre indique la valeur du temps de dérive pour Sync Manager 2 (données de process Output) qui a été réglée par la commande dans le convertisseur.</p> <p>Information Veuillez noter que le temps de dérive peut uniquement être réglé par la commande. Si vous modifiez le paramètre, vos réglages demeurent sans effet.</p> <p><u>0: Not synchronized;</u> 1: Synchronized with AL Event on this Sync Manager; 2: Synchronized with AL Event Sync0; 3: Synchronized with AL Event Sync1; 32: Synchronized with AL Event of SM0; 33: Synchronized with AL Event of SM1; 34: Synchronized with AL Event of SM2; 35: Synchronized with AL Event of SM3;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 42 00 02 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2108h	2h	
A265.0 global r=3, w=3	<p>Sync Manager 3 Synchronisation type: Le paramètre indique le mode Synchronisation pour le Sync. Manager 3 (données de process Input) qui a été réglé par la commande dans le convertisseur. Le paramètre peut afficher la valeur suivante:</p> <p><u>0: not synchronized</u> 2: Synchronized with AL Event Sync0 : Mode synchronisé (synchrone par rapport au signal Sync0)</p> <p>D'autres valeurs ne sont pas autorisées.</p> <p>Information Veuillez noter que le mode Synchronisation peut être uniquement réglé par la commande. Si vous modifiez le paramètre, vos réglages demeurent sans effet.</p> <p><u>0: Not synchronized;</u> 1: Synchronized with AL Event on this Sync Manager; 2: Synchronized with AL Event Sync0; 3: Synchronized with AL Event Sync1;</p>	2109h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>32: Synchronized with AL Event of SM0; 33: Synchronized with AL Event of SM1; 34: Synchronized with AL Event of SM2; 35: Synchronized with AL Event of SM3;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 42 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>		
A265.1 global r=3, w=3	<p>Sync Manager 3 Temps de cycle: Le paramètre indique la valeur du temps de cycle en ns pour Sync Manager 3 (données de process Output) qui a été réglée par la commande dans le convertisseur.</p> <p>Information Veillez noter que le temps de cycle peut uniquement être réglé par la commande. Si vous modifiez le paramètre, vos réglages demeurent sans effet.</p> <p><u>0: Not synchronized;</u> 1: Synchronized with AL Event on this Sync Manager; 2: Synchronized with AL Event Sync0; 3: Synchronized with AL Event Sync1; 32: Synchronized with AL Event of SM0; 33: Synchronized with AL Event of SM1; 34: Synchronized with AL Event of SM2; 35: Synchronized with AL Event of SM3;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 42 40 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2109h	1h
A265.2 global r=3, w=3	<p>Sync Manager 3 Shift time: Le paramètre indique la valeur du temps de dérive pour Sync Manager 3 (données de process Input) qui a été réglée par la commande dans le convertisseur.</p> <p>Information Veillez noter que le temps de dérive peut uniquement être réglé par la commande. Si vous modifiez le paramètre, vos réglages demeurent sans effet.</p> <p><u>0: Not synchronized;</u> 1: Synchronized with AL Event on this Sync Manager; 2: Synchronized with AL Event Sync0; 3: Synchronized with AL Event Sync1; 32: Synchronized with AL Event of SM0; 33: Synchronized with AL Event of SM1; 34: Synchronized with AL Event of SM2; 35: Synchronized with AL Event of SM3;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 42 40 02 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le module optionnel CAN 5000 ou ECS 5000 a été détecté.</p>	2109h	2h
A266 global r=3, w=3	<p>ECS Seuil de tolérance: Le nombre d'événements ECS-5000 maximal autorisé est saisi dans ce paramètre. En cas de dépassement de ce seuil, le dérangement 55: <i>Platine optionnelle</i> avec pour cause 9: <i>ECS5000Panne</i> est déclenché. Modifiez cette valeur uniquement après concertation avec STÖBER ANTRIEBSTECHNIK GmbH & Co. KG.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 1 ... 12</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 42 80 00 hex</p>	210Ah	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
A267.0 global read (3)	ECS Compteur test interne: Ce paramètre compte les éventuels événements ECS-5000 qui ont été détectés entre la pièce de commande du convertisseur et l'ECS 5000. Dans un tableau avec 4 éléments, les causes diverses sont comptées séparément. Si les valeurs augmentent, cela peut correspondre à des dérangements CEM. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 42 C0 00 hex	210Bh Array	0h	
A267.1 global read (3)	ECS Compteur test interne: Ce paramètre compte les éventuels événements ECS-5000 qui ont été détectés entre la pièce de commande du convertisseur et l'ECS 5000. Dans un tableau avec 4 éléments, les causes diverses sont comptées séparément. Si les valeurs augmentent, cela peut correspondre à des dérangements CEM. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 42 C0 01 hex	210Bh Array	1h	
A267.2 global read (3)	ECS Compteur test interne: Ce paramètre compte les éventuels événements ECS-5000 qui ont été détectés entre la pièce de commande du convertisseur et l'ECS 5000. Dans un tableau avec 4 éléments, les causes diverses sont comptées séparément. Si les valeurs augmentent, cela peut correspondre à des dérangements CEM. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 42 C0 02 hex	210Bh Array	2h	
A267.3 global read (3)	ECS Compteur test interne: Ce paramètre compte les éventuels événements ECS-5000 qui ont été détectés entre la pièce de commande du convertisseur et l'ECS 5000. Dans un tableau avec 4 éléments, les causes diverses sont comptées séparément. Si les valeurs augmentent, cela peut correspondre à des dérangements CEM. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 42 C0 03 hex	210Bh Array	3h	
A267.4 global read (3)	ECS Compteur test interne Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 42 C0 04 hex	210Bh Array	4h	
A268 global r=3, w=3	ECS compatible mode: adaptation du comportement du micrologiciel EtherCAT® afin d'assurer l'interaction avec un logiciel éventuellement obsolète installé sur d'autres appareils, comme par ex. sur le maître EtherCAT®. <u>0: actuel;</u> il s'agit du réglage conforme pour le comportement par rapport aux spécifications EtherCAT® actuellement en vigueur. Ne modifiez pas si possible ce réglage afin de générer et de soutenir un comportement selon les spécifications actuelles. <u>1: aucun test PDO avant OP;</u> Dans ce cas, l'entraînement en tant qu'esclave EtherCAT ne vérifie plus, lors de la requête visant la transition vers OPERATIONAL, si des PDO's (dans le Sync Manager 2) ont été au préalable reçus. N'utilisez ce réglage que si vous avez besoin d'un contournement pour un comportement pas tout à fait parfait du maître EtherCAT®! Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 43 00 00 hex	210Ch	0h	
A270.0 global read (2)	PN Port X200 État: Le paramètre indique pour X200 si une liaison est établie avec un autre participant Ethernet et ses propriétés. <u>0: Erreur;</u> Il est impossible de lire cette information à partir de PN 5000. <u>1: pas de liaison;</u> Le port est relié physiquement à un autre port Ethernet (par ex. un appareil PROFINET). <u>2: 10 MBit/s;</u> Le port est relié à un appareil qui n'est pas adapté à la communication PROFINET car cet appareil ne gère pas la vitesse de transmission requise. <u>3: 100 MBit/s;</u> Le port est relié à un appareil qui n'est pas adapté à la communication PROFINET car cet appareil ne propose pas de communication full-duplex. <u>4: Liaison ok;</u> Le port est bien relié à d'autres appareils au niveau Ethernet. Veuillez tenir compte du fait qu'il s'agit d'un critère certes indispensable mais pas suffisant pour une communication PROFINET opérationnelle. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 43 80 00 hex	210Eh Array	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A270.1 global read (2)	X20x État 0: <i>Erreur;</i> 1: <i>Pas de liaison;</i> 2: <i>10 MBit/s;</i> 3: <i>100 MBit/s;</i> 4: <i>Liaison OK;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 43 80 01 hex	210Eh Array	1h	
A271 global read (2)	PN État: Le paramètre affiche l'état de la communication PROFINET entre un I/O Controller PROFINET (commande) et le convertisseur. Évaluez ce paramètre en cas de problèmes au moment du démarrage de la communication PROFINET. 0: <i>offline;</i> Erreur lors de la saisie de PN 5000 dans le convertisseur. 1: <i>Étape 1;</i> 2: <i>Étape 2;</i> 3: <i>Phase 1;</i> 4: <i>Phase 2;</i> 5: <i>Cyclic Data Exchange;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 43 C0 00 hex	210Fh	0h	
A272.0 global r=3, w=5	PN Liste module/sous-module: STÖBER ANTRIEBSTECHNIK propose plusieurs combinaisons de modules et de sous-modules. Au moment de configurer PROFINET, une combinaison sera sélectionnée. La combinaison sélectionnée est affichée dans ce paramètre lorsque le démarrage est terminé. Évaluez ce paramètre si vous constatez des inexactitudes dans le nombre de multiplets entre le mappage des données de process et la quantité des données échangées avec la commande. La combinaison est représentée sous forme de nombre décimal codé et contient quatre informations partielles: MMM-SSS-III-OOO MMM: ID module SSS: ID sous-module III: longueur d'octet des données d'entrée OOO: longueur d'octet des données de sortie Exemple: 103103012012 signifie ID module: 103 ID sous-module: 104 Longueur données d'entrée: 12 octets Longueur données de sortie: 12 octets Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 44 00 00 hex	2110h Array	0h	
A273 global r=3, w=3	PN Nom de l'appareil: En cas de PROFINET, le nom de l'appareil est essentiel pour l'adressage. Il remplace l'adresse Bus connue de PROFIBUS et doit être saisie individuellement pour chaque convertisseur dans ce paramètre. Veillez à respecter, au moment de déterminer le nom de l'appareil, les conventions existantes décrites dans le manuel PROFINET. Le nom de l'appareil ne sera actif qu'après avoir sauvegardé le paramètre dans le convertisseur (<i>A00 Sauvegarder valeurs</i>) et mis hors service puis remis en service. <i>la configuration par défaut: STOEBER-Inverter</i> Bus de terrain: Type: Str80; USS-Adr: 01 44 40 00 hex	2111h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A274 global r=3, w=3	PN Adresse IP: Affichage de la dernière adresse IP que le convertisseur a acquis d'un I/O Controller PROFINET. En l'absence d'une communication PROFINET, une adresse obsolète sera affichée. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0.0.0.0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 44 80 00 hex	2112h	0h
A275 global r=3, w=3	PN Masque de sous-réseau: Affichage du dernier masque de sous-réseau que le convertisseur a acquis d'un I/O Controller PROFINET. En l'absence d'une communication PROFINET, un masque de sous-réseau obsolète sera affiché. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0.0.0.0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 44 C0 00 hex	2113h	0h
A276 global r=3, w=3	PN Passerelle: Affichage de la dernière adresse IP de la passerelle que le convertisseur a acquis d'un I/O Controller PROFINET. En l'absence d'une communication PROFINET, une adresse obsolète sera affichée. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0.0.0.0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 45 00 00 hex	2114h	0h
A278.0 global read (3)	PN Diagnostic: Le paramètre A278 sert au diagnostic de la communication PROFINET. Différentes valeurs sont affichées dans les 9 éléments du paramètre. Élément 0 affiche un texte sous la forme suivante: CosXX StX ECntXX, ce qui signifie: CosXX - Cos signifie Communication Change of State - XX affiche les messages du bit suivant sous forme de chiffre hexadécimal : Bit 0 Ready (RCX_COMM_COS_READY) The Ready flag is set as soon as the protocol stack is started properly. Bit 1 Running (RCX_COMM_COS_RUN) The Running flag is set when the protocol stack has been configured properly. Bit 2 Bus On (RCX_COMM_COS_BUS_ON) The Bus On flag is set to indicate to the host system whether or not the protocol stack has the permission to open network connections. Bit 3 Configuration Locked (RCX_COMM_COS_CONFIG_LOCKED) The Configuration Locked flag is set, if the communication channel firmware has locked the configuration database against being overwritten. Bit 4 Configuration New (RCX_COMM_COS_CONFIG_NEW) The Configuration New flag is set by the protocol stack to indicate that a new configuration became available, which has not been activated. Bit 5 Restart Required (RCX_COMM_COS_RESTART_REQUIRED) The Restart Required flag is set when the channel firmware requests to be restarted Bit 6 Restart Required Enable (RCX_COMM_COS_RESTART_REQUIRED_ENABLE) The Restart Required Enable flag is used together with the Restart Required flag above Bit 7 non utilisé StX - St signifie Communication State - X indique le chiffre de l'état : 0 = UNKNOWN 1 = OFFLINE 2 = STOP 3 = IDLE 4 = OPERATE	2116h Array	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	ECntXX - ECnt signifie Error Count - XX indique le nombre d'erreurs observé depuis la dernière Réseau marche ou Remise à zéro Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 01 45 80 00 hex		
A279.0 global read (3)	PN Chronique erreur: Le tableau A279 affiche dans ses quatre éléments la chronique des erreurs de la communication PROFINET. Élément 0 montre les dernières erreurs (les plus récentes) depuis la dernière mise en service du convertisseur. Si la valeur du paramètre est égale à zéro, aucune erreur ne s'est produite. Si la valeur n'est pas zéro, respectez la documentation PROFINET. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 45 C0 00 hex	2117h Array	0h
A300 global read (2)	Validation supplémentaire: Affichage de la valeur actuelle du signal <i>AdditEna</i> (validation supplémentaire) à l'interface vers la commande de l'appareil (configuration, module 100107). Le signal de <i>validation supplémentaire</i> a le même effet que le signal de <i>validation</i> de la borne X1. Les deux signaux sont reliés ET. L'étage de sortie du convertisseur est ainsi uniquement validé si les deux signaux sont Niveau HIGH. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 4B 00 00 hex	212Ch	0h
A301 global read (2)	Acquittement: Affichage de la valeur actuelle du signal <i>FaultRes</i> (acquittement de dérangement) à l'interface vers la commande de l'appareil (configuration, module 100107). Le signal <i>Acquittement</i> déclenche une remise à zéro de dérangement. Si le convertisseur est en panne, un passage du Niveau LOW à HIGH permet de valider ce dérangement si la cause spécifique est éliminée. L'acquittement est impossible tant que <i>A00 Sauvegarder valeurs</i> est actif. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 4B 40 00 hex	212Dh	0h
A302 global read (2)	Arrêt rapide: Affichage de la valeur actuelle du signal <i>QuickStp</i> (arrêt rapide) à l'interface vers la commande de l'appareil (configuration, module 100107). Le signal Arrêt rapide déclenche un arrêt rapide de l'entraînement. En mode Positionnement, l'accélération définie dans <i>I17</i> est déterminante pour le temps de freinage. Si l'axe se trouve en mode Régime, le paramètre <i>D81</i> est déterminant pour le temps de freinage (voir également A39 et A45). 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 4B 80 00 hex	212Eh	0h
A303 global read (2)	Sélecteur0 axe: Affichage de la valeur actuelle du signal <i>AxSeI0</i> (sélecteur0 axe) à l'interface vers la commande de l'appareil (configuration, module 100107). Il existe 2 signaux « Sélecteur d'axe 0 / 1 » permettant la sélection de l'un des 4 axes (max.) selon un code binaire. REMARQUE - La permutation d'axe est seulement possible si la validation est désactivée et si <i>E48 Etat de l'appareil</i> n'est pas 5: <i>Dérangement</i> . - Concernant FDS 5000, les axes peuvent uniquement être utilisés comme bloc de paramètre pour un moteur. L'option POSISwitch® AX 5000 ne peut pas être connectée. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 4B C0 00 hex	212Fh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
A304 global read (2)	<p>Sélecteur1 axe: Affichage de la valeur actuelle du signal <i>AxSel1</i> (sélecteur1 axe) à l'interface vers la commande de l'appareil (configuration, module 100107). Il existe 2 signaux « Sélecteur d'axe 0 / 1 » permettant la sélection de l'un des 4 axes (max.) selon un code binaire.</p> <p>REMARQUE</p> <ul style="list-style-type: none"> - La permutation d'axe est seulement possible si la validation est désactivée et si <i>E48 Etat de l'appareil</i> n'est pas 5: <i>Dérangement</i>. - Concernant FDS 5000, les axes peuvent uniquement être utilisés comme bloc de paramètre pour un moteur. L'option POSISwitch® AX 5000 ne peut pas être connectée. <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 4C 00 00 hex</p>	2130h	0h	
A305 global read (2)	<p>Désactiver axe: Affichage de la valeur actuelle du signal <i>AxDIs1</i> (Désactiver axe) à l'interface vers la commande de l'appareil (configuration, module 100107). Le signal Désactiver axe désactive tous les axes.</p> <p>REMARQUE</p> <ul style="list-style-type: none"> - La permutation d'axe est seulement possible si la validation est désactivée et si <i>E48 Etat de l'appareil</i> n'est pas 5: <i>Dérangement</i>. - Concernant FDS 5000, les axes peuvent uniquement être utilisés comme bloc de paramètre pour un moteur. L'option POSISwitch® AX 5000 ne peut pas être connectée. <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 4C 40 00 hex</p>	2131h	0h	
A306 global read (2)	<p>X1.Validation: Le niveau de l'entrée binaire X1.Validation s'affiche.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 01 4C 80 00 hex</p>	2132h	0h	
A576 global r=1, w=1	<p>Controlword: Mot de commande avec signaux de commande pour le logiciel de pilotage par états et la fonction d'entraînement. Veuillez noter que ce paramètre n'est accessible que si vous utilisez pour votre projet un logiciel de pilotage par états de l'appareil selon DSP 401. La sélection du logiciel de pilotage par états de l'appareil s'effectue dans l'assistant de projet, à l'étape 4. Le paramètre <i>E53</i> affiche la commande de l'appareil sélectionnée.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Bit -0: « switch on », paramétré sur 1 pour la mise en service si le bit 0 dans le mot de statut « Ready to Switch On » est 1. • Bit -1: « Enable voltage », toujours laisser sur 1, est actif. • Bit -2: « Quick stop », paramétré sur 0 si l'entraînement doit être immobilisé le plus rapidement possible. • Bit -3: « Enable operation », paramétré sur 1 pour la validation si le bit 1 dans le mot de statut « Switched On » est 1. • Bits 4 - 6: « Operation mode specific », voir ci-dessous • Bit -7: « Fault reset », flanc 0 -> 1 pour acquitter le dérangement momentané • Bit -8: « arrêt », n'est pas géré, toujours 0 = laisser inactif. • Bits 9 et 10: « reserved », toujours 0 = laisser inactif. • Bits 11 et 12: Sélecteur d'axe Bit0 et 1. En cas d'axes multiples, sélection de l'axe. 00 = Axe1, ... 	6040h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<ul style="list-style-type: none"> Bit -13: Désactiver axe. Désactiver tous les axes, aucun moteur branché Bit -14: Ouvrir frein Bit -15: « réservé », toujours 0=laisser inactif. <p>En relation avec les bits 4-6 « Operation mode specific ». L'importance des bits dépend du mode du convertisseur, qui sera réglé dans le paramètre <i>A608 Modes of operation</i>. Actuellement, les modes suivants et l'importance inhérente des bits sont disponibles:</p> <p>Mode pas à pas:</p> <ul style="list-style-type: none"> Bit -4: Pas à pas + Bit -5: Pas à pas - Bit -6: reserved, toujours 0 <p>Homing Mode:</p> <ul style="list-style-type: none"> Bit -4: Homing Operation Start Bit -5: reserved, toujours 0 Bit -6: reserved, toujours 0 <p>Interpolated Position Mode:</p> <ul style="list-style-type: none"> Bit -4: Interpolation Mode active Bit -5: reserved, toujours 0 Bit -6: reserved, toujours 0 <p>Consigne confort:</p> <ul style="list-style-type: none"> Bit -4: HLG bloquer, entrée intégrateur de consigne = 0 Bit -5: HLG stopper, geler entrée intégrateur de consigne Bit -6: HLG zéro, entrée intégrateur de consigne = 0 (comme bit 4) <p>Accessible via CANopen® sous: Indice 6040 hex Sous-indice 0</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0000hex ... 65535 (Representation hexadecimal) Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 01 90 00 00 hex</p>		
A577 global read (1)	<p>Statusword: Le mot de statut indique l'état actuel de l'appareil. Certains bits dépendent du mode d'exploitation. Veuillez noter que ce paramètre n'est accessible que si vous utilisez pour votre projet un logiciel de pilotage par états de l'appareil selon DSP 401. La sélection du logiciel de pilotage par états de l'appareil s'effectue dans l'assistant de projet, à l'étape 4. Le paramètre <i>E53</i> affiche la commande de l'appareil sélectionnée.</p> <ul style="list-style-type: none"> Bit -0: « Ready to switch on », Bit -1: « Switched on », Bit -2: « Operation enabled », Bit -3: « Fault » Bit -4: « Voltage enabled » Bit -5: « Quick stop » Bit 6: « Switch on disabled » Bit -7: « warning » Bit -8: « Message » Bit -9: « A distance », correspond à la sortie inversée <i>Local</i> du module 320 Local Bit -10: « Target reached », voir ci-dessous Bit -11: « Internal limit active », 1 = Limite est active 	6041h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<ul style="list-style-type: none"> Bits 12 et 13: « Operation mode specific », voir ci-dessous Bits 14 et 15: « PLL Bit0 » et « PLL Bit1 » avec importance pour Interpolated Position Mode: <ul style="list-style-type: none"> 00: OK 01: Temps de cycle prolongé et encore enclenché 10: Temps de cycle raccourci et encore enclenché 11: non enclenché <p>En relation avec les Bit-10 « Target reached », Bit-11 « Internal limit active » et Bit-12 et 13 « Operation mode specific »: L'importance des bits dépend du mode du convertisseur, Celui-ci sera réglé dans le paramètre <i>A608 Modes of operation</i>.</p> <p>Actuellement, les modes suivants et l'importance inhérente des bits sont disponibles:</p> <p>Consigne confort:</p> <ul style="list-style-type: none"> Bit -10: « Target reached », Indicateur Consigne atteinte, identique à <i>D183</i> « n-Fenêtre atteint » Bit -11: « Internal limit active », 1 = Limite active, l'un des signaux suivants est actif: <i>D182</i>, <i>D185</i>, <i>D186</i>, <i>D308</i>, <i>D309</i>, <i>D462</i> <p>Homing Mode:</p> <ul style="list-style-type: none"> Bit -12: Homing attained: Point de référence trouvé Bit -13: Homing error: Interruption de la course de référence en raison d'une erreur <p>Interpolated Position Mode:</p> <ul style="list-style-type: none"> Bit -12: Interpolation Mode active Bit -13: reserved, toujours 0 <p>Accessible via CANopen® sous:</p> <p>Indice 6041hex</p> <p>Sous-indice 0</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 01 90 40 00 hex</p>		
A800 global r=3, w=3	<p>Démarrer la télémaintenance: Ce paramètre vous permet de lancer la télémaintenance via le champ de commande sur l'avant du convertisseur. L'efficacité de ce paramètre dépend du réglage du paramètre <i>A167</i>.</p> <p>Information</p> <p>Veuillez lire le chapitre Integrated Bus dans le Manuel d'utilisateur SDS 5000, ainsi que la description du paramètre <i>A167</i> avant de lancer la télémaintenance !</p> <p><i>0: inactif</i>; Aucune télémaintenance souhaitée</p> <p><i>1: actif</i>; Demander la télémaintenance</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 C8 00 00 hex</p>		
A890 global r=3, w=3	<p>Para-Acc-Cntrl: Vous pouvez activer une fonction de protocole d'accès dans ce paramètre. Cela peut s'avérer utile pour diagnostiquer des modules / fonctions d'écriture sur paramètres en liaison avec les bus de terrain.</p> <p>Cette fonction consigne les dix derniers accès écriture sur des paramètres via CANopen, EtherCAT, PROFIBUS et PROFINET. Ici, même les tentatives erronées refusées par le convertisseur sont consignées, dans ce cas <i>A894</i> affiche comme résultat un code d'erreur.</p> <p><i>0: inactif</i>; aucun protocole d'accès aux paramètres.</p> <p><i>1: actif</i>; fonction protocole d'accès activée. En cas de passage de <i>0: inactif</i> après <i>1: actif</i> les valeurs consignées jusqu'ici sont supprimées.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 DE 80 00 hex</p>		

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A891 global read (3)	<p>Para-Acc-Next: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), l'élément dans lequel le prochain accès écriture sera consigné s'affiche ici. Le numéro d'élément s'applique aux paramètres</p> <ul style="list-style-type: none"> - A892 Para-Acc-Address, - A893 Para-Acc-Value, - A894 Para-Acc-Result et - A895 Para-Acc-Time. <p>Vous trouvez la saisie consignée en dernier lieu dans les paramètres dans l'élément précédant le numéro qui s'affiche ici.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 255 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 DE C0 00 hex</p>		
A892.0 global read (3)	<p>Para-Acc-Address: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les adresses des dix derniers accès sont consignées dans les éléments. Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans A891 Para-Acc-Next contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 DF 00 00 hex</p>	Array	
A892.1 global read (3)	<p>Para-Acc-Address: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les adresses des dix derniers accès sont consignées dans les éléments. Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans A891 Para-Acc-Next contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 DF 00 01 hex</p>	Array	
A892.2 global read (3)	<p>Para-Acc-Address: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les adresses des dix derniers accès sont consignées dans les éléments. Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans A891 Para-Acc-Next contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 DF 00 02 hex</p>	Array	
A892.3 global read (3)	<p>Para-Acc-Address: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les adresses des dix derniers accès sont consignées dans les éléments. Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans A891 Para-Acc-Next contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 DF 00 03 hex</p>	Array	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A892.4 global read (3)	<p>Para-Acc-Address: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les adresses des dix derniers accès sont consignées dans les éléments.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 DF 00 04 hex</p>	Array	
A892.5 global read (3)	<p>Para-Acc-Address: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les adresses des dix derniers accès sont consignées dans les éléments.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 DF 00 05 hex</p>	Array	
A892.6 global read (3)	<p>Para-Acc-Address: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les adresses des dix derniers accès sont consignées dans les éléments.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 DF 00 06 hex</p>	Array	
A892.7 global read (3)	<p>Para-Acc-Address: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les adresses des dix derniers accès sont consignées dans les éléments.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 DF 00 07 hex</p>	Array	
A892.8 global read (3)	<p>Para-Acc-Address: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les adresses des dix derniers accès sont consignées dans les éléments.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 DF 00 08 hex</p>	Array	
A892.9 global read (3)	<p>Para-Acc-Address: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les adresses des dix derniers accès sont consignées dans les éléments.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 01 DF 00 09 hex</p>	Array	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A893.0 global read (3)	<p>Para-Acc-Value: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les valeurs des dix derniers accès écriture sont consignées dans les éléments. Les valeurs sont représentées sous forme hexadécimale, au moyen de chiffres de 4 bytes. Les bytes s'affichent dans l'ordre selon lequel ils ont été réceptionnés par le bus de terrain et diffèrent donc selon le système de bus de terrain utilisé :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pour PROFIBUS et PROFINET, les bytes de données sont classés de manière lisible habituelle (00001234 hex = 4660 déc). - Pour CANopen et EtherCAT, les bytes sont classés de manière différente (34120000 hex = 4660 déc.). <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 40 00 hex</p>	Array	
A893.1 global read (3)	<p>Para-Acc-Value: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les valeurs des dix derniers accès écriture sont consignées dans les éléments. Les valeurs sont représentées sous forme hexadécimale, au moyen de chiffres de 4 bytes. Les bytes s'affichent dans l'ordre selon lequel ils ont été réceptionnés par le bus de terrain et diffèrent donc selon le système de bus de terrain utilisé :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pour PROFIBUS et PROFINET, les bytes de données sont classés de manière lisible habituelle (00001234 hex = 4660 déc). - Pour CANopen et EtherCAT, les bytes sont classés de manière différente (34120000 hex = 4660 déc.). <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 40 01 hex</p>	Array	
A893.2 global read (3)	<p>Para-Acc-Value: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les valeurs des dix derniers accès écriture sont consignées dans les éléments. Les valeurs sont représentées sous forme hexadécimale, au moyen de chiffres de 4 bytes. Les bytes s'affichent dans l'ordre selon lequel ils ont été réceptionnés par le bus de terrain et diffèrent donc selon le système de bus de terrain utilisé :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pour PROFIBUS et PROFINET, les bytes de données sont classés de manière lisible habituelle (00001234 hex = 4660 déc). - Pour CANopen et EtherCAT, les bytes sont classés de manière différente (34120000 hex = 4660 déc.). <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 40 02 hex</p>	Array	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A893.3 global read (3)	<p>Para-Acc-Value: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les valeurs des dix derniers accès écriture sont consignées dans les éléments. Les valeurs sont représentées sous forme hexadécimale, au moyen de chiffres de 4 bytes. Les bytes s'affichent dans l'ordre selon lequel ils ont été réceptionnés par le bus de terrain et diffèrent donc selon le système de bus de terrain utilisé :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pour PROFIBUS et PROFINET, les bytes de données sont classés de manière lisible habituelle (00001234 hex = 4660 déc). - Pour CANopen et EtherCAT, les bytes sont classés de manière différente (34120000 hex = 4660 déc.). <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 40 03 hex</p>	Array	
A893.4 global read (3)	<p>Para-Acc-Value: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les valeurs des dix derniers accès écriture sont consignées dans les éléments. Les valeurs sont représentées sous forme hexadécimale, au moyen de chiffres de 4 bytes. Les bytes s'affichent dans l'ordre selon lequel ils ont été réceptionnés par le bus de terrain et diffèrent donc selon le système de bus de terrain utilisé :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pour PROFIBUS et PROFINET, les bytes de données sont classés de manière lisible habituelle (00001234 hex = 4660 déc). - Pour CANopen et EtherCAT, les bytes sont classés de manière différente (34120000 hex = 4660 déc.). <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 40 04 hex</p>	Array	
A893.5 global read (3)	<p>Para-Acc-Value: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les valeurs des dix derniers accès écriture sont consignées dans les éléments. Les valeurs sont représentées sous forme hexadécimale, au moyen de chiffres de 4 bytes. Les bytes s'affichent dans l'ordre selon lequel ils ont été réceptionnés par le bus de terrain et diffèrent donc selon le système de bus de terrain utilisé :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pour PROFIBUS et PROFINET, les bytes de données sont classés de manière lisible habituelle (00001234 hex = 4660 déc). - Pour CANopen et EtherCAT, les bytes sont classés de manière différente (34120000 hex = 4660 déc.). <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 40 05 hex</p>	Array	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A893.6 global read (3)	<p>Para-Acc-Value: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les valeurs des dix derniers accès écriture sont consignées dans les éléments. Les valeurs sont représentées sous forme hexadécimale, au moyen de chiffres de 4 bytes. Les bytes s'affichent dans l'ordre selon lequel ils ont été réceptionnés par le bus de terrain et diffèrent donc selon le système de bus de terrain utilisé :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pour PROFIBUS et PROFINET, les bytes de données sont classés de manière lisible habituelle (00001234 hex = 4660 déc). - Pour CANopen et EtherCAT, les bytes sont classés de manière différente (34120000 hex = 4660 déc.). <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 40 06 hex</p>	Array	
A893.7 global read (3)	<p>Para-Acc-Value: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les valeurs des dix derniers accès écriture sont consignées dans les éléments. Les valeurs sont représentées sous forme hexadécimale, au moyen de chiffres de 4 bytes. Les bytes s'affichent dans l'ordre selon lequel ils ont été réceptionnés par le bus de terrain et diffèrent donc selon le système de bus de terrain utilisé :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pour PROFIBUS et PROFINET, les bytes de données sont classés de manière lisible habituelle (00001234 hex = 4660 déc). - Pour CANopen et EtherCAT, les bytes sont classés de manière différente (34120000 hex = 4660 déc.). <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 40 07 hex</p>	Array	
A893.8 global read (3)	<p>Para-Acc-Value: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les valeurs des dix derniers accès écriture sont consignées dans les éléments. Les valeurs sont représentées sous forme hexadécimale, au moyen de chiffres de 4 bytes. Les bytes s'affichent dans l'ordre selon lequel ils ont été réceptionnés par le bus de terrain et diffèrent donc selon le système de bus de terrain utilisé :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pour PROFIBUS et PROFINET, les bytes de données sont classés de manière lisible habituelle (00001234 hex = 4660 déc). - Pour CANopen et EtherCAT, les bytes sont classés de manière différente (34120000 hex = 4660 déc.). <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 40 08 hex</p>	Array	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A893.9 global read (3)	<p>Para-Acc-Value: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les valeurs des dix derniers accès écriture sont consignées dans les éléments. Les valeurs sont représentées sous forme hexadécimale, au moyen de chiffres de 4 bytes. Les bytes s'affichent dans l'ordre selon lequel ils ont été réceptionnés par le bus de terrain et diffèrent donc selon le système de bus de terrain utilisé :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Pour PROFIBUS et PROFINET, les bytes de données sont classés de manière lisible habituelle (00001234 hex = 4660 déc). - Pour CANopen et EtherCAT, les bytes sont classés de manière différente (34120000 hex = 4660 déc.). <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans A891 <i>Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 40 09 hex</p>	Array	
A894.0 global read (3)	<p>Para-Acc-Result: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les résultats des dix derniers accès écriture sont consignés dans les éléments. Les résultats suivants sont fréquemment affichés :</p> <ul style="list-style-type: none"> - 00000000: Accès écriture concluant, valeur du paramètre reprise. - 0000004D: Tentative d'accès à un paramètre inexistant. - 00000052: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop petite. - 00000053: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop grande. - autres valeurs : Veuillez contacter STÖBER ANTRIEBSTECHNIK. <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans A891 <i>Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 80 00 hex</p>	Array	
A894.1 global read (3)	<p>Para-Acc-Result: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les résultats des dix derniers accès écriture sont consignés dans les éléments. Les résultats suivants sont fréquemment affichés :</p> <ul style="list-style-type: none"> - 00000000: Accès écriture concluant, valeur du paramètre reprise. - 0000004D: Tentative d'accès à un paramètre inexistant. - 00000052: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop petite. - 00000053: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop grande. - autres valeurs : Veuillez contacter STÖBER ANTRIEBSTECHNIK. <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans A891 <i>Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 80 01 hex</p>	Array	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A894.2 global read (3)	<p>Para-Acc-Result: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les résultats des dix derniers accès écriture sont consignés dans les éléments. Les résultats suivants sont fréquemment affichés :</p> <ul style="list-style-type: none"> - 00000000: Accès écriture concluant, valeur du paramètre reprise. - 0000004D: Tentative d'accès à un paramètre inexistant. - 00000052: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop petite. - 00000053: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop grande. - autres valeurs : Veuillez contacter STÖBER ANTRIEBSTECHNIK. <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 80 02 hex</p>	Array	
A894.3 global read (3)	<p>Para-Acc-Result: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les résultats des dix derniers accès écriture sont consignés dans les éléments. Les résultats suivants sont fréquemment affichés :</p> <ul style="list-style-type: none"> - 00000000: Accès écriture concluant, valeur du paramètre reprise. - 0000004D: Tentative d'accès à un paramètre inexistant. - 00000052: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop petite. - 00000053: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop grande. - autres valeurs : Veuillez contacter STÖBER ANTRIEBSTECHNIK. <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 80 03 hex</p>	Array	
A894.4 global read (3)	<p>Para-Acc-Result: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les résultats des dix derniers accès écriture sont consignés dans les éléments. Les résultats suivants sont fréquemment affichés :</p> <ul style="list-style-type: none"> - 00000000: Accès écriture concluant, valeur du paramètre reprise. - 0000004D: Tentative d'accès à un paramètre inexistant. - 00000052: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop petite. - 00000053: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop grande. - autres valeurs : Veuillez contacter STÖBER ANTRIEBSTECHNIK. <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 80 04 hex</p>	Array	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
A894.5 global read (3)	<p>Para-Acc-Result: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les résultats des dix derniers accès écriture sont consignés dans les éléments. Les résultats suivants sont fréquemment affichés :</p> <ul style="list-style-type: none"> - 00000000: Accès écriture concluant, valeur du paramètre reprise. - 0000004D: Tentative d'accès à un paramètre inexistant. - 00000052: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop petite. - 00000053: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop grande. - autres valeurs : Veuillez contacter STÖBER ANTRIEBSTECHNIK. <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 80 05 hex</p>	Array	
A894.6 global read (3)	<p>Para-Acc-Result: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les résultats des dix derniers accès écriture sont consignés dans les éléments. Les résultats suivants sont fréquemment affichés :</p> <ul style="list-style-type: none"> - 00000000: Accès écriture concluant, valeur du paramètre reprise. - 0000004D: Tentative d'accès à un paramètre inexistant. - 00000052: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop petite. - 00000053: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop grande. - autres valeurs : Veuillez contacter STÖBER ANTRIEBSTECHNIK. <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 80 06 hex</p>	Array	
A894.7 global read (3)	<p>Para-Acc-Result: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les résultats des dix derniers accès écriture sont consignés dans les éléments. Les résultats suivants sont fréquemment affichés :</p> <ul style="list-style-type: none"> - 00000000: Accès écriture concluant, valeur du paramètre reprise. - 0000004D: Tentative d'accès à un paramètre inexistant. - 00000052: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop petite. - 00000053: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop grande. - autres valeurs : Veuillez contacter STÖBER ANTRIEBSTECHNIK. <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 80 07 hex</p>	Array	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A894.8 global read (3)	<p>Para-Acc-Result: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les résultats des dix derniers accès écriture sont consignés dans les éléments. Les résultats suivants sont fréquemment affichés :</p> <ul style="list-style-type: none"> - 00000000: Accès écriture concluant, valeur du paramètre reprise. - 0000004D: Tentative d'accès à un paramètre inexistant. - 00000052: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop petite. - 00000053: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop grande. - autres valeurs : Veuillez contacter STÖBER ANTRIEBSTECHNIK. <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 80 08 hex</p>	Array	
A894.9 global read (3)	<p>Para-Acc-Result: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), les résultats des dix derniers accès écriture sont consignés dans les éléments. Les résultats suivants sont fréquemment affichés :</p> <ul style="list-style-type: none"> - 00000000: Accès écriture concluant, valeur du paramètre reprise. - 0000004D: Tentative d'accès à un paramètre inexistant. - 00000052: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop petite. - 00000053: Valeur du paramètre non transmise vu qu'elle est trop grande. - autres valeurs : Veuillez contacter STÖBER ANTRIEBSTECHNIK. <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 01 DF 80 09 hex</p>	Array	
A895.0 global read (3)	<p>Para-Acc-Time: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), l'heure des dix derniers accès écriture est consignée dans les éléments. Les heures sont indiquées sous forme de millisecondes, les valeurs sont relatives entre elles et n'ont aucune relation avec le temps de service dans E30.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 DF C0 00 hex</p>	Array	
A895.1 global read (3)	<p>Para-Acc-Time: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), l'heure des dix derniers accès écriture est consignée dans les éléments. Les heures sont indiquées sous forme de millisecondes, les valeurs sont relatives entre elles et n'ont aucune relation avec le temps de service dans E30.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 DF C0 01 hex</p>	Array	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A895.2 global read (3)	<p>Para-Acc-Time: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), l'heure des dix derniers accès écriture est consignée dans les éléments. Les heures sont indiquées sous forme de millisecondes, les valeurs sont relatives entre elles et n'ont aucune relation avec le temps de service dans E30.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans A891 <i>Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 DF C0 02 hex</p>	Array	
A895.3 global read (3)	<p>Para-Acc-Time: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), l'heure des dix derniers accès écriture est consignée dans les éléments. Les heures sont indiquées sous forme de millisecondes, les valeurs sont relatives entre elles et n'ont aucune relation avec le temps de service dans E30.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans A891 <i>Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 DF C0 03 hex</p>	Array	
A895.4 global read (3)	<p>Para-Acc-Time: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), l'heure des dix derniers accès écriture est consignée dans les éléments. Les heures sont indiquées sous forme de millisecondes, les valeurs sont relatives entre elles et n'ont aucune relation avec le temps de service dans E30.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans A891 <i>Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 DF C0 04 hex</p>	Array	
A895.5 global read (3)	<p>Para-Acc-Time: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), l'heure des dix derniers accès écriture est consignée dans les éléments. Les heures sont indiquées sous forme de millisecondes, les valeurs sont relatives entre elles et n'ont aucune relation avec le temps de service dans E30.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans A891 <i>Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à A891.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 DF C0 05 hex</p>	Array	
A895.6 global read (3)	<p>Para-Acc-Time: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre A890), l'heure des dix derniers accès écriture est consignée dans les éléments. Les heures sont indiquées sous forme de millisecondes, les valeurs sont relatives entre elles et n'ont aucune relation avec le temps de service dans E30.</p>	Array	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à <i>A891</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 DF C0 06 hex</p>		
A895.7 global read (3)	<p>Para-Acc-Time: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre <i>A890</i>), l'heure des dix derniers accès écriture est consignée dans les éléments. Les heures sont indiquées sous forme de millisecondes, les valeurs sont relatives entre elles et n'ont aucune relation avec le temps de service dans <i>E30</i>.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à <i>A891</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 DF C0 07 hex</p>	Array	
A895.8 global read (3)	<p>Para-Acc-Time: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre <i>A890</i>), l'heure des dix derniers accès écriture est consignée dans les éléments. Les heures sont indiquées sous forme de millisecondes, les valeurs sont relatives entre elles et n'ont aucune relation avec le temps de service dans <i>E30</i>.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à <i>A891</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 DF C0 08 hex</p>	Array	
A895.9 global read (3)	<p>Para-Acc-Time: Si la fonction de protocole d'accès est activée (cf. paramètre <i>A890</i>), l'heure des dix derniers accès écriture est consignée dans les éléments. Les heures sont indiquées sous forme de millisecondes, les valeurs sont relatives entre elles et n'ont aucune relation avec le temps de service dans <i>E30</i>.</p> <p>Les paramètres du tableau sont conçus comme mémoire annulaire. Si l'élément 9 a été décrit, la prochaine saisie s'exécute dans l'élément 10. Les anciennes saisies sont alors écrasées. L'élément qui s'affiche dans <i>A891 Para-Acc-Next</i> contient le plus ancien accès consigné. Cet élément sera écrasé lors du prochain accès écriture. La valeur la plus récente se trouve dans l'élément qui est inférieur de 1 par rapport à <i>A891</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 DF C0 09 hex</p>	Array	
A900 global r=3, w=4	<p>SysValidationSortie: Sortie validation de la commande de l'appareil à(aux) l'axe(s). Indique que le bloc de puissance est mis en service et libère le traitement de la consigne.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E1 00 00 hex</p>		
A901 global r=3, w=4	<p>SysArrêtRapideSortie: Sortie arrêt rapide de la commande de l'appareil à(aux) l'axe(s). Indique que la commande de l'appareil impose un arrêt rapide exécuté en régulation de vitesse. Le traitement de la consigne de l'axe doit le gérer en priorité avant le traitement de la consigne de l'axe.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E1 40 00 hex</p>		

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur																																							
Par.	description		bus de terrain-adresse																																				
A902 global read (2)	SysMotDeStatut: Mot de statut de la commande de l'appareil selon DSP402. <table border="0"> <tr> <td>Bit</td><td></td><td>Bit</td><td></td></tr> <tr> <td>0</td><td>Activable</td><td>8</td><td>Message</td></tr> <tr> <td>1</td><td>En service</td><td>9</td><td>A distance</td></tr> <tr> <td>2</td><td>Exploitation validée</td><td>10</td><td>Consigne atteinte</td></tr> <tr> <td>3</td><td>Dérangement</td><td>11</td><td>Valeur limite</td></tr> <tr> <td>4</td><td>Tension bloquée</td><td>12...15</td><td>Réservé</td></tr> <tr> <td>5</td><td>Arrêt rapide</td><td></td><td></td></tr> <tr> <td>6</td><td>Inhibition démarrage</td><td></td><td></td></tr> <tr> <td>7</td><td>Avertissement</td><td></td><td></td></tr> </table> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 E1 80 00 hex		Bit		Bit		0	Activable	8	Message	1	En service	9	A distance	2	Exploitation validée	10	Consigne atteinte	3	Dérangement	11	Valeur limite	4	Tension bloquée	12...15	Réservé	5	Arrêt rapide			6	Inhibition démarrage			7	Avertissement			
Bit		Bit																																					
0	Activable	8	Message																																				
1	En service	9	A distance																																				
2	Exploitation validée	10	Consigne atteinte																																				
3	Dérangement	11	Valeur limite																																				
4	Tension bloquée	12...15	Réservé																																				
5	Arrêt rapide																																						
6	Inhibition démarrage																																						
7	Avertissement																																						
A903 global r=3, w=4	SysOuvrirFrein: Bit de commande: Ouvrir frein de maintien. Ce signal va directement au connecteur X2 (MDS/FDS) ou bien X5 (SDS) sans passer par la commande du freinage. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E1 C0 00 hex																																						
A905 global r=3, w=3	Nouveau PDO1 données pour Tx: A l'entrée d'un PDO, le paramètre est mis sur « 1 ». Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 01 E2 40 00 hex																																						
A906 global r=3, w=3	Estampille PDO1: Référence temporelle entre réception PDO et temps de cycle. Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: U32; USS-Adr: 01 E2 80 00 hex																																						
A907 global r=3, w=3	Estampille de référence PLL: Référence temporelle du PLL par rapport au temps de cycle. Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: U16; USS-Adr: 01 E2 C0 00 hex																																						
A910 global r=3, w=4	SysValidationSupplémentaireEntrée: Signal de validation supplémentaire de l'axe à la commande de l'appareil. Dans la commande de l'appareil, il se produit une combinaison ET logique avec le signal de validation (normalement par l'entrée binaire X1.Validation). Information Si POSITool établit une liaison avec le convertisseur, ce paramètre sera toujours lu même si on a indiqué dans POSITool comme direction des données « Ecrire le paramètre ». Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E3 80 00 hex																																						
A911 global r=3, w=4	SysArrêtRapideEntrée: Requête d'arrêt rapide de l'axe à la commande de l'appareil. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E3 C0 00 hex																																						
A912 global r=3, w=4	SysAcquittementEntrée: Validation dérangement de l'axe à la commande de l'appareil. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E4 00 00 hex																																						

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur																																							
Par.	description		bus de terrain-adresse																																				
A913 global r=3, w=4	SysArrêtRapideFinEntrée: Signal de fin arrêt rapide de l'axe à la commande de l'appareil. Indique la fin d'un arrêt rapide. En ce qui concerne les applications sans commande de freinage, il s'agit normalement du signal « Arrêt atteint », en ce qui concerne celles avec, du signal « Frein serré ». Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E4 40 00 hex																																						
A914 global r=2, w=4	SysMotDeCommande: Mot de commande à la commande de l'appareil DSP402 <table><tr><td>Bit</td><td></td><td>Bit</td><td></td></tr><tr><td>1</td><td>Activer</td><td>8...15</td><td>Réservé</td></tr><tr><td>2</td><td>Bloquer tension</td><td></td><td></td></tr><tr><td>3</td><td>Arrêt rapide</td><td></td><td></td></tr><tr><td>4</td><td>Valider exploitation</td><td></td><td></td></tr><tr><td>5</td><td>Bloquer HLG</td><td></td><td></td></tr><tr><td>6</td><td>Stopper HLG</td><td></td><td></td></tr><tr><td>7</td><td>HLG zéro</td><td></td><td></td></tr><tr><td>8</td><td>Réinitialisation dérangement</td><td></td><td></td></tr></table> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 01 E4 80 00 hex		Bit		Bit		1	Activer	8...15	Réservé	2	Bloquer tension			3	Arrêt rapide			4	Valider exploitation			5	Bloquer HLG			6	Stopper HLG			7	HLG zéro			8	Réinitialisation dérangement			
Bit		Bit																																					
1	Activer	8...15	Réservé																																				
2	Bloquer tension																																						
3	Arrêt rapide																																						
4	Valider exploitation																																						
5	Bloquer HLG																																						
6	Stopper HLG																																						
7	HLG zéro																																						
8	Réinitialisation dérangement																																						
A916 global r=3, w=4	Spécification temps de cycle: Temps de cycle des télégrammes SYNC. Formé à partir de G98. Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: I16; USS-Adr: 01 E5 00 00 hex																																						
A918 global r=3, w=4	SysLocal: Signal de la commande de l'appareil à(aux) l'axe(s). Indique que le mode local est activé (touche « Main »). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E5 80 00 hex																																						
A919 global r=3, w=4	SysValidationLocal: Signal de la commande de l'appareil à(aux) l'axe(s). Indique que le mode local (touche « Main ») et la validation locale (touche « I/O » ou touche « I ») sont activés. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E5 C0 00 hex																																						
A922 global r=2, w=4	SysMotCommandeBit4: Signal de la commande de l'appareil à(aux) l'axe(s). Cette fonction dépend de l'application. Dans les applications non listées, ce paramètre n'a aucune fonction. <table><tr><td>Application</td><td>Signification</td></tr><tr><td>Consigne confort</td><td>correspond au signal Arrêt</td></tr></table> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E6 80 00 hex		Application	Signification	Consigne confort	correspond au signal Arrêt																																	
Application	Signification																																						
Consigne confort	correspond au signal Arrêt																																						
A923 global r=2, w=4	SysMotCommandeBit5: Signal de la commande de l'appareil à(aux) l'axe(s). Cette fonction dépend de l'application. Dans les applications non listées, ce paramètre n'a aucune fonction. <table><tr><td>Application</td><td>Signification</td></tr><tr><td>Consigne confort</td><td>Arrêter intégrateur de consigne (de priorité moindre que Arrêt et Arrêt rapide)</td></tr></table> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E6 C0 00 hex		Application	Signification	Consigne confort	Arrêter intégrateur de consigne (de priorité moindre que Arrêt et Arrêt rapide)																																	
Application	Signification																																						
Consigne confort	Arrêter intégrateur de consigne (de priorité moindre que Arrêt et Arrêt rapide)																																						

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

A.. Convertisseur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
A924 global r=2, w=4	<p>SysMotCommandeBit6: Signal de la commande de l'appareil à(aux) l'axe(s). Cette fonction dépend de l'application. Dans les applications non listées, ce paramètre n'a aucune fonction.</p> <p>Application Signification Consigne confort correspond au signal <i>Arrêt</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E7 00 00 hex</p>		
A925 global read (2)	<p>SysConsigneAtteinte: Signal de l'axe à la commande de l'appareil. La consigne est atteinte. Cette fonction dépend de l'application. Dans les applications non listées, ce paramètre n'a aucune fonction.</p> <p>Application Signification Consigne confort Indicateur Consigne atteinte, identique à <i>D183 Fenêtre-n atteinte</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E7 40 00 hex</p>		
A926 global read (2)	<p>SysValeurLimite: Signal de l'axe à la commande de l'appareil. Une valeur limite est atteinte. Cette fonction dépend de l'application. Dans les applications non listées, ce paramètre n'a aucune fonction.</p> <p>Application Signification Consigne confort Un des signaux suivants est actif: <i>D182, D185, D186, D308, D309, D462</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 01 E7 80 00 hex</p>		

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
B00 axe r=1, w=1	<p>Type de moteur: Affichage du nom de moteur en clair.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer <i>B04</i> = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans <i>B04</i>.</p> <p><i>la configuration par défaut: EZ402B</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 02 00 00 00 hex</p>	2200h	0h
B01.0 axe read (3)	<p>Données relatives à l'ordre: Si un moteur ED/EK, doté d'un encodeur EnDat[®], est connecté à X4, il est possible d'afficher dans cet élément de paramètre le numéro d'ordre du moteur. Le numéro est structuré comme suit: AAAAAA/BBB/CCC-DDD/XX AAAAAA: numéro d'ordre BBB: numéro interne de l'ordre CCC: numéro du reste de l'ordre DDD: numéro de poste d'ordre XX: numéro continu de poste au sein de l'ordre Les parties des numéros sont affichées dans les éléments du paramètre <i>B01</i>.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la</p>	2201h Array	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer <i>B04</i> = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1.</p> <p>Veillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans <i>B04</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 02 00 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>B06</i> = 0: <i>plaque signalétique électrique</i> est réglé et que l'encodeur moteur est un encodeur EnDat® sur X4 ou X140.</p>		
B01.1 axe read (3)	<p>Données relatives à l'ordre: Si un moteur ED/EK, doté d'un encodeur EnDat®, est connecté à X4, il est possible d'afficher dans cet élément de paramètre le numéro interne de l'ordre du moteur. Le numéro est structuré comme suit: AAAAAA/BBB/CCC-DDD/XX</p> <p>AAAAAA: numéro d'ordre BBB: numéro interne de l'ordre CCC: numéro du reste de l'ordre DDD: numéro de poste d'ordre XX: numéro continu de poste au sein de l'ordre</p> <p>Les parties des numéros sont affichées dans les éléments du paramètre <i>B01</i>.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer <i>B04</i> = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1.</p> <p>Veillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans <i>B04</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 02 00 40 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>B06</i> = 0: <i>plaque signalétique électrique</i> est réglé et que l'encodeur moteur est un encodeur EnDat® sur X4 ou X140.</p>	2201h Array	1h
B01.2 axe read (3)	<p>Données relatives à l'ordre: Si un moteur ED/EK, doté d'un encodeur EnDat®, est connecté à X4, il est possible d'afficher dans cet élément de paramètre le numéro du reste de l'ordre du moteur.</p> <p>Le numéro est structuré comme suit: AAAAAA/BBB/CCC-DDD/XX</p> <p>AAAAAA: numéro d'ordre BBB: numéro interne de l'ordre CCC: numéro du reste de l'ordre DDD: numéro de poste d'ordre XX: numéro continu de poste au sein de l'ordre</p> <p>Les parties des numéros sont affichées dans les éléments du paramètre <i>B01</i>.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer <i>B04</i> = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1.</p> <p>Veillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans <i>B04</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 02 00 40 02 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>B06</i> = 0: <i>plaque signalétique électrique</i> est réglé et que l'encodeur moteur est un encodeur EnDat® sur X4 ou X140.</p>	2201h Array	2h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
B01.3 axe read (3)	<p>Données relatives à l'ordre: Si un moteur ED/EK, doté d'un encodeur EnDat[®], est connecté à X4, il est possible d'afficher dans cet élément de paramètre le numéro de poste d'ordre du moteur. Le numéro est structuré comme suit: AAAAAA/BBB/CCC-DDD/XX AAAAAA: numéro d'ordre BBB: numéro interne de l'ordre CCC: numéro du reste de l'ordre DDD: numéro de poste d'ordre XX: numéro continu de poste au sein de l'ordre Les parties des numéros sont affichées dans les éléments du paramètre <i>B01</i>.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer <i>B04</i> = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1. Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans <i>B04</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 02 00 40 03 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>B06</i> = 0: <i>plaque signalétique électrique</i> est réglé et que l'encodeur moteur est un encodeur EnDat[®] sur X4 ou X140.</p>	2201h Array	3h
B01.4 axe read (3)	<p>Données relatives à l'ordre: Si un moteur ED/EK, doté d'un encodeur EnDat[®], est connecté à X4, il est possible d'afficher dans cet élément de paramètre le numéro continu de poste au sein de l'ordre du moteur. Le numéro est structuré comme suit: AAAAAA/BBB/CCC-DDD/XX AAAAAA: numéro d'ordre BBB: numéro interne de l'ordre CCC: numéro du reste de l'ordre DDD: numéro de poste d'ordre XX: numéro continu de poste au sein de l'ordre Les parties des numéros sont affichées dans les éléments du paramètre <i>B01</i>.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer <i>B04</i> = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1. Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans <i>B04</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 02 00 40 04 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>B06</i> = 0: <i>plaque signalétique électrique</i> est réglé et que l'encodeur moteur est un encodeur EnDat[®] sur X4 ou X140.</p>	2201h Array	4h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
B02 axe, OFF r=1, w=1	<p>Constante EMK: Indique la valeur de crête de la tension induite entre deux phases à 1000 tr/mn. Si, pour des moteurs de marque étrangère, une valeur effective est indiquée, il faut la multiplier par 1,41 avant de l'entrer dans <i>B02</i>.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer <i>B04</i> = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans <i>B04</i>.</p> <p>domaine des valeurs in V/1000tpm: 5.0 ... 60.0 ... 3000.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1V/1000tpm; Type: I16; (valeur brute:1LSB=0,1·tpm); USS-Adr: 02 00 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible en mode Servo (<i>B20</i> supérieur ou égal à 64:Servocommande).</p>	2202h	0h
B04 axe, OFF r=1, w=1	<p>Plaque signalétique électrique: Les moteurs STÖBER de la gamme ED, EK et EZ peuvent être livrés avec des encodeurs électroniques Single et Multiturn. Ces encodeurs fournissent une mémoire de paramètres spécifique. STÖBER sauvegarde dans cette mémoire par défaut toutes les données moteur, ainsi qu'un frein de maintien éventuel (« plaque signalétique électronique »).</p> <p><i>B04</i> n'est utilisé que si <i>B06</i> = 0.</p> <p>Si <i>B04</i> = 0, <i>B01Données relatives à l'ordre</i> sont lues. Les autres données moteur peuvent être librement saisies. En outre, ceci a une influence interne sur la commutation.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, les paramètres suivants seront lus à partir de la plaque signalétique: <i>B00, B01, B02, B10, B11, B12, B13, B16</i> bzw. <i>B19, B17, B38, B39, B52, B53, B61, B62, B64, B65, B66, B67, B68, B70, B72, B73, B74, B82, B83</i> En outre, ceci a une influence interne sur la commutation. A ce réglage, <i>F06</i> et <i>F07</i> seront également lus; si <i>B07</i> = 0: <i>Plaque signalétique électrique</i> est réglée.</p> <p>Si une exploitation KTY est inscrite dans la plaque signalétique, les paramètres suivants seront réglés sur: <i>U10</i> = 2: <i>Avertissement</i> et <i>U11</i> = 1 s.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, les données moteur seront lues à partir de l'encodeur après chaque Réseau marche. Les modifications manuelles éventuelles des données moteur ne sont ainsi valables que jusqu'à la prochaine mise en / hors service, même si ces modifications ont été sauvegardées dans le Paramodul de manière non volatile. En ce qui concerne les modifications durables des données moteur, il faut mettre <i>B04</i> = 0 avant de sauvegarder ces modifications avec <i>A00</i> = 1. Il est impossible d'exploiter des plaques signalétiques électroniques d'autres fabricants de moteurs.</p> <p>REMARQUE Une exploitation conforme de la plaque signalétique électronique, après une modification du paramètre <i>B04</i>, n'est garantie qu'après un redémarrage de l'appareil.</p> <p>0: <i>Commutation</i>; 1: <i>Toutes les données</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 01 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>B06</i> = 0: <i>plaque signalétique électrique</i> est réglé et que l'encodeur moteur est un encodeur EnDat® sur X4 ou X140.</p>	2204h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
B05 axe, OFF r=1, w=1	<p>Décalage commutation: Décalage de la position zéro encodeur par rapport au moteur. Les moteurs STÖBER, dotés d'un résolveur, sont réglés départ usine sur <i>B05</i> = 0 et vérifiés. Normalement, il n'est pas nécessaire de modifier le paramètre <i>B05</i>. Si le test de phase <i>B40</i> fournit une valeur <i>B05</i> > 5° ou <i>B05</i> < 355°, cela est probablement dû à un problème de câblage ou de fiche.</p> <p>En ce qui concerne les moteurs STÖBER, dotés d'un codeur de valeur absolue, le décalage commutation est écrit départ usine dans la plaque signalétique électronique et lu par le convertisseur au démarrage. Dans ce cas, <i>B05</i> est également réglé départ usine sur 0. Si <i>B05</i> est modifié, le Décalage total est = Décalage plaque signalétique + <i>B05</i>.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer <i>B04</i> = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans <i>B04</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in °: 0.0 ... 0.0 ... 36.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1°; Type: I16; (valeur brute:32767 = 288.0 °); USS-Adr: 02 01 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible en mode Servo (<i>B20</i> supérieur ou égal à 64: <i>Servocommande</i>).</p>	2205h	0h
B06 axe, OFF r=1, w=1	<p>Données moteur: Les moteurs STÖBER de la gamme ED, EK et EZ peuvent être livrés avec des encodeurs électroniques Single et Multiturn. Ces encodeurs fournissent une mémoire de paramètres spécifique. STÖBER sauvegarde dans cette mémoire par défaut toutes les données moteur, ainsi qu'un frein de maintien éventuel (« plaque signalétique électronique »).</p> <p>Si <i>B06</i> = 0, les données conformes aux réglages dans <i>B07</i> (seulement avec SDS 5000) et <i>B04</i> sont lues du codeur seulement après chaque mise sous tension. Les modifications manuelles éventuelles des données moteur ne sont ainsi valables que jusqu'à la prochaine mise en / hors service, même si ces modifications ont été sauvegardées dans le Paramodul de manière non volatile.</p> <p>En ce qui concerne les moteurs sans plaque signalétique électronique, il faut mettre <i>B06</i> = 1. Puis il faut contrôler et corriger les valeurs par défaut des données moteur, indiquées dans la liste de paramètres. L'action <i>B40</i> permet de mesurer le décalage commutation. Il faut ensuite sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1.</p> <p>Il est impossible d'exploiter des plaques signalétiques électroniques d'autres fabricants de moteurs.</p> <p>REMARQUE Une exploitation conforme de la plaque signalétique, après une modification du paramètre <i>B06</i>, n'est garantie qu'après un redémarrage de l'appareil jusqu'à y compris le micrologiciel, mouture V 5.2. A partir de la version V 5.3, la plaque signalétique est immédiatement exploitée. Le paramètre <i>B06</i> n'est visible que sur les convertisseurs des gammes MDS 5000 et 5000.</p> <p><u>0: Plaque signalétique électrique:</u> 1: réglage libre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 01 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si l'encodeur moteur est un encodeur EnDat® sur X4 ou X140.</p>	2206h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
B07 axe, OFF r=1, w=1	<p>Données freinage: B07 s'utilise uniquement si B04 = 1 et F08 = 1 sont réglés et il n'est affiché que si un SDS 5000 est projeté.</p> <p>Si B07 Données freinage = 0, les données paramétrées dans F06 Durée de purge frein et F07 Durée de serrage frein sont lues à partir de l'encodeur après chaque Réseau marche. Les modifications manuelles éventuelles des données freinage ne sont ainsi valables que jusqu'à la prochaine mise en / hors service, même si ces modifications ont été sauvegardées dans le Paramodul de manière non volatile. Ce réglage est utile si</p> <ul style="list-style-type: none"> l'entraînement ne dispose que d'un frein ou si l'entraînement ne dispose que deux freins et dont les données sauvegardées dans la plaque signalétique, indiquent les temps de réponse et de relâchement les plus longs. <p>Si B07 = 1, les paramètres F06 et F07 peuvent être réglés manuellement. Ce réglage est utile que si l'entraînement dispose de deux freins et que les données sauvegardées dans la plaque signalétique, indiquent les temps de réponse et de relâchement les plus courts.</p> <p><u>0: Plaque signalétique électrique;</u> <u>1: réglage libre;</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 01 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si B06 Données moteur = 0:Plaque signalétique él. et F08 Frein = 1:actif.</p>	2207h	0h	
B10 axe, OFF r=1, w=1	<p>Nombre de pôles moteur: Résulte du régime nominal $n\text{-nom}$ [tr/mn] et de la fréquence nominale f [Hz] du moteur. $B10 = 2 \cdot (f \cdot 60 / n\text{-nom})$. Le bon fonctionnement du convertisseur implique une saisie conforme du nombre de (paires de) pôles.</p> <p>Si B04 = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer B04 = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec A00 = 1.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans B04.</p> <p><u>domaine des valeurs: 2 ... 14 ... 20</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; (valeur brute:255 = 510); USS-Adr: 02 02 80 00 hex</p>	220Ah	0h	
B11 axe, OFF r=1, w=1	<p>Puissance nominale moteur: Puissance nominale en kW, selon plaque signalétique. Si, au lieu de la puissance nominale, seul le couple nominal Mn est connu, il faut calculer B11 à partir de Mn [Nm] et du régime nominal n [tr/mn] selon la formule suivante: $B11 = Mn \cdot n / 9550$.</p> <p>Si B04 = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer B04 = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec A00 = 1.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans B04.</p> <p><u>domaine des valeurs in kW: 0.120 ... 3,200 ... 500.000</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,001kW; Type: I32; USS-Adr: 02 02 C0 00 hex</p>	220Bh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
B12 axe, OFF r=1, w=1	<p>Courant nominal moteur: Courant nominal en A, selon plaque signalétique.</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><i>domaine des valeurs in A: 0.001 ... 7.880 ... 327.670</i> Bus de terrain: 1LSB=0,001A; Type: I32; USS-Adr: 02 03 00 00 hex</p>	220Ch	0h	
B13 axe, OFF r=1, w=1	<p>Régime nominal moteur: Régime nominal en tr/mn, selon plaque signalétique.</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><i>domaine des valeurs in tours/minute: 0 ... 6000 ... 95999</i> Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 02 03 40 00 hex</p>	220Dh	0h	
B14 axe, OFF r=1, w=1	<p>Tension nominale moteur: Respecter le type de commutation (Y/D) pour les machines asynchrones ! Veuillez donc à la concordance des paramètres $B11 ... B15$!</p> <p><i>domaine des valeurs in V: 0 ... 400 ... 480</i> Bus de terrain: 1LSB=1V; Type: I16; (valeur brute:32767 = 2317 V); USS-Adr: 02 03 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible pour machines asynchrones ($B20$ inférieur à 64: Servocommande).</p>	220Eh	0h	
B15 axe, OFF r=1, w=1	<p>Fréquence nominale moteur: Fréquence nominale du moteur, selon plaque signalétique. Les paramètres $B14$ et $B15$ déterminent la montée de la caractéristique U/f, et donc celle de l'entraînement. La caractéristique U/f détermine à quelle fréquence nominale ($B15 f-nom$) le moteur avec la tension nominale ($B14 U-nom$) sera exploité. La tension et la fréquence peuvent être augmentées de manière linéaire au-delà du point nominal. La limite supérieure de tension étant la tension du secteur momentanée. Les moteurs STÖBER jusqu'à la taille 112 permettent les montages en étoile et en delta. Le montage en delta à 400 V permet d'augmenter la puissance du coefficient 1,73 et d'obtenir une plage de réglage accrue à couple constant. Dans cette constellation, le moteur consomme plus de courant. Il faut s'assurer que</p> <ul style="list-style-type: none"> - le convertisseur est conçu pour la puissance respective ($P_{\Delta} = 1,73 \cdot P_{\text{Etoile}}$). - $B12$ (I-nom) est paramétré sur le courant nominal moteur respectif ($I_{\Delta} = 1,73 \cdot I_{\text{Etoile}}$). <p>En cas de caractéristique quadrique ($B21 = 1$), les fréquences nominales, supérieures à 124 Hz, sont limitées en interne à 124 Hz.</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><i>domaine des valeurs in Hz: 0.0 ... 50.0 ... 1600.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1Hz; Type: I32; (valeur brute:2147483647 = 512000.0 Hz); USS-Adr: 02 03 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible pour machines asynchrones ($B20$ inférieur à 64: Servocommande).</p>	220Fh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
B17 axe, OFF r=1, w=1	<p>M0 (immobilisation): Couple d'immobilisation M0 selon plaque signalétique. Sert notamment de valeur de référence pour les limites de couple et de courant (C03 et C05).</p> <p>Si B04 = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer B04 = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec A00 = 1.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans B04.</p> <p><i>domaine des valeurs in Nm: 0.000 ... 6.400 ... 2147483.647</i> Bus de terrain: 1LSB=0,001Nm; Type: I32; USS-Adr: 02 04 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible en mode Servo (B20 supérieur ou égal à 64:Servocommande).</p>	2211h	0h	
B18 axe read (3)	<p>Couple de référence: Quel que soit le type de commande (B20), le paramètre (B18) affiche le couple de référence en pourcent, tel que C03, C05, E62 et E66.</p> <p><i>domaine des valeurs in Nm: -51.20 ... 6.40 ... 51.20</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01Nm; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.22; USS-Adr: 02 04 80 00 hex</p>	2212h	0h	
B19 axe, OFF r=1, w=1	<p>cos (phi): Cos (phi), selon plaque signalétique.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0.500 ... 0.720 ... 1.000</i> Bus de terrain: 1LSB=0,001; Type: I16; USS-Adr: 02 04 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible pour machines asynchrones (B20 inférieur à 64:Servocommande).</p>	2213h	0h	
B20 axe, OFF r=3, w=3	<p>Type de commande: Détermine la nature de la commande moteur. Pour les moteurs brushless, sélectionnez l'option 64:Servocommande. Il est possible d'exploiter les machines asynchrones sans retour de vitesse dans les types de commande 0:Commande U/f, 1:Commande vectorielle sans capteur et 3:SLVC-HP. En ce qui concerne les machines asynchrones avec retour, l'option 2:Commande vectorielle est disponible.</p> <p>REMARQUE</p> <ul style="list-style-type: none"> - Dans le type de commande 0:Commande U/f, pas de limite de couple ni de courant. La fonction « Reprise à la volée » est également impossible. - Le convertisseur FDS 5000 n'est pas équipé du type de commande 64:Servocommande. <p>0: Commande U/f; 1: Commande vectorielle sans capteur; 2: Commande vectorielle; 3: SLVC-HP; <u>64: Servocommande;</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 05 00 00 hex</p>	2214h	0h	
B21 axe, OFF r=1, w=1	<p>Forme de la caractéristique U/f: Permutation entre une caractéristique linéaire et quadrique.</p> <p>REMARQUE</p> <p>Seule la caractéristique linéaire peut être utilisée dans le type de commande SLVC.</p> <p>0: <u>linéaire</u>; caractéristique de tension et de fréquence linéaire. Pour toutes les applications. 1: <u>quadrique</u>; caractéristique quadrique pour l'utilisation de ventilateurs et de pompes. A partir de la fréquence nominale (B15), la caractéristique est linéaire.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 05 40 00 hex</p>	2215h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
B22 axe r=1, w=1	<p>Facteur U/f: Facteur de correction pour la montée de la caractéristique U/f. La montée si facteur U/f = 100 % est déterminée par la fréquence nominale (B15) et la tension nominale (B14).</p> <p><i>domaine des valeurs in %: 90 ... 100 ... 110</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 02 05 80 00 hex</p>	2216h	0h	
B23 axe r=1, w=1	<p>Suralimentation U/f: Boost signifie l'augmentation de la tension à basse fréquence ce qui permet d'obtenir un couple de démarrage accru. Avec une augmentation de la tension de 100 %, le courant nominal moteur passe à 0 Hz. Pour déterminer l'augmentation de tension requise, il faut connaître la résistance statorique du moteur.</p> <p>En ce qui concerne les moteurs sans plaque signalétique électronique, il faut donc impérativement exécuter B41 (Mesurer moteur) !</p> <p>Sur les moteurs standard STÖBER, la résistance statorique du moteur est déterminée par le choix du moteur.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: 0 ... 10 ... 400</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 02 05 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si commande U/f (B20 = 0).</p>	2217h	0h	
B24 axe r=2, w=2	<p>Cadence: La modification de la cadence permet d'influencer le niveau sonore de l'entraînement. Toutefois, plus la cadence est élevée, plus il y a de pertes. C'est pourquoi, en cas de cadence accrue, il faut réduire le courant nominal moteur admissible (B12). En cas d'exploitation d'un moteur brushless (B20 = 64), il faut donc régler au moins 8 kHz. Si le réglage est de 4 kHz, il passera en interne à 8 kHz en mode Servo. Dans certains états opérationnels, la cadence est modifiée par le convertisseur lui-même. Il est possible de lire la cadence active momentanément dans E151.</p> <p>REMARQUE</p> <p>Le réglage départ usine de ce paramètre dépend de B20. En cas de servocommande, la valeur 8:8kHz sera inscrite dans B24. Avec une machine asynchrone (commande U/f, commande vectorielle sans capteur et commande vectorielle), B24 est de 4:4kHz.</p> <p>4: 4kHz.; 8: 8kHz.; 16: 16kHz.;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 06 00 00 hex</p>	2218h	0h	
B25 axe, OFF r=2, w=2	<p>Magnétisation d'arrêt: B25 détermine si le moteur, frein serré en cas d'arrêt ou d'arrêt rapide, reste sous tension. Intéressant, notamment au moment du positionnement. Après un ARRÊT, le moteur reste sous tension pour la durée B27. Après l'écoulement de ce temps, le courant électrique est abaissé au niveau indiqué dans B25. En cas de réglage 0 % et Frein serré (Arrêt, Arrêt rapide), le moteur est hors tension, la magnétisation est annulée. Cette mesure permet d'obtenir un meilleur bilan thermique car le moteur peut refroidir pendant les pauses. Inconvénient : temps de magnétisation supplémentaire (constante de temps rotor, env. 0,5 s). Le temps imparti est automatiquement calculé par le convertisseur et ajouté au temps de desserrage du frein F06.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: 0 ... 100 ... 100</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 02 06 40 00 hex</p>	2219h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
B26 axe, OFF r=1, w=1	<p>Encodeur moteur: Sélection de l'interface à laquelle l'encodeur moteur est connecté. Il faut paramétrer conformément l'encodeur pour l'interface respective <i>H..</i> (voir liste d'encodeurs dans le groupe <i>H..</i>).</p> <p>REMARQUE Veillez à ce que les interfaces X120 et X140 soient seulement disponibles pour MDS 5000 et SDS 5000. Les réglages 3:<i>X140-Encodeur</i> et 4:<i>X120-Encodeur</i> ne sont pas disponibles pour FDS 5000.</p> <p>0: <i>inactif</i>; 1: <i>Encodeur BE</i>; l'encodeur moteur est un transmetteur incrémental connecté aux bornes BE4 et BE5. Il faut exactement paramétrer cet encodeur dans <i>H40 ... H42</i>. 2: <i>X4-Encodeur</i>; l'encodeur moteur est connecté à l'interface X4. Il faut exactement paramétrer cet encodeur dans <i>H00 ... H02</i>. 3: <i>X140-Encodeur</i>; l'encodeur moteur est celui connecté à l'interface optionnelle X140. Il faut exactement paramétrer cet encodeur dans <i>H140, H142 et H148</i>. 4: <i>X120-Encodeur</i>; l'encodeur moteur est connecté à l'interface optionnelle X120. Il faut exactement paramétrer cet encodeur dans <i>H120 ... H126</i>.</p> <p>REMARQUE L'interface X120 n'est disponible qu'avec le « Module bornes Entrée / Sortie élargi (XEA 5000) » ou le « Module bornes Entrée / Sortie élargi (XEA 5001) » !</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 06 80 00 hex</p>	221Ah	0h
B27 axe, OFF r=2, w=2	<p>Durée magnétisation arrêt: En cas d'une magnétisation arrêt <i>B25</i> réduite, l'intégralité du courant de magnétisation est encore maintenue pour la durée <i>B27</i>, frein serré et bloc de puissance actif.</p> <p><i>domaine des valeurs in s: 0 ... 0 ... 255</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1s; Type: U8; USS-Adr: 02 06 C0 00 hex</p>	221Bh	0h
B28 axe, OFF r=2, w=2	<p>Encodeur coefficient du réducteur: Si l'encodeur moteur pour le réglage <i>B20</i> = 2 (type de commande = commande vectorielle) n'est pas directement monté sur l'arbre du moteur, il faut indiquer ici le rapport de réduction entre l'arbre du moteur et l'encodeur.</p> <p>Tel que:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>B28</i> = Nbr tour moteur / Nbr. tour codeur. • Il faut utiliser un encodeur SSI ou incrémental. <p><i>B28</i> peut être également négatif. Défense de régler des valeurs absolues inférieures à 1/10. Si <i>B28</i> est différent de 1,000, <i>E09</i> n'affichera pas la position du rotor mais celle de l'encodeur.</p> <p><i>domaine des valeurs: -32.000 ... 1.000 ... 31.999</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,001; Type: I16; (valeur brute:10 Bit=1); USS-Adr: 02 07 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible pour machines asynchrones (<i>B20</i> inférieur à 64:<i>Servocommande</i>).</p>	221Ch	0h
B29 axe r=3, w=4	<p>Filtre de la valeur réelle du courant moteur: En ce qui concerne les applications, travaillant à proximité du seuil de surintensité du convertisseur, des surintensités de courant indésirables peuvent se produire suite aux processus de régulation courants. Dans ce cas, le paramètre <i>B29</i> permet de tolérer un dépassement du seuil supérieur de surintensité pendant un nombre réglable de cycles du régulateur de courant.</p> <p>Il n'est conseillé de modifier ce paramètre qu'après une vérification préalable de l'intensité max. à l'aide d'un ampèremètre externe.</p> <p>ATTENTION Si <i>B20</i> = 0:Commande U/f et <i>B20</i> = 1:Commande vectorielle sans capteur, <i>B29</i> = 0!</p> <p><i>domaine des valeurs in Cycles du régulateur de courant: 0 ... 0 ... 20</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1Cycles du régulateur de courant; Type: I8; USS-Adr: 02 07 40 00 hex</p>	221Dh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
B30 axe r=3, w=3	<p>Activation moteur: Seulement si $B20 = 0$ (commande U/f). Pour exploitation multimoteur Permet la connexion d'un autre moteur sur le convertisseur validé. La tension moteur est brièvement réduite afin d'éviter toute coupure pour surintensité de courant.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 02 07 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si commande U/f ($B20 = 0$).</p>	221Eh	0h
B31 axe, OFF r=3, w=3	<p>Amortissement des vibrations: Au ralenti, les moteurs de grande taille tendent à provoquer des vibrations de résonance. Une augmentation du paramètre $B31$ entraîne si $B20 = 2$:SLVC un amortissement de ces vibrations. Avec des entraînements problématiques, les valeurs comprises entre 60 et 100 % sont adéquates.</p> <p>domaine des valeurs in %: 0 ... 30 ... 100</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:256·LSB=100%); USS-Adr: 02 07 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si $B20 = 1$:SLVC.</p>	221Fh	0h
B32 axe, OFF r=3, w=3	<p>Dynamique SLVC: Il est possible d'influencer la vitesse de réaction du SLVC suite à des modifications de charge par $B32$. $B32 = 100$ % signifie le maximum de dynamique.</p> <p>domaine des valeurs in %: 0 ... 70 ... 100</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:256·LSB=100%); USS-Adr: 02 08 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si $B20 = 1$:SLVC.</p>	2220h	0h
B35 axe r=3, w=3	<p>Décalage angle brut encodeur moteur: Le paramètre $B35$ est additionné à la valeur brute de l'encodeur ou à la valeur brute de l'encodeur accumulée. Les résultats sont affichés dans $E154$ Angle brut encodeur moteur et $E153$ Angle brut encodeur moteur accumulé.</p> <p>La mise à l'échelle de $B35$ dépend de l'encodeur moteur utilisé:</p> <ul style="list-style-type: none"> - EnDat®, SSI: MSB = 2048 tours encodeur - Résolveur: 65536 LSB = 1 tour encodeur, c'est-à-dire MSB = 32768 tours encodeur - Transmetteur incrémental: 4 LSB = 1 incrément <p>MSB = most significant Bit = bit très significatif LSB = least significant Bit = bit peu significatif</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 02 08 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si $B26$ n'est pas sur 0:inactif.</p>	2223h	0h
B36 axe, OFF r=3, w=3	<p>Magnétisation maximale: Ce paramètre permet de faire marcher le moteur en régime de base malgré une magnétisation réduite. Cette mesure permet de diminuer le réchauffement des moteur et convertisseur en cas de sollicitation moindre. Généralement, il est conseillé de régler ce paramètre sur 100 % (pas de réduction).</p> <p>REMARQUE Ce paramètre n'est valable que dans le type de commande $B20 = 2$:Commande vectorielle.</p> <p>domaine des valeurs in %: 50 ... 100 ... 100</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 02 09 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si $B20 = 1$:SLVC ou 2:VC.</p>	2224h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
B38 axe r=3, w=3	<p>Motor temperature sensor: Sélection de la sonde thermique du moteur connectée à X2.</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><u>0: PTC</u>; une résistance CTP est connectée à X2, qui, lorsque la température de réaction nominale est atteinte, augmente sensiblement et subitement sa résistance ohmique.</p> <p><u>1: KTY 84-1xx</u>; une sonde thermique KTY 84 est connectée à X2, qui, à $100\text{ }^{\circ}\text{C}$, a une résistance de 1000 Ohm. Cette sonde thermique permet de mesurer de manière analogique la température du moteur. La mesure est limitée à un bobinage moteur, la protection du moteur étant restreinte. L'exploitation d'une sonde KTY n'est possible qu'avec des convertisseurs à partir de HW200. La température du moteur mesurée est affichée dans $E12$. Il faut paramétrer dans $B39$ la température maximale admissible pour le moteur.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 09 80 00 hex</p>	2226h	0h	
B39 axe r=3, w=3	<p>Maximum motor temperature: si la température mesurée $E12$ est supérieure au paramètre indiqué, le dérangement 41 sera déclenché.</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><i>domaine des valeurs in $^{\circ}\text{C}$: 0 ... 145 ... 145</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1$^{\circ}\text{C}$; Type: I16; (valeur brute:32767 = $328\text{ }^{\circ}\text{C}$); USS-Adr: 02 09 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement si $B38$ est différent de 0.</p>	2227h	0h	
B40.0 global r=2, w=2	<p>Test de phase & démarrer: Ecrire 1 lance l'action <i>Test de phase</i>. Cette action ne peut être utilisée qu'avec les moteurs brushless. Cette mesure permet de vérifier si, au moment de la connexion moteur, des phases ont été confondues, si le nombre de (paires de) pôles ($B10$) est conforme et de mesurer le décalage commutation ($B05$). Pendant cette opération, il faut que le moteur puisse tourner librement.</p> <p>Au moment du lancement, il faut que la validation soit LOW. Après $B40.0 = 1$, il faut remettre le signal de validation sur HIGH. Après cette action, il faut remettre le signal de validation sur LOW. Il est possible de lire le résultat de l'action après avoir enlevé la validation dans $B05$.</p> <p>Pendant cette opération, le temps de cycle interne est réglé sur 32 ms. La permutation a lieu à l'activation de la fonction.</p> <p>AVERTISSEMENT</p> <p>Le lancement de cette action permet de purger le frein-moteur. Etant donné que l'alimentation électrique du moteur est insuffisante pendant cette opération, il ne peut pas porter de charge (par ex. dans un treuil de levage). C'est pourquoi, cette opération ne peut être effectuée que sur des moteurs démontés.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 0A 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible en mode Servo ($B20$ supérieur ou égal à 64:Servocommande).</p>	2228h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
B40.1 global read (2)	Progression: Progression en % du test de phase. Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: U8; USS-Adr: 02 0A 00 01 hex Seulement visible en mode Servo (B20 supérieur ou égal à 64:Servocommande).	2228h	1h	
B40.2 global read (2)	Résultat: Après le test de phase, le résultat peut être demandé ici. 0: <i>Aucune erreur</i> ; l'action a été interrompue et est terminée sans erreur. 1: <i>Interrompu</i> ; l'action a été interrompue via la mise hors service de la validation. 2: <i>Suite de phases</i> ; l'échange de deux phases a été constaté. 3: <i>Nombre de pôles</i> ; le nombre de pôles constaté s'écarte de de la valeur dans B10 . 4: <i>Déc. Commutation</i> ; le décalage de commutation s'écarte de B05. 5: <i>Course test</i> ; la course test n'a pu être effectuée avec le décalage de commutation mesuré. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 0A 00 02 hex Seulement visible en mode Servo (B20 supérieur ou égal à 64:Servocommande).	2228h	2h	
B41.0 global r=2, w=2	Mesurer moteur & démarrer: Ecrire 1 lance l'action <i>Mesurer moteur</i> . Cette opération permet de mesurer la résistance (B53) et l'inductance (B52) du moteur. Pendant cette action, l'entraînement peut se déplacer. Au moment du lancement, il faut que la validation soit LOW. Après B41,0 = 1, il faut remettre le signal de validation sur HIGH. Après cette action, il faut remettre le signal de validation sur LOW. Il est possible de lire le résultat de l'action après avoir enlevé la validation dans B52, B53. Pendant cette opération, le temps de cycle interne est réglé sur 32 ms. La permutation a lieu à l'activation de la fonction. En cas d'exploitation d'une machine asynchrone (B20 < 64), cette opération permet également de mesurer les valeurs pour B54 Coefficient de fuite et B55 Coefficient de saturation. AVERTISSEMENT Le lancement de cette action permet de purger le frein-moteur. Etant donné que l'alimentation électrique du moteur est insuffisante pendant cette opération, il ne peut pas porter de charge (par ex. dans un treuil de levage). C'est pourquoi, cette opération ne peut être effectuée que sur des moteurs démontés. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 0A 40 00 hex	2229h	0h	
B41.1 global read (2)	Progression: Progression en % de mesurer moteur. Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: U8; USS-Adr: 02 0A 40 01 hex	2229h	1h	
B41.2 global read (2)	Résultat: Après l'action <i>Mesurer moteur</i> , le résultat peut être demandé ici. 0: <i>Aucune erreur</i> ; 1: <i>Interrompu</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 0A 40 02 hex	2229h	2h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
B42.0 global r=2, w=2	<p>Optimisation du régulateur de courant & démarrer: Ecrire 1 lance l'action <i>Optimisation du régulateur de courant</i>. Il s'agit ici de déterminer les paramètres pour l'optimisation du régulateur de courant (B64 ... B68). Pendant cette opération, le moteur tourne à environ 2000 tr/mn et peut provoquer régulièrement des cliquetis. Cette opération peut durer jusqu'à env. 20 minutes. Il est possible de lire le résultat de l'action après avoir enlevé la validation dans B64 ... B68. Si cette action est validée via le mode local sur l'appareil, elle ne peut être interrompue qu'avec une très grande temporisation.</p> <p>Pendant cette opération, le temps de cycle interne est réglé sur 32 ms. La permutation a lieu à l'activation de la fonction.</p> <p>AVERTISSEMENT Le lancement de cette action permet de purger le frein-moteur. Etant donné que l'alimentation électrique du moteur est insuffisante pendant cette opération, il ne peut pas porter de charge (par ex. dans un treuil de levage). C'est pourquoi, cette opération ne peut être effectuée que sur des moteurs démontés.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 0A 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible pour les types de commande avec régulation de l'intensité (B20 = 64:Servo ou 2:VC) ;</p>	222Ah	0h	
B42.1 global read (2)	<p>Progression: Progression en % de l'optimisation du régulateur de courant.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: U8; USS-Adr: 02 0A 80 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible pour les types de commande avec régulation de l'intensité (B20 = 64:Servo ou 2:VC) ;</p>	222Ah	1h	
B42.2 global read (2)	<p>Résultat: Après l'action Optimisation du régulateur de courant, le résultat peut être demandé ici.</p> <p>0: Aucune erreur; 1: Interrompu;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 0A 80 02 hex</p> <p>👁 Seulement visible pour les types de commande avec régulation de l'intensité (B20 = 64:Servo ou 2:VC) ;</p>	222Ah	2h	
B43.0 global r=2, w=2	<p>Test de bobinage & démarrer: Ecrire 1 lance l'action <i>Test de bobinage</i>. Cette option permet de vérifier la symétrie des résistances ohmiques du bobinage moteur. Au moment du lancement, il faut que la validation soit LOW. Après B43,0 = 1, il faut remettre le signal de validation sur HIGH. Après cette action, il faut remettre le signal de validation sur LOW.</p> <p>Pendant cette opération, le temps de cycle interne est réglé sur 32 ms. La permutation a lieu à l'activation de la fonction.</p> <p>REMARQUE Pendant cette action, l'entraînement peut se déplacer.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 0A C0 00 hex</p>	222Bh	0h	
B43.1 global read (2)	<p>Progression: Progression en % du test de bobinage.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: U8; USS-Adr: 02 0A C0 01 hex</p>	222Bh	1h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

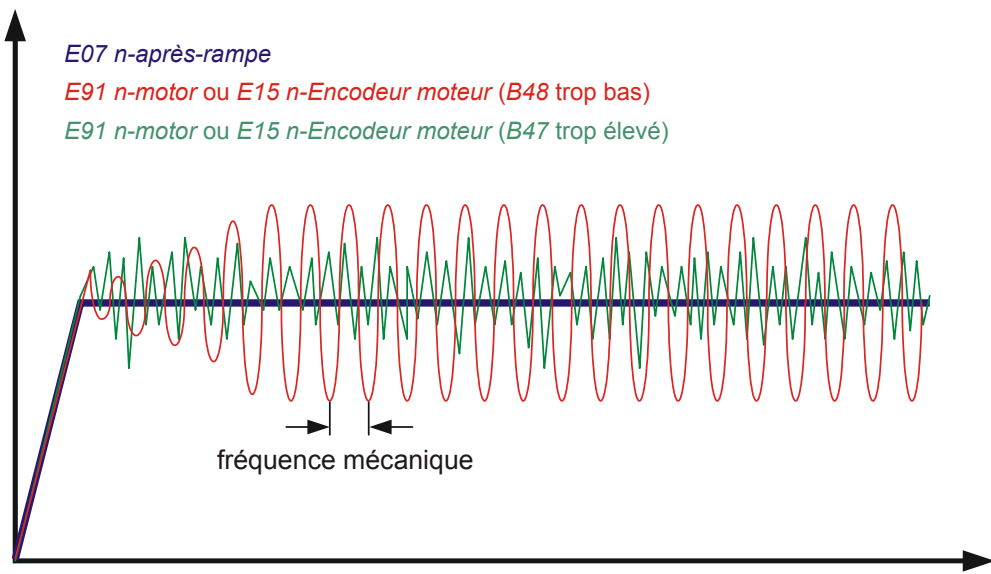
STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
B43.2 global read (2)	<p>Résultat: Après le test de bobinage, le résultat peut être demandé ici.</p> <p>Les résultats entre 2 et 4 signifient une dissymétrie des résistances de bobine due probablement à la phase indiquée dans le résultat.</p> <p>Les résultats entre 5 et 7 signifient que la résistance mesurée dans la phase indiquée était dépendante de la polarité de la tension appliquée. Ces résultats renvoient plutôt à un problème de convertisseur qu'à un problème de moteur.</p> <p>0: <i>Aucune erreur</i>; l'action a été effectuée sans erreur.</p> <p>1: <i>Interrompu</i>; l'action a été interrompue via la mise hors service de la validation.</p> <p>2: <i>R_SYM_U</i>: La résistante de la phase U s'écarte considérablement de celle des autres phases.</p> <p>3: <i>R_SYM_V</i>: Analogie à 2</p> <p>4: <i>R_SYM_W</i>: Analogie à 2</p> <p>5: <i>POLAR_SYM_U</i>: Une dissymétrie a été constatée lors du changement de la polarité.</p> <p>6: <i>POLAR_SYM_V</i>: Analogie à 5</p> <p>7: <i>POLAR_SYM_W</i>: Analogie à 5</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 0A C0 02 hex</p>	222Bh	2h	
B45.0 global r=3, w=3	<p>Optimize SLVC-HP & démarrer: Saisir un 1 enclenche l'action <i>optimiser SLVC-HP et démarrer</i>.</p> <p>AVERTISSEMENT</p> <p>L'action accélère le moteur jusqu'au double de sa vitesse nominale. La fonction d'optimisation ne fournit ensuite des valeurs adéquates que si le couple de charge du moteur est suffisamment bas. Effectuez cette action que si le moteur est bien fixé et l'arbre moteur peut tourner librement!</p> <p>L'action optimise les paramètres:</p> <ul style="list-style-type: none"> - <i>B46 Feedback SLVC-HP</i>, - <i>B47 Gain proportionnel SLVC-HP</i> et - <i>B48 Gain intégral SLVC-HP</i>. <p>Veuillez tenir compte du fait que le résultat sera plus exact si vous équipez le moteur d'un encodeur pour cette action. Cela peut être par exemple possible lors de la première mise en service d'une série de machines.</p> <p>Dans ce cas, montez et connectez l'encodeur, réglez le type de commande <i>B20 = 2: Régulation vectorielle</i> et paramétrez l'encodeur. Effectuez ensuite l'action comme décrit ci-dessous.</p> <p>Après avoir démonté l'encodeur, réglez de nouveau le type de commande <i>B20 = 3: SLVC-HP</i>.</p> <p>Condition à remplir:</p> <p>La validation doit être au point de départ Low.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Mettez <i>B45.0 = 1</i>. 2. Mettez la validation à High. 3. Attendez jusqu'à le résultat final correct soit affiché dans <i>B45.1</i> (<i>B45.1 = 100 %</i>). 4. Mettez la validation à Low. <p>La lecture du résultat de l'action s'effectue en désactivant la validation dans <i>B46, B47 & B48</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 0B 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible pour machines asynchrones (<i>B20</i> inférieur à 64: <i>Servocommande</i>).</p>	222Dh	0h	
B45.1 global read (3)	<p>Progression: Progression de l'action <i>SLVC-HP optimisation en %</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 0B 40 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible pour machines asynchrones (<i>B20</i> inférieur à 64: <i>Servocommande</i>).</p>	222Dh	1h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

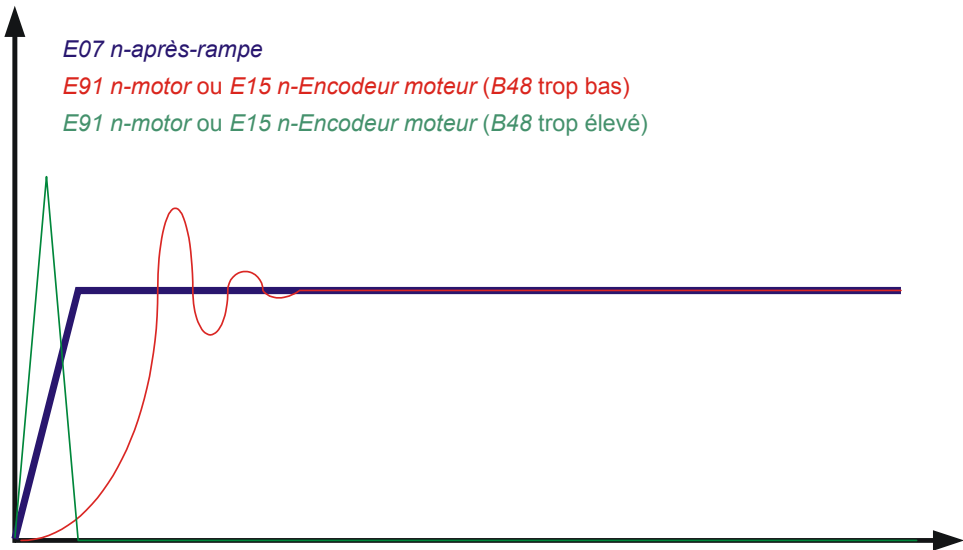
STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description			bus de terrain-adresse
B45.2 global read (3)	Résultat: Après l'action <i>optimize SLVC-HP</i> , le résultat peut être demandé ici. <i>0: Aucune erreur;</i> <i>1: Interrompu;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 0B 40 02 hex ☞ Seulement visible pour machines asynchrones (<i>B20</i> inférieur à <i>64:Servocommande</i>).			222Dh 2h
B46 axe, OFF r=3, w=3	Feedback ASM Observer: Ce paramètre influe sur la précision des SLVC-HP. Si les valeurs sont trop élevées ou trop basses, l'écart fixe entre la vitesse de consigne et réelle, augmente. Conseil Le montant du feedback permet de signaler à l'observateur à quel seuil de précision les constantes machine <i>B54 Coefficient de fuite</i> , <i>B52 Induction statorique</i> et <i>B53 Résistance statorique</i> ont été déterminées. Plus on sélectionne le feedback le plus bas, plus l'observateur se fie à ces constantes. <i>domaine des valeurs: 1.001 ... 1.030 ... 1.500</i> Bus de terrain: 1LSB=0,001; Type: R32; (valeur brute:1LSB=1); USS-Adr: 02 0B 80 00 hex			222Eh 0h
B47 axe, OFF r=3, w=3	Proportional Gain SLVC-HP: Ce paramètre influe sur les propriétés dynamiques du moteur (en particulier sur la stabilité et le comportement de suroscillation de la vitesse). Consignes de réglage Un réglage correct se vérifie à l'aide de la courbe de vitesse. Si un codeur est présent lors de la mise en service, il est conseillé d'observer <i>E15</i> comme vitesse réelle, sinon <i>E91</i> . <i>B47</i> ne doit pas être inférieur à 1% de <i>B48</i> . Des valeurs inférieures risquent de déstabiliser l'entraînement, l'oscillation en résultant oscille avec une fréquence mécanique. En augmentant <i>B47</i> , il est possible d'atténuer les dépassements dans la vitesse, des valeurs trop élevées peuvent provoquer des vibrations électriques et de la vitesse.  <p> <i>E07 n-après-rampe</i> <i>E91 n-motor ou E15 n-Encodeur moteur (B48 trop bas)</i> <i>E91 n-motor ou E15 n-Encodeur moteur (B47 trop élevé)</i> </p> <p>fréquence mécanique</p> <i>domaine des valeurs: 0.000 ... 1.000 ... 1000.000</i> Bus de terrain: 1LSB=0,001; Type: R32; (valeur brute:1LSB=1); USS-Adr: 02 0B C0 00 hex			222Fh 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description		bus de terrain-adresse	
B48 axe, OFF r=3, w=3	<p>Integral Gain SLVC-HP: Ce paramètre influe sur les propriétés dynamiques du moteur. Plus <i>B48</i> est élevé, plus le moteur de modèle suivra plus vite la vitesse réelle.</p> <p>Consignes de réglage Un réglage correct se vérifie à l'aide de la courbe de vitesse. Si un codeur est présent lors de la mise en service, il est conseillé d'observer <i>E15 n-Encodeur moteur</i>, sinon <i>E91</i>. Si le moteur ne peut suivre les limites du couple malgré que la rampe de vitesse soit réglée, il faut augmenter <i>B48</i>. Des valeurs trop élevées provoquent une destruction 56:<i>Overspeed</i>.</p>  <p>domaine des valeurs: 1.000 ... <u>50.000</u> ... 50000.000 Bus de terrain: 1LSB=0,001; Type: R32; (valeur brute:1LSB=1); USS-Adr: 02 0C 00 00 hex</p>		2230h	0h
B52 axe, OFF r=2, w=2	<p>Inductance statorique: Inductance Lu-v du bobinage moteur en mH. A n'indiquer que pour les moteurs de marque étrangère. La valeur peut être mesurée par l'action <i>B41</i>.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer <i>B04</i> = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1. Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans <i>B04</i>.</p> <p>domaine des valeurs in mH: 0.001 ... <u>8.880</u> ... 2147483.647 Bus de terrain: 1LSB=0,001mH; Type: I32; USS-Adr: 02 0D 00 00 hex</p>		2234h	0h
B53 axe, OFF r=2, w=2	<p>Résistance statorique: Résistance statorique Ru-v du bobinage moteur en Ohm. A n'indiquer que pour les moteurs de marque étrangère. La valeur peut être mesurée par l'action <i>B41</i>.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer <i>B04</i> = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1. Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans <i>B04</i>.</p> <p>domaine des valeurs in Ohm: 0.001 ... <u>1.200</u> ... 2147483.647 Bus de terrain: 1LSB=0,001Ohm; Type: I32; USS-Adr: 02 0D 40 00 hex</p>		2235h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

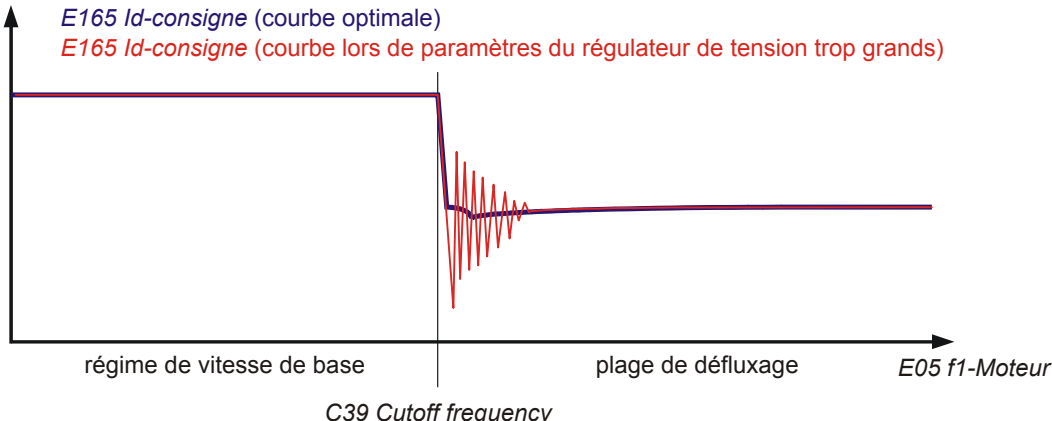
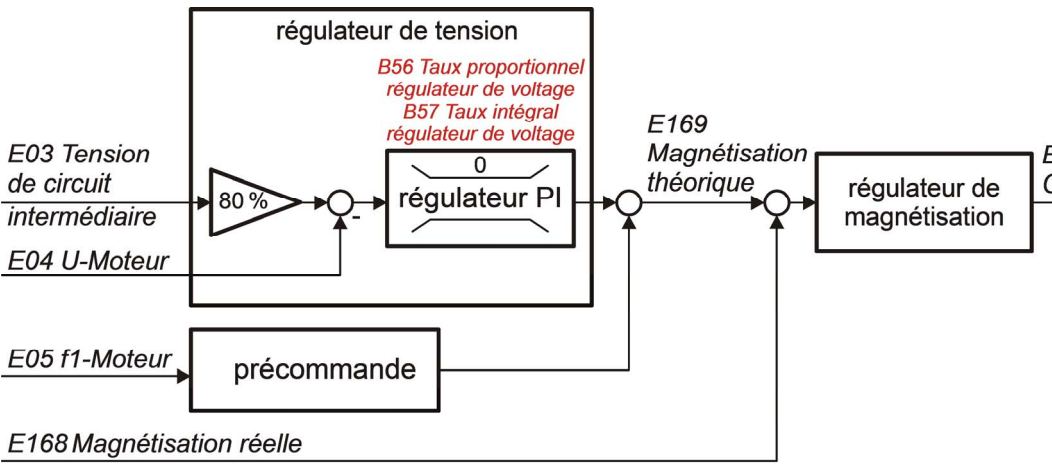
STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
B54 axe, OFF r=3, w=3	<p>Coefficient de fuite: Taux de l'inductance de fuite par rapport à l'inductance totale L_s du moteur.</p> <p>REMARQUE Pour la plupart des moteurs et applications, la valeur par défaut est insuffisante. Seulement au moment de la connexion d'un moteur de marque étrangère, il faudra éventuellement le corriger. Dans ces cas, la valeur peut être mesurée par l'action B41. Corrigez toutefois cette valeur uniquement après concertation avec STÖBER ANTRIEBSTECHNIK GmbH & Co. KG.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0.010 ... <u>0.100</u> ... 0.300 Bus de terrain: 1LSB=0,001; Type: I16; USS-Adr: 02 0D 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible pour machines asynchrones (B20 inférieur à 64:Servocommande).</p>	2236h	0h
B55 axe, OFF r=3, w=3	<p>Coefficient de saturation magnétique: Le paramètre indique la saturation magnétique du moteur au point nominal. Ce paramètre est important pour l'exactitude du réglage du type de commande VC ($B20 = 2:VC$) au sein de la plage de défluxage.</p> <p>REMARQUE Pour la plupart des moteurs et applications, la valeur par défaut est insuffisante. Seulement au moment de la connexion d'un moteur de marque étrangère, il faudra éventuellement le corriger. Dans ces cas, la valeur peut être mesurée par l'action B41. Corrigez toutefois cette valeur uniquement après concertation avec STÖBER ANTRIEBSTECHNIK GmbH & Co. KG.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0.000 ... <u>0.750</u> ... 0.950 Bus de terrain: 1LSB=0,001; Type: I32; (valeur brute:2147483647 = 32767.000); USS-Adr: 02 0D C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible pour machines asynchrones (B20 inférieur à 64:Servocommande).</p>	2237h	0h
B56 axe, OFF r=3, w=3	<p>Taux proportionnel régulateur de voltage: Gain proportionnel du régulateur de voltage.</p> <p>Influence sur le réglage Le régulateur de voltage règle la réserve de réglage de voltage du moteur. Des réglages à B56 influent sur la formation de E169 Magnétisation théorique ou. E165 Id-Consigne. A une différence de tension de 10-V, le taux P réduit la magnétisation théorique de la valeur saisie dans B56.</p> <p>Le diagramme illustre le processus de régulation de tension et de magnétisation. Les entrées E03 Tension de circuit intermédiaire et E04 U-Moteur sont combinées et envoyées au régulateur de tension. Ce régulateur contient un gain de 80% et un Régulateur PI. Les paramètres B56 Taux proportionnel régulateur de voltage et B57 Taux intégral régulateur de voltage influencent ce régulateur. L'entrée E05 f1-Moteur est envoyée à la précommande, qui agit sur le Régulateur PI. La sortie du Régulateur PI est la E169 Magnétisation théorique, qui est ensuite envoyée au régulateur de magnétisation. La sortie de ce dernier est la E168 Magnétisation réelle.</p> <p>Veuillez noter que les paramètres E168 Magnétisation réelle et E169 Magnétisation théorique ne sont pas affichés dans l'application standard.</p>	2238h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

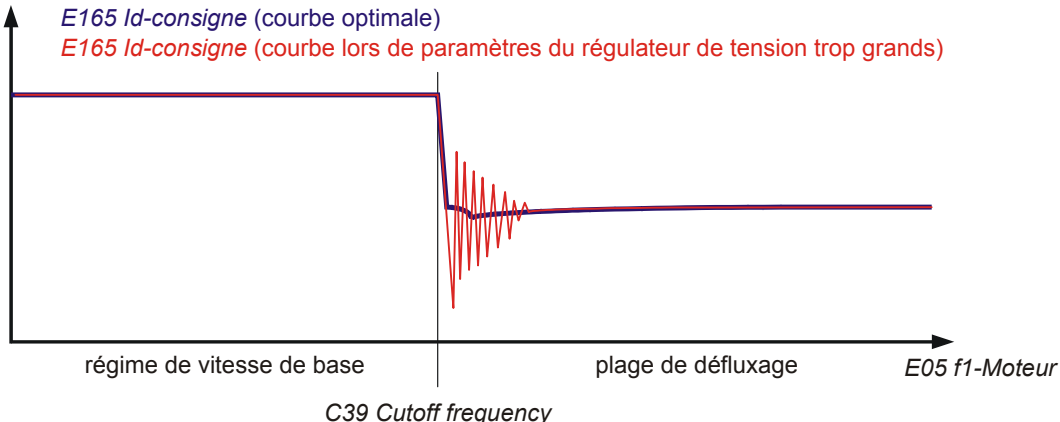
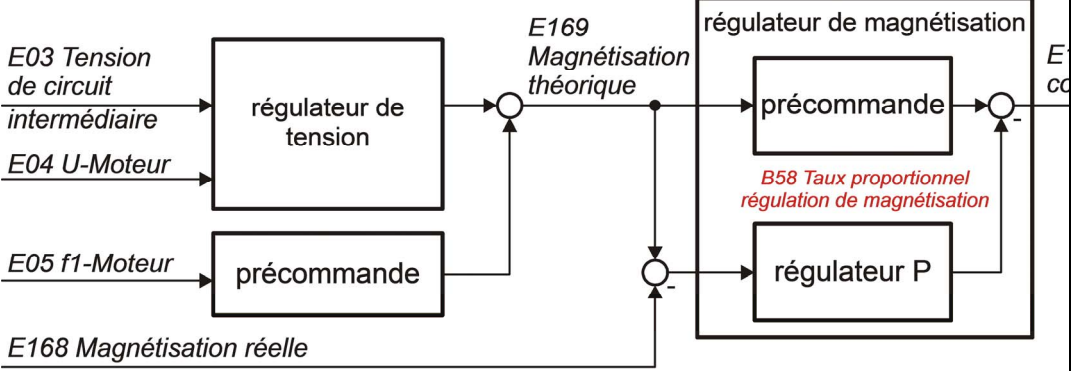
STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description			bus de terrain-adresse
	<p>Consignes de réglage Un réglage correct se vérifie à l'aide de la courbe de E165. De fortes vibrations à l'entrée dans le plage de défluxage (E05 > C39) indiquent des gains de régulation trop élevés.</p>  <p>domaine des valeurs in %: 1.0 ... 21.0 ... 800.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 02 0E 00 00 hex</p>			
B57 axe, OFF r=3, w=3	<p>Taux intégral régulateur de voltage: Gain intégral du régulateur de voltage.</p> <p>Influence sur le réglage Le régulateur de voltage règle la réserve de réglage de voltage du moteur. Des réglages à B56 influent sur la formation de E169 Magnétisation théorique ou. E165 Id-Consigne. Le taux intégral réduit la magnétisation théorique à 10-V de différence de voltage, en 100 cycles (à 250 µs chaque) de la valeur entrée dans B57.</p>  <p>Veuillez noter que les paramètres E168 Magnétisation réelle et E169 Magnétisation théorique ne sont pas affichés dans l'application standard.</p>			2239h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

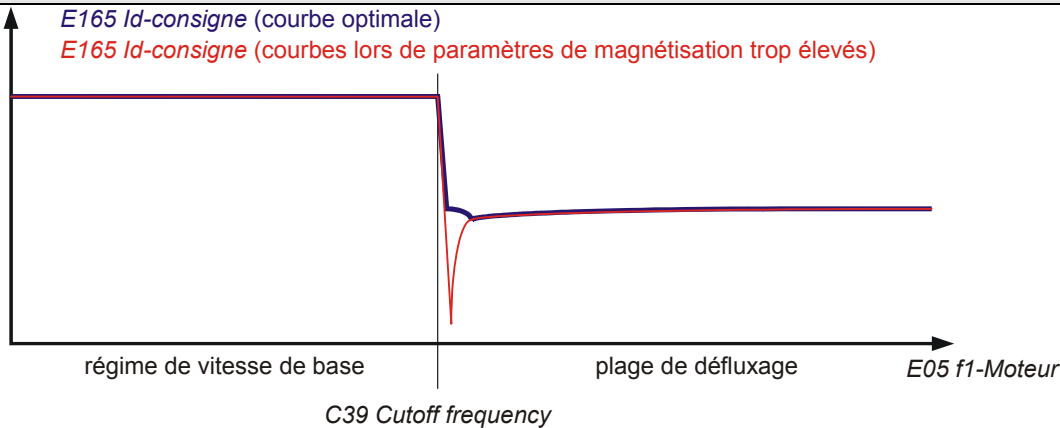
STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description			bus de terrain-adresse
	<p>Consignes de réglage Un réglage correct se vérifie à l'aide de la courbe de <i>E165</i>. De fortes vibrations à l'entrée dans le plage de défluxage (<i>E05</i> > <i>C39</i>) indiquent des gains de régulation trop élevés.</p>  <p><i>E165 Id-consigne</i> (courbe optimale) <i>E165 Id-consigne</i> (courbe lors de paramètres du régulateur de tension trop grands)</p> <p>régime de vitesse de base plage de défluxage <i>E05 f1-Moteur</i></p> <p><i>C39 Cutoff frequency</i></p> <p>domaine des valeurs in %: 1.0 ... <u>21.0</u> ... 800.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 02 0E 40 00 hex</p>			
B58 axe, OFF r=3, w=3	<p>Taux proportionnel régulation de magnétisation: Gain proportionnel du régulateur de magnétisation.</p> <p>Influence sur le réglage Le régulateur de magnétisation régule la magnétisation théorique déterminée entre le régulateur de voltage et de la précommande. Des réglages à <i>B58</i> influent sur la formation de <i>E165 Id-Consigne</i>. A <i>B58</i> = 100 % et à un écart de magnétisation de 1 %, le taux P <i>E165</i> augmente le Id-Consigne de 10 %.</p>  <p><i>E168 Magnétisation réelle</i></p> <p>Veuillez noter que les paramètres <i>E168 Magnétisation réelle</i> et <i>E169 Magnétisation théorique</i> ne sont pas affichés dans l'application standard.</p> <p>Consignes de réglage Un réglage correct se vérifie à l'aide de la courbe de <i>E165</i>. De fortes vibrations à l'entrée dans le plage de défluxage (<i>E05</i> > <i>C39</i>) indiquent des gains de régulation trop élevés.</p>			223Ah 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	 <p>↑ <i>E165 Id-consigne (courbe optimale)</i> <i>E165 Id-consigne (courbes lors de paramètres de magnétisation trop élevés)</i></p> <p>régime de vitesse de base plage de défluxage E05 f1-Moteur</p> <p>C39 Cutoff frequency</p> <p>domaine des valeurs in %: 1.0 ... <u>12.0</u> ... 800.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767-LSB=800,0%); USS-Adr: 02 0E 80 00 hex</p>		
B61 axe, OFF r=2, w=2	<p>Tau réchauffement du moteur: Constante de temps du réchauffement du moteur en s.</p> <p>domaine des valeurs in s: 0.1 ... <u>1399.0</u> ... 3276.7 Bus de terrain: 1LSB=0,1s; Type: I16; USS-Adr: 02 0F 40 00 hex</p>	223Dh	0h
B62 axe, OFF r=2, w=2	<p>Couple d'inertie: Couple d'inertie J du moteur en kg cm².</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$. Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p>domaine des valeurs in kg cm²: 0.0001 ... <u>1.6299</u> ... 214748.3647 Bus de terrain: 1LSB=0,0001kg cm²; Type: I32; (valeur brute:1LSB=0,0001); USS-Adr: 02 0F 80 00 hex</p>	223Eh	0h
B63 axe, OFF r=3, w=3	<p>Mmax/Mnom: Rapport du couple maximal du moteur par rapport à son couple nominal.</p> <p>domaine des valeurs: 1.0 ... <u>2.5</u> ... 8.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1; Type: I16; (valeur brute:32767 = 8.0); USS-Adr: 02 0F C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible pour machines asynchrones ($B20$ inférieur à 64:Servocommande).</p>	223Fh	0h
B64 axe r=3, w=3	<p>Temps d'action par intégration régulateur de couple: Temps d'action par intégration en ms du régulateur de courant pour l'action génératrice de couple. Un réglage inférieur à 0,6 ms engendre un gain intégral de 0 (correspond à un temps d'action par intégration infini).</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$. Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... <u>0.7</u> ... 100.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I16; USS-Adr: 02 10 00 00 hex</p>	2240h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
B65 axe r=3, w=3	<p>Gain proportionnel régulateur de couple: Gain proportionnel du régulateur de couple.</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: 0.0 ... 55.7 ... 800.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 02 10 40 00 hex</p>	2241h	0h	
B66 axe r=3, w=3	<p>Temps d'action par intégration régulateur de flux: Temps d'action par intégration en ms du régulateur de courant pour l'action génératrice d'un champ magnétique. Un réglage inférieur à 0,6 ms engendre un gain intégral de 0 (correspond à un temps d'action par intégration infini).</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 0.7 ... 100.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I16; USS-Adr: 02 10 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si $B20$ n'est pas sur 0:Commande U/f.</p>	2242h	0h	
B67 axe r=3, w=3	<p>Gain proportionnel régulateur de flux: Gain proportionnel du régulateur de champ magnétique.</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: 0.0 ... 27.8 ... 800.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 02 10 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si $B20$ n'est pas sur 0:Commande U/f.</p>	2243h	0h	
B68 axe r=3, w=3	<p>Kd-Iq: Action D du régulateur de couple.</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: 0.0 ... 17.2 ... 595.8</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=595,8%); USS-Adr: 02 11 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si $B20$ n'est pas sur 0:Commande U/f.</p>	2244h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
B70 axe, OFF r=3, w=3	<p>Bobinage Tau: Constante de temps thermique du bobinage.</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><i>domaine des valeurs in s: 0.01 ... 99.00 ... 327.67</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: I16; USS-Adr: 02 11 80 00 hex</p>	2246h	0h	
B72 axe, OFF r=3, w=3	<p>TEndGeh: Utilisé pour le modèle de moteur thermique. Ce paramètre indique le rapport en pour cent des températures du carter et de bobinage en équilibre thermique. Exemple : En mode stationnaire dans le point nominal, la température du carter est de 110 °C, du bobinage de 150 °C, la température ambiante étant de 25 °C. On obtient : $B72 = (110\text{ °C} - 25\text{ °C}) / (150\text{ °C} - 25\text{ °C}) * 100\text{ \%} = 68\text{ \%}$.</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: 5.0 ... 78.0 ... 95.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I32; (valeur brute: 409600·LSB=100%); USS-Adr: 02 12 00 00 hex</p>	2248h	0h	
B73 axe, OFF r=3, w=3	<p>Couple de frottement statique: Indique le frottement du moteur, quel que soit son régime.</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><i>domaine des valeurs in Nm: -32.768 ... 0.040 ... 32.767</i> Bus de terrain: 1LSB=0,001Nm; Type: I16; USS-Adr: 02 12 40 00 hex</p>	2249h	0h	
B74 axe, OFF r=3, w=3	<p>Couple de frottement dynamique: Indique le frottement du moteur en fonction de son régime.</p> <p>Si $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B04 = 0$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec $A00 = 1$.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans $B04$.</p> <p><i>domaine des valeurs in Nm/1000 tr/mn: -3.2768 ... 0.0250 ... 3.2767</i> Bus de terrain: 1LSB=0,0001Nm/1000 tr/mn; Type: I16; (valeur brute: 1LSB=0,0001·tr/mn); USS-Adr: 02 12 80 00 hex</p>	224Ah	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
B82 axe, OFF r=2, w=2	<p>I-max: Intensité maximale avant la démagnétisation du moteur. Chiffre indiqué en A. Ce chiffre sera pris en compte au moment du calcul du couple maximal admissible sur les moteurs brushless.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer <i>B04</i> = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans <i>B04</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in A: 0.000 ... 43.500 ... 2147483.647</i> Bus de terrain: 1LSB=0,001A; Type: I32; USS-Adr: 02 14 80 00 hex</p>	2252h	0h	
B83 axe, OFF r=2, w=2	<p>n-max moteur: Nombre de tours maximal admissible pour le moteur. Chiffre indiqué en tr/mn.</p> <p>Si <i>B04</i> = 1, ce paramètre sera décrit sur la base des données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer <i>B04</i> = 0 pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder les modifications avec <i>A00</i> = 1.</p> <p>Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire d'autres paramètres dans la plaque signalétique. Vous trouverez une liste des paramètres en question dans <i>B04</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in tours/minute: 0 ... 6500 ... 17 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 02 14 C0 00 hex</p>	2253h	0h	
B92 axe, OFF r=3, w=3	<p>Voltage limit field weakening: Fixe le point d'entrée dans le défluxage. Le convertisseur débute avec le défluxage lorsque sa tension de sortie atteint le taux affiché dans <i>B92</i> de <i>A36</i> <i>Tension réseau</i>.</p> <p>Consignes de réglage La valeur réglée influe sur les propriétés dynamiques de l'entraînement:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Plus la valeur est petite, plus les propriétés dynamiques sont meilleures. • Plus la valeur est élevée, plus le courant absorbé est bas dans un point opérationnel. <p><i>domaine des valeurs in %: 55.0 ... 80.0 ... 95.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 02 17 00 00 hex</p>	225Ch	0h	
B295 global read (3)	<p>Double transmission encodeur moteur: Indique si, pour l'encodeur SSI utilisé comme encodeur moteur, la surveillance de la double transmission est active. L'exploitation de l'encodeur commence tout d'abord sans surveillance de la double transmission qui est automatiquement activée après quelques instants si l'encodeur SSI utilisé gère cette fonction. Si la surveillance est désactivée, la sécurité des données est nettement compromise. Si l'encodeur moteur n'est pas un encodeur SSI, ce paramètre n'a aucune signification.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI est exploité sur le convertisseur.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 02 49 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si un encodeur SSI ou EnDat® est utilisé comme encodeur moteur.</p>	2327h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
B296 global read (3)	<p>Compteur d'erreurs encodeur moteur: Compte les erreurs tolérées de l'encodeur moteur depuis le dernier redémarrage de l'appareil.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat® est exploité sur le convertisseur.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 02 4A 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si un encodeur SSI ou EnDat® est utilisé comme encodeur moteur.</p>	2328h	0h
B297 axe r=3, w=3	<p>Régime maximal encodeur moteur: B297 permet de vérifier la plausibilité des signaux de l'encodeur moteur pour les encodeurs EnDat® et SSI. La différence entre deux positions d'encodeur successives est surveillée. Si cette différence est supérieure au régime indiqué dans B297, un dérangement sera déclenché (<i>37:n-Retour / Double transmission</i>, à partir de V5.2 : <i>37:Encodeur / X4-Différence angulaire</i> ou <i>X120-Différence angulaire</i>).</p> <p>REMARQUE Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat® est exploité sur le convertisseur.</p> <p>domaine des valeurs in tours/minute: 0 ... 131071 ... 17 Bit</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; Type: l32; (valeur brute: 14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 02 4A 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si un encodeur SSI ou EnDat® est utilisé comme encodeur moteur.</p>	2329h	0h
B298 axe r=3, w=3	<p>Tolérance erreur encodeur moteur: Règle la tolérance du convertisseur par rapport aux erreurs de l'encodeur moteur. Cette tolérance permet, en cas d'erreurs sporadiques de l'encodeur, d'éviter un dérangement <i>37:Encodeur</i>. Dans ce cas, le convertisseur extrapole une valeur d'encodeur. Le paramètre B298 indique le nombre d'erreurs pouvant être tolérées avant que le convertisseur ne passe en dérangement.</p> <p>L'évaluation d'erreur est structurée comme suit :</p> <p>Chaque valeur d'encodeur arrivant est vérifiée. Si une erreur d'encodeur est constatée, B299 et B298 sont comparées. Si le compteur d'évaluation d'erreur B299 est supérieur ou égal à B298, le dérangement <i>37:Encodeur</i> sera déclenché. Si B299 est inférieur à B298, l'erreur sera tolérée. L'état du compteur B299 est augmenté de 1.0.</p> <p>Si la valeur d'encodeur arrivant est conforme, le compteur d'évaluation d'erreur B299 est baissé de 0.1. L'abaissement se poursuit jusqu'à la valeur 0.</p> <p>Exemple: si la valeur 1.0 est réglée dans B298, une erreur sera tolérée, avant la prochaine erreur, il faudra déterminer au moins 10 valeurs conformes afin d'éviter le déclenchement de tout dérangement.</p> <p>Les erreurs suivantes sont tolérées:</p> <ul style="list-style-type: none"> - CRC EnDat® - EnDat® occupé - Double transmission SSI - SSI occupé - Non-respect du régime maximal de B297 <p>Pour toute autre erreur d'encodeur, par ex. rupture de fil, un dérangement est immédiatement déclenché, quel que soit B298.</p> <p>La qualité du mouvement peut être compromise pendant la tolérance d'erreur. Si des erreurs d'encodeur se produisent fréquemment, il est recommandé de vérifier le câblage.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat® est exploité sur le convertisseur.</p> <p>domaine des valeurs: 0.0 ... 1.0 ... 3.0</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1; Type: l8; USS-Adr: 02 4A 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si un encodeur SSI ou EnDat® est utilisé comme encodeur moteur.</p>	232Ah	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
B299 global read (3)	<p>Evaluation erreur encodeur moteur: Affiche l'état momentané du compteur d'évaluation d'erreur (voir B298).</p> <p>REMARQUE Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat® est exploité sur le convertisseur.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1; Type: I8; USS-Adr: 02 4A C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si un encodeur SSI ou EnDat® est utilisé comme encodeur moteur.</p>	232Bh	0h
B300.0 global, OFF r=2, w=2	<p>Test de freinage & démarrer:</p> <p>AVERTISSEMENT Risque de dommage corporel ou matériel en raison d'un frein de maintien moteur défectueux. La fonction Test de freinage permet de purger l'un après l'autre les freins-moteur. Un test Encodeur et/ou un frein défectueux peut engendrer des mouvements de l'essieu de commande. Il faut donc prendre des mesures de précaution particulières, notamment en cas d'axes hautement sollicités. Limitez dans B306 un sens de rotation si l'entraînement ne doit pas être déplacé dans ce sens.</p> <p>Information Le test de freinage ne fonctionne qu'avec l'encodeur moteur. Seul l'encodeur moteur configuré (sans glissement) est exploité.</p> <p>Le test de freinage contrôle si les freins sont encore en mesure de fournir le couple d'arrêt requis. A ce sujet, un test d'encodeur est tout d'abord exécuté, frein ouvert. Ensuite, le frein 1 est serré et on affecte à l'entraînement un couple d'essai paramétrable dans chaque sens de rotation admissible. Si l'entraînement constate un mouvement, le frein n'a pas été en mesure de fournir le couple opposé requis et le test a échoué. Les couples d'essai paramétrables sont inscrits dans les paramètres B304.x (couple positif) et B305.x (couple négatif). Cette fonction est réitérée pour le frein 2, si disponible. Enfin, l'encodeur est testé une nouvelle fois.</p> <p>Information Veuillez tenir compte du fait que le couple moteur est limité aux valeurs C03 est C05. Si des valeurs supérieures sont entrées dans B304.x et B305.x, elles ne pourront pas être atteintes. Vérifiez dans E62 et E66 si d'autres limites de couple sont actives.</p> <p>Information Veuillez tenir compte du fait que, en ce qui concerne les axes de déplacement vertical, le couple, devant être fourni par le moteur, pour le sens de rotation pendant lequel sont abaissées les charges, est calculé selon la formule suivante: $M_{\text{Paramètre}} = M_{\text{Frein}} - M_{\text{Charge}}$ $M_{\text{Paramètre}}: \text{Couple}$ $M_{\text{Frein}} \text{ à entrer dans B304.x ou B305.x: Couple d'arrêt}$ $M_{\text{Charge}} \text{ à fournir par le frein: Couple de charge}$</p> <p>Information Pendant cette opération, le temps de cycle interne est réglé sur 32 ms. La permutation a lieu à l'activation de la fonction. Après le test, le temps de cycle utilisé jusqu'à présent est réactivé.</p> <p>Conditions au test de freinage :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Vous avez paramétré le régulateur de courant pour frein avec les paramètres F08 et F09. • Vous avez entré dans B304.0 pour Frein 1 le couple qu'il doit fournir en sens de rotation positif. 	232Ch	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<ul style="list-style-type: none"> • Vous avez entré dans <i>B305.0</i> pour Frein 1 le couple qu'il doit fournir en sens de rotation négatif. • Vous avez entré dans <i>B304.1</i> pour Frein 2 le couple qu'il doit fournir en sens de rotation positif. • Vous avez entré dans <i>B305.1</i> pour Frein 2 le couple qu'il doit fournir en sens de rotation négatif. • Si l'entraînement doit se déplacer exclusivement dans un seul sens, vous avez limité le sens de rotation pour le test dans le paramètre <i>B306</i>. • Vous avez entré dans <i>B307</i> l'angle de rotation que l'entraînement exploite comme immobilisation. <p>Information Pour effectuer le test si la gestion du freinage prescrit impérativement un test de freinage (dérangements 72), il est possible de valider le dérangement. Après avoir validé le dérangement, vous pourrez ensuite poursuivre avec l'instruction Effectuer le test de freinage.</p> <p>Pour effectuer le test de freinage, procédez de la manière suivante: 1. Changez vous en état d'appareil <i>activable</i>. 2. Réglez la fonction <i>B300.0 Test de freinage et démarrer</i> sur <i>1:actif</i>. 3. Activez le signal de validation. ⁽¹⁾ ⇒ Le convertisseur lance le test de freinage et le moteur tourne 4. Attendez jusqu'à ce que <i>B300.1</i> affiche le résultat <i>100 %</i> et <i>B300.2</i> le résultat <i>0:sans erreur</i>. 5. Désactivez le signal de validation. Le test de freinage a abouti.</p> <p>Si vous n'obtenez pas le résultat escompté, le paramètre <i>B300.2</i> vous informera du pourquoi. Le convertisseur gère une mémoire de tests de freinage, avec les 20 derniers résultats de <i>B300.2</i>, ainsi que les couples d'arrêt réellement fournis par les Freins 1 et 2 en direction positive et négative. Ceux-ci correspondent, en cas de résultat <i>0:sans erreur</i>, aux valeurs paramétrées dans <i>B304.x</i> et <i>B305.x</i>. Si les valeurs sauvegardées dans la mémoire de tests de freinage sont inférieures, le test de freinage a échoué. Le trajet maximal au cours du test de freinage est d'env. 45° dans les deux sens. Si un sens de rotation est limité, le trajet est d'env. 2 × 45° dans le sens admissible. En outre, il faut tenir compte dans les deux cas du parcours d'arrêt dépendant de la limite de couple et de l'inertie. Si une mécanique est couplée, il faut par conséquent inclure le rapport de réduction du réducteur. Si les deux sens de rotation sont admissibles dans <i>B306</i>, le déplacement a lieu tout d'abord dans le sens de rotation positif. Veuillez tenir compte du fait que ce calcul n'est valable que si le frein est intact. Si le frein testé n'est pas en mesure de fournir le couple d'arrêt requis, il est impossible de calculer le trajet. Dans ce cas, le convertisseur est mis hors service en l'espace de < 10 ms et ferme un deuxième frein éventuellement disponible. L'immobilisation de l'entraînement est donc nettement influencée par le temps de serrage et le bon fonctionnement du deuxième frein. Si aucun deuxième frein n'est disponible, le moteur s'arrête par inertie.</p> <p>⁽¹⁾ Si le signal de validation n'est pas activé en 30 secondes, cette fonction est automatiquement interrompue.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 4B 00 00 hex</p>		
B300.1 global read (2)	<p>Progression: Progression en % du test de freinage.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: U8; USS-Adr: 02 4B 00 01 hex</p>	232Ch	1h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
B300.2 global read (2)	<p>Résultat: Après le test de freinage, le résultat peut être demandé ici. Les couples test atteints (dans les directions positive et négative, pour Freins 1 et 2) des 20 derniers tests sont sauvegardés dans une mémoire de tests de freinage. Ils ne peuvent être affichés que dans POSITool.</p> <p>0: <i>aucune erreur</i> 1: <i>interrompu; Le test de freinage a été interrompu. Les raisons de l'interruption peuvent être, par ex.:</i> - La validation a été désactivée pendant l'opération. - Le signal de validation n'a pas été activé en 30 secondes. Effectuez le test de freinage une nouvelle fois. 2: <i>Le couple max. n'a pas été atteint par le Frein 1; Pendant le test, le Frein 1 n'a pas pu fournir le couple requis. Exécutez la fonction de rodage pour le Frein 1 ou remplacez le Frein 1. Renouvelez ensuite le test de freinage.</i> 3: <i>Le couple max. n'a pas été atteint par le Frein 2; Le couple max. n'a pas été atteint par le Frein 2: Pendant le test, le Frein 2 n'a pas pu fournir le couple requis. Exécutez la fonction de rodage pour le Frein 2 ou remplacez le Frein 2. Renouvelez ensuite le test de freinage.</i> 4: <i>Erreur; Les raisons du message peuvent être les suivantes:</i> - Aucun frein n'est paramétré: Réglez F08 sur 1:actif et F09 sur les freins utilisés. - Aucun encodeur n'est paramétré: Assurez-vous qu'un encodeur est disponible et qu'il est possible d'exploiter le moteur connecté dans le type de commande <i>Servocommande</i> ou <i>Commande vectorielle</i>. Réglez B20 en conséquence. - Le test de freinage n'a pas été activé dans l'état « Activable » (mais par ex. dans l'état « Inhibition démarrage ») 5: <i>Encodeur défectueux</i>; Les raisons du message peuvent être les suivantes: - Le ou les frein(s) ne purge(nt) pas. Testez les freins. - L'encodeur est défectueux. Contactez l'assistance téléphonique STÖBER, +49 (0) 180 5 786323. 6: <i>E62/E66 Limite de couple</i>; Les raisons du message peuvent être les suivantes: - C03/C05 réglés trop bas. - D'autres limites de couple, en fonction de l'application, sont valables. - L'appareil est surchargé.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 4B 00 02 hex</p>	232Ch	2h	
B301.0 global, OFF r=2, w=2	<p>Roder le frein 1 & démarrer:</p> <p>AVERTISSEMENT Risque de dommage corporel ou matériel en raison d'un frein de maintien moteur défectueux. La fonction Roder frein permet de purger l'un après l'autre les freins-moteur. Un test Encodeur et/ou un frein défectueux peut engendrer des mouvements de l'essieu de commande. Il faut donc prendre des mesures de précaution particulières, notamment en cas d'axes hautement sollicités. Limitez dans B306 un sens de rotation si l'entraînement ne doit pas être déplacé dans ce sens.</p> <p>AVERTISSEMENT Risque par l'entraînement en mouvement. Pendant cette opération, le moteur tourne à environ 20 tr/mn et avec le couple entré dans C03 et/ou C05. Veillez à ce que - l'entraînement, avant de lancer cette fonction, soit dans une position qui autorise le déplacement à cette vitesse, avec ce couple.</p> <p>Information Veuillez tenir compte du fait que cette fonction ne peut être utilisée qu'avec le SDS 5000 en relation avec un BRS 5000 et retour codeur.</p>	232Dh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur		
Par.	description	bus de terrain- adresse
	<p>Information Contrairement à la fonction <i>B300 Test de freinage</i>, la fonction Roder frein peut également être utilisée sur les machines asynchrones sans encodeur.</p> <p>Information Veuillez tenir compte du fait que la fonction de rodage est définie pour les systèmes d'entraînement STÖBER (réducteur freiné et en option ServoStop). Il est par exemple défendu d'appliquer la fonction de rodage sur des freins montés à la sortie du réducteur. Eclaircissez impérativement les exigences techniques d'un autre système avant utilisation.</p> <p>Au cours de la fonction de rodage, le frein est serré à maintes reprises pendant env. 0,7 s avant d'être purgé pendant env. 0,7 s pendant que le moteur tourne à env. 20 tr/mn. Cette mesure permet d'éliminer les dépôts sur la surface de friction, dépôts en mesure de compromettre la fonction d'arrêt.</p> <p>L'action <i>B301.0</i> a lancé la fonction de rodage pour le Frein 1. Vous pouvez paramétrer</p> <ul style="list-style-type: none"> - le nombre de serrages du frein (<i>B308</i>) pendant la rotation dans un sens et - le nombre de rotations de l'entraînement (<i>B309</i>) dans chaque sens et - si un sens de rotation est bloqué (<i>B306</i>). <p>Information Pendant l'opération « Roder frein », le temps de cycle interne est réglé sur 32 ms. La permutation a lieu à l'activation de la fonction. Après le test, le temps de cycle utilisé jusqu'à présent est réactivé.</p> <p>Conditions à la fonction de rodage :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Vous avez paramétré le régulateur de courant pour frein. • Vous avez entré dans <i>B308</i> le nombre de serrages du frein pendant la rotation dans un sens. • Vous avez entré dans <i>B309</i> le nombre de rotations de l'entraînement dans chaque sens. • Vous avez entré dans <i>B306</i> si un sens de rotation est bloqué. • Il faudrait roder le le frein avec son couple d'arrêt maximal. Ce qui est le cas à $C03/C05 = \pm 200$ % pour une combinaison moteur-régulateur courante. • Vérifiez dans <i>E62</i> et <i>E66</i> si d'autres limites de couple sont valables. <p>Information Pour effectuer le test si la gestion du freinage prescrit impérativement un test de freinage (dérangements 72), il est possible de valider le dérangement. Après avoir validé le dérangement, vous pourrez ensuite poursuivre avec l'instruction <i>Effectuer la fonction Rodage frein</i>.</p> <p>Veuillez procéder de la manière suivante :</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Passez à l'état de l'appareil <i>Activable</i>. 2. Réglez la fonction <i>B301.0 Roder frein 1 et démarrer sur 1:actif</i>. 3. Activez le signal de validation. ⁽¹⁾ ⇒ L'entraînement commence à tourner en vertu des paramètres spécifiés. 4. Attendez jusqu'à ce que <i>B301,1</i> affiche le résultat 100 % et <i>B301,2</i> le résultat 0:sans erreur. 5. Désactivez le signal de validation. ⇒ Fonction Rodage frein abouti. <p>Si vous n'obtenez pas le résultat escompté, le paramètre <i>B301.2</i> vous informera du pourquoi. Le convertisseur gère une mémoire avec les temps de service des 40 derniers rodages ayant abouti. Dans le paramètre <i>E176</i>, tous les rodages sont comptés, quel que soit le résultat. Le trajet maximal est de $B308 \times 0,5$ tours moteur. Si une mécanique est couplée, il faut par conséquent inclure le rapport de réduction du réducteur. Si les deux sens de rotation sont admissibles dans <i>B306</i>, le déplacement a lieu tout d'abord dans le sens de rotation positif.</p> <p>⁽¹⁾ Si le signal de validation n'est pas activé en 30 secondes, cette fonction est automatiquement interrompue.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 4B 40 00 hex</p>	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
B301.1 global read (2)	Progression: Progression en % de l'action Roder frein 1. Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: U8; USS-Adr: 02 4B 40 01 hex	232Dh	1h	
B301.2 global read (2)	Résultat: Après l'action Roder frein 1, le résultat peut être demandé ici. Les temps de service des 40 derniers <i>Roder frein x</i> ayant abouti sont sauvegardés. Cette mémoire ne peut être affichée que dans POSITool. 0: <i>aucune erreur</i> 1: <i>interrompu</i> ; La fonction de rodage a été interrompue. Les raisons de l'interruption peuvent être, par ex.: - La validation a été désactivée pendant l'opération. - Le signal de validation n'a pas été activé en 30 secondes. Effectuez la fonction de rodage une nouvelle fois. 4: <i>Erreur</i> ; Les raisons du message peuvent être les suivantes: - Le Frein 1 n'est pas paramétré. Réglez <i>F08</i> sur 1: <i>actif</i> et <i>F09</i> sur 1: <i>Frein 1</i> ou 3 : <i>Freins 1 et 2</i> - La fonction Roder frein 1 n'a pas été activée dans l'état « Activable » (mais par ex. dans l'état « Inhibition démarrage »). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 4B 40 02 hex	232Dh	2h	
B302.0 global, OFF r=2, w=2	Roder le frein 2 & démarrer: AVERTISSEMENT Risque de dommage corporel ou matériel en raison d'un frein de maintien moteur défectueux. La fonction Roder frein permet de purger l'un après l'autre les freins-moteur. Un test Encodeur et/ou un frein défectueux peut engendrer des mouvements de l'essieu de commande. Il faut donc prendre des mesures de précaution particulières, notamment en cas d'axes hautement sollicités. Limitez dans <i>B306</i> un sens de rotation si l'entraînement ne doit pas être déplacé dans ce sens. AVERTISSEMENT Risque par l'entraînement en mouvement. Pendant cette opération, le moteur tourne à environ 20 tr/mn et avec le couple entré dans <i>C03</i> et/ou <i>C05</i> . Vérifiez dans <i>E62</i> et <i>E66</i> si d'autres limites de couple sont valables. Veillez à ce que - l'entraînement, avant de lancer cette fonction, soit dans une position qui autorise le déplacement à cette vitesse, avec ce couple. Information Veuillez tenir compte du fait que cette fonction ne peut être utilisée qu'avec le SDS 5000 en relation avec un BRS 5000 et retour codeur. Information Contrairement à la fonction <i>B300 Test de freinage</i> , la fonction Roder frein peut également être utilisée sur les machines asynchrones sans encodeur. Information Veuillez tenir compte du fait que la fonction de rodage est définie pour les systèmes d'entraînement STÖBER (réducteur freiné et en option ServoStop). Il est par exemple défendu d'appliquer la fonction de rodage sur des freins montés à la sortie du réducteur. Eclaircissez impérativement les exigences techniques d'un autre système avant utilisation.	232Eh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>Au cours de la fonction de rodage, le frein est serré à maintes reprises pendant env. 0,7 s avant d'être purgé pendant env. 0,7 s pendant que le moteur tourne à env. 20 tr/mn. Cette mesure permet d'éliminer les dépôts sur la surface de friction, dépôts en mesure de compromettre la fonction d'arrêt.</p> <p>L'action <i>B302,0</i> a lancé la fonction de rodage pour le Frein 2.</p> <p>Vous pouvez paramétrer</p> <ul style="list-style-type: none"> - le nombre de serrages du frein (<i>B308</i>) pendant la rotation dans un sens et - le nombre de rotations de l'entraînement (<i>B309</i>) dans chaque sens et - si un sens de rotation est bloqué (<i>B306</i>). <p>Information</p> <p>Pendant l'opération « Roder frein », le temps de cycle interne est réglé sur 32 ms. La permutation a lieu à l'activation de la fonction. Après le test, le temps de cycle utilisé jusqu'à présent est réactivé.</p> <p>Conditions à la fonction de rodage :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Vous avez paramétré le régulateur de courant pour frein. • Vous avez entré dans <i>B308</i> le nombre de serrages du frein pendant la rotation dans un sens. • Vous avez entré dans <i>B309</i> le nombre de rotations de l'entraînement dans chaque sens. • Vous avez entré dans <i>B306</i> si un sens de rotation est bloqué. • Il faudrait roder le frein avec son couple d'arrêt maximal. Ce qui est le cas à <i>C03/C05</i> = ±200 % pour une combinaison moteur-régulateur courante. • Vérifiez dans <i>E62</i> et <i>E66</i> si d'autres limites de couple sont valables. <p>Information</p> <p>Pour effectuer le test si la gestion du freinage prescrit impérativement un test de freinage (dérangements 72), il est possible de valider le dérangement. Après avoir validé le dérangement, vous pourrez ensuite poursuivre avec l'instruction <i>Effectuer la fonction Rodage frein</i>.</p> <p>Veuillez procéder de la manière suivante :</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Passez à l'état de l'appareil <i>Activable</i>. 2. Réglez la fonction <i>B302,0 Roder frein 2 et démarrer sur 1:actif</i>. 3. Activez le signal de validation. ⁽¹⁾ <ul style="list-style-type: none"> ⇒ L'entraînement commence à tourner en vertu des paramètres spécifiés. 4. Attendez jusqu'à ce que <i>B302,1</i> affiche le résultat 100 % et <i>B302,2</i> le résultat 0:sans erreur. 5. Désactivez le signal de validation. <p>⇒ Fonction Rodage frein abouti.</p> <p>Si vous n'obtenez pas le résultat escompté, le paramètre <i>B302,2</i> vous informera du pourquoi. Le convertisseur gère une mémoire avec les temps de service des 40 derniers rodages ayant abouti. Dans le paramètre <i>E176</i>, tous les rodages sont comptés, quel que soit le résultat. Le trajet maximal est de <i>B308</i> × 0,5 tours moteur. Si une mécanique est couplée, il faut par conséquent inclure le rapport de réduction du réducteur. Si les deux sens de rotation sont admissibles dans <i>B306</i>, le déplacement a lieu tout d'abord dans le sens de rotation positif.</p> <p>⁽¹⁾ Si le signal de validation n'est pas activé en 30 secondes, cette fonction est automatiquement interrompue.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 4B 80 00 hex</p>		
B302.1	<p>Progression: Progression en % de l'action Roder frein 2.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: U8; USS-Adr: 02 4B 80 01 hex</p>	232Eh	1h
global			
read (2)			

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
B302.2 global read (2)	<p>Résultat: Après l'action Roder frein 2, le résultat peut être demandé ici. Les temps de service des 40 derniers <i>Roder frein x</i> ayant abouti sont sauvegardés. Cette mémoire ne peut être affichée que dans POSITool.</p> <p>0: <i>aucune erreur</i> 1: <i>interrompu</i>; La fonction de rodage a été interrompue. Les raisons de l'interruption peuvent être, par ex.: - La validation a été désactivée pendant l'opération. - Le signal de validation n'a pas été activé en 30 secondes. Effectuez la fonction de rodage une nouvelle fois. 4: <i>Erreur</i>; Les raisons du message peuvent être les suivantes: - Le Frein 2 n'est pas paramétré. Réglez <i>F08</i> sur 1:<i>actif</i> et <i>F09</i> sur 2:<i>Frein 2</i> ou 3:<i>Freins 1 et 2</i>. - La fonction Roder frein 2 n'a pas été activée dans l'état « Activable » (mais par ex. dans l'état « Inhibition démarrage »).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 4B 80 02 hex</p>	232Eh	2h	
B304.0 axe r=2, w=3	<p>M-max positif pour B300: Le couple maximal en % positif, affecté pendant le <i>B300 Test de freinage</i>, du couple d'immobilisation moteur M0 pour les moteurs brushless et couple nominal Mn pour les machines asynchrones. Si le couple maximal n'est pas fourni par le frein pendant le test de freinage, l'action est interrompue, le résultat <i>B300.2 = Le couple maximal n'a pas été atteint par le Frein 1/2</i> émis. Vous entrez le couple maximal pour le Frein 1 dans <i>B304.0</i> et pour le Frein 2 dans <i>B304.1</i>.</p> <p>domaine des valeurs in %: 0 ... 100 ... 200 Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 02 4C 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>F08</i> Frein n'est pas sur 0:<i>inactif</i>.</p>	2330h Array	0h	
B304.1 axe r=2, w=3	<p>M-max positif pour B300: Le couple maximal en % positif, affecté pendant le <i>B300 Test de freinage</i>, du couple d'immobilisation moteur M0 pour les moteurs brushless et couple nominal Mn pour les machines asynchrones. Si le couple maximal n'est pas fourni par le frein pendant le test de freinage, l'action est interrompue, le résultat <i>B300.2 = Le couple maximal n'a pas été atteint par le Frein 1/2</i> émis. Vous entrez le couple maximal pour le Frein 1 dans <i>B304.0</i> et pour le Frein 2 dans <i>B304.1</i>.</p> <p>domaine des valeurs in %: 0 ... 100 ... 200 Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 02 4C 00 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>F08</i> Frein n'est pas sur 0:<i>inactif</i>.</p>	2330h Array	1h	
B305.0 axe r=2, w=3	<p>M-max négatif pour B300: Le couple maximal en % négatif, affecté pendant le <i>B300 Test de freinage</i>, du couple d'immobilisation moteur M0 pour les moteurs brushless et du couple nominal Mn pour les machines asynchrones. Si le couple maximal n'est pas fourni par le frein pendant le test de freinage, l'action est interrompue, le résultat <i>B300.2 = Le couple maximal n'a pas été atteint par le Frein 1/2</i> émis. Vous entrez le couple maximal pour le Frein 1 dans <i>B305,0</i> et pour le Frein 2 dans <i>B305,1</i>.</p> <p>domaine des valeurs in %: -200 ... -100 ... 0 Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 02 4C 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>F08</i> Frein n'est pas sur 0:<i>inactif</i>.</p>	2331h Array	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
B305.1 axe r=2, w=3	<p>M-max négatif pour B300: Le couple maximal en % négatif, affecté pendant le <i>B300 Test de freinage</i>, du couple d'immobilisation moteur M0 pour les moteurs brushless et du couple nominal Mn pour les machines asynchrones. Si le couple maximal n'est pas fourni par le frein pendant le test de freinage, l'action est interrompue, le résultat <i>B300.2 = Le couple maximal n'a pas été atteint par le Frein 1/2</i> émis. Vous entrez le couple maximal pour le Frein 1 dans <i>B305,0</i> et pour le Frein 2 dans <i>B305,1</i>.</p> <p>domaine des valeurs in %: -200 ... -100 ... 0 Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 02 4C 40 01 hex</p> <p>👁 Seulement visible si F08 Frein n'est pas sur 0:inactif.</p>	2331h Array	1h	
B306 axe r=2, w=3	<p>Direction admissible pour B300-B302: En ce qui concerne les axes avec une seule direction mécanique admissible, toutes les actions <i>B300 Test de freinage</i>, <i>B301 Roder frein 1</i> et <i>B302 Roder frein 2</i> ne sont effectuées que dans la direction indiquée.</p> <p>0: positif et négatif; les deux directions sont admissibles. 1: positif, seule la direction positive est admissible 2: négatif, seule la direction négative est admissible.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 4C 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si F08 Frein n'est pas sur 0:inactif.</p>	2332h	0h	
B307 axe r=2, w=3	<p>Fenêtre d'immobilisation pour B300: La fenêtre d'immobilisation en degré à superviser pendant le <i>B300 Test de freinage</i>.</p> <p>Si, pendant le test de freinage, l'axe se déplace de plus que l'angle indiqué ici, l'action est interrompue, le résultat <i>B300.2 = Le couple maximal n'a pas été atteint par le Frein 1/2</i> émis.</p> <p>domaine des valeurs in °: 0.0 ... 1,8 ... 360.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1°; Type: I16; (valeur brute:32767 = 2879.9 °); USS-Adr: 02 4C C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si F08 Frein n'est pas sur 0:inactif.</p>	2333h	0h	
B308 axe r=2, w=3	<p>Nombre d'intervalles pour B301/B302: Il faut entrer dans <i>B308</i> le nombre de serrages du frein au cours des actions <i>B301 Roder frein 1</i> et <i>B302 Roder frein 2</i> pendant une course de rodage par direction.</p> <p>domaine des valeurs: 1 ... 5 ... 255 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 4D 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si F08 Frein n'est pas sur 0:inactif.</p>	2334h	0h	
B309 axe r=2, w=3	<p>Nombre de cycles pour B301/B302: Le nombre de répétitions à effectuer pour les actions <i>B301 Roder frein 1</i> et <i>B302 Roder frein 2</i> des courses de rodage en direction positive et négative.</p> <p>domaine des valeurs: 1 ... 1 ... 255 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 4D 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si F08 Frein n'est pas sur 0:inactif.</p>	2335h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

B.. Moteur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
B310 global r=2, w=3	<p>Gestion du freinage: Active ou désactive la gestion du freinage. Si la gestion du freinage est activée, l'exécution régulière du <i>B300 Test de freinage</i> est imposée.</p> <p>Information Si la gestion du freinage est désactivée, toutes les minuteriers <i>E177 Temps depuis le dernier test de freinage</i> seront effacées.</p> <p>0: <i>inactif</i>; La gestion du freinage est désactivée. 1: <i>global</i>; La gestion du freinage est activée. Tous les axes paramétrés sont soumis à une supervision globale. La gestion du freinage se base sur les réglages dans <i>F08 Frein</i> et <i>B311 Temporisation pour test de freinage B300</i> dans Axe 1, quel que soit le nombre d'axes configurés. 2: <i>en fonction de l'axe</i>; La gestion du freinage est activée en fonction de l'axe. Chaque axe paramétré est soumis à une supervision indépendante. Il faut sélectionner ce réglage si plusieurs moteurs sont connectés à un convertisseur via POSISwitch. Pour la gestion du freinage, il faut que tous les réglages soient effectués dans chaque axe configuré, par ex. pour Axe 1 dans <i>1.F08</i> et pour Axe 3 dans <i>3.F08</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 02 4D 80 00 hex</p>	2336h	0h
B311 axe r=2, w=3	<p>Temporisation pour test de freinage B300: Définit le temps durant lequel le <i>B300 Test de freinage</i> doit être effectué. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil affiche un message. Après l'écoulement de deux fois le temps réglé, l'appareil passe dans l'état <i>Dérangement</i>. Pour ne pas interrompre votre production, ce dérangement n'est généré que si la validation est désactivée. Cette mesure permet de retarder la temporisation. Il faut valider le dérangement pour pouvoir effectuer les <i>B300 Test de freinage</i>, <i>B301 Roder frein 1</i> et <i>B302 Roder frein 2</i>.</p> <p>domaine des valeurs in Heures: 1 ... <u>168</u> ... 8760 Bus de terrain: 1LSB=1Heures; Type: U32; (valeur brute:4294967295 = 298261 Heures); USS-Adr: 02 4D C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>B310</i> est disponible et n'est pas sur <i>0:inactif</i>.</p>	2337h	0h

C.. Machine			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
C01 axe r=2, w=2	<p>n-max: Régime maximal admissible. Le régime est tributaire du nombre de tours de l'arbre du moteur. Si $C01 \cdot 1.1 + 100$ tr/mn est dépassé, le convertisseur passe en dérangement « <i>56:Overspeed</i> ». <i>C01</i> ne doit pas être supérieur au régime maximal admissible <i>B83</i>. En ce qui concerne les applications de positionnement, la n-précommande est limitée à <i>C01</i>.</p> <p>domaine des valeurs in tours/minute: 0 ... <u>3000</u> ... 17 Bit Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 03 00 40 00 hex</p>	2401h	0h
C03 axe r=1, w=1	<p>M-max positif: Couple maximal en % positif du couple d'immobilisation moteur M0 pour les moteurs brushless et couple nominal Mn pour les machines asynchrones. En cas de dépassement supérieur du couple maximal, le régulateur réagit et le message suivant est affiché « <i>47:M-MaxLimit</i> » et <i>E180</i> = 1. En fonction de l'état de fonctionnement et de la configuration appliquée, le couple maximal positif réellement actif peut diverger de <i>C03</i>. Il est possible d'observer le couple maximal positif actif dans <i>E62</i>. Voir également <i>E22</i> et <i>C06</i> (si disponibles).</p> <p>domaine des valeurs in %: 0 ... <u>150</u> ... 750 Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 03 00 C0 00 hex</p>	2403h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

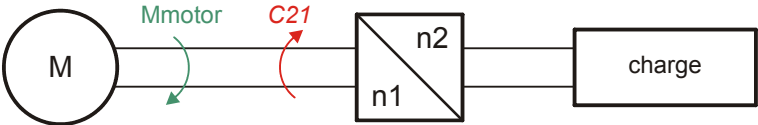
STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

C.. Machine				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
C05 axe r=1, w=1	<p>M-max négatif: Couple maximal en % négatif du couple d'immobilisation moteur M0 pour les moteurs brushless et couple nominal Mn pour les machines asynchrones. En cas de dépassement supérieur du couple maximal, le régulateur réagit et le message suivant est affiché « 47:M-<i>MaxLimit</i> » et <i>E180</i> = 1. En fonction de l'état de fonctionnement et de la configuration appliquée, le couple maximal négatif réellement actif peut diverger de <i>C05</i>. Il est possible d'observer le couple maximal négatif actif dans <i>E66</i>. Voir également <i>E22</i> et <i>C06</i> (si disponibles).</p> <p><i>domaine des valeurs in %: -750 ... -150 ... 0</i> Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 03 01 40 00 hex</p>	2405h	0h	
C06 axe r=2, w=2	<p>Facteur limite du couple: Facteur de pondération pour les limites de couple. Dans la plupart des applications standard, la valeur de référence peut être sélectionnée via <i>C130</i>. Si les limites de couple paramétrées <i>C03</i>, <i>C05</i> spécifient d'autres valeurs limites, la valeur absolue inférieure sera la limite de couple active. Pour certaines applications standard, il faut augmenter <i>C06</i> pour activer les couples supérieurs à 200 % dans <i>C03</i>, <i>C05</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: 0.0 ... 200.0 ... 800.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 03 01 80 00 hex</p>	2406h	0h	
C08 axe r=2, w=2	<p>Arrêt rapide M-max: En cas d'arrêt rapide, le convertisseur commute sur la limite de couple réglée dans <i>C08</i>. Les limites spécifiées dans <i>C03</i>, <i>C05</i> ou autres indiquées dans l'application sont ignorées pendant l'arrêt rapide. La limite de couple activée peut être cependant réduite automatiquement par le convertisseur si, dans le cas contraire, une limite d'utilisation du convertisseur ou du moteur n'était pas respectée.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: 0 ... 150 ... 750</i> Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 03 02 00 00 hex</p>	2408h	0h	
C10.0 axe r=1, w=3	<p>Suppression Delta: Les paramètres <i>C10.X</i> et <i>C11.X</i> permettent de définir quatre plages de suppression. <i>C11.X</i> permet d'indiquer le noeud interpolation de la plage de suppression. <i>C10.X</i> permet de paramétrer la moitié de la plage de suppression. La plage de suppression totale est calculée à partir de <i>C11.X</i> - <i>C10.X</i> et de <i>C11.X</i> + <i>C10.X</i>. Les paramètres du tableau <i>C10.X</i> et <i>C11.X</i> sont couplés via les mêmes éléments du tableau : la plage de suppression <i>C10.3</i> fait partie du noeud interpolation <i>C11.3</i>.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in D89: -17 Bit ... 0 ... 17 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 03 02 80 00 hex</p>	240Ah	0h	Array
C11.0 axe r=1, w=3	<p>Suppression vitesse: Les paramètres <i>C10.X</i> et <i>C11.X</i> permettent de définir quatre plages de suppression. <i>C11.X</i> permet d'indiquer le noeud interpolation de la plage de suppression. <i>C10.X</i> permet de paramétrer la moitié de la plage de suppression. La plage de suppression totale est calculée à partir de <i>C11.X</i> - <i>C10.X</i> et de <i>C11.X</i> + <i>C10.X</i>. Les paramètres du tableau <i>C10.X</i> et <i>C11.X</i> sont couplés via les mêmes éléments du tableau : la plage de suppression <i>C10.3</i> fait partie du noeud interpolation <i>C11.3</i>.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in D89: -17 Bit ... 0 ... 17 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 03 02 C0 00 hex</p>	240Bh	0h	Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

C.. Machine			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
C20 axe, OFF r=3, w=3	<p>Comportement au démarrage: Détermine le comportement de l'entraînement au démarrage.</p> <p><i>0: Normal; Réglage par défaut.</i></p> <p><i>1: Démarrage difficile;</i> Pour les machines avec un couple de démarrage élevé. Pendant le t-Démarrage difficile (C22), le couple moteur est amené au M-Démarrage difficile (C21) et la vitesse est influencée par un seizième de la rampe actuelle. Au terme de cette durée, le convertisseur travaille selon la rampe normale.</p> <p><i>2: Service intermittent;</i> Une précommande couple est exécutée, c'est-à-dire le convertisseur calcule à partir du moteur indiqué (B00) et le rapport des inerties Charge/Moteur (C30) le couple requis. Ce couple calculé est affecté à l'entraînement. La précommande n'est calculée que pour les freinage et accélération. Si les modifications de consigne sont inférieures à la rampe appliquée ou que l'entraînement est en mode statique, la précommande est désactivée. Il en résulte donc une tolérance par rapport aux bruits de consigne.</p> <p><i>3: Reprise à la volée;</i> Un moteur en service est ajouté au convertisseur. Le convertisseur calcule le régime réel du moteur, se synchronise et spécifie la consigne correspondante.</p> <p><i>4: Service intermittent 2;</i> Tout comme pour le réglage 2:Service intermittent, une précommande couple est exécutée, c'est-à-dire le convertisseur calcule à partir du moteur indiqué (B00) et le rapport des inerties Charge/Moteur (C30) le couple requis. Ce couple calculé est affecté à l'entraînement. Contrairement au 2:Service intermittent, le calcul de la précommande n'est pas désactivé en mode statique. C'est pourquoi avec ce réglage, un entraînement tend à vibrer.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 03 05 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si B20 = 1:SLVC.</p>	2414h	0h
C21 axe, OFF r=3, w=3	<p>M-Démarrage difficile: la signification dépend du type de commande de B20.</p> <p>B20 = 1: Réglage vectoriel sans capteur Uniquement si C20 = 1 (démarrage difficile). Fixation du moment pour le démarrage difficile.</p> <p>B20 = 3: SLVC-HP C21 sert de référence pour un couple de charge constant (friction, force du poids pour des axes verticaux etc.) pour un démarrage difficile à des vitesses < 5% B13 Vitesse nominale. La grandeur de référence pour C21 est B18. Le moment de référence indiqué dans C21 se réfère toujours à l'arbre moteur.</p>  <p>Pour des vitesses > 5% B13 Vitesse nominale, C21 est sans importance. Le couple résultant se compose d'un d'un moment d'accélération et de C21. le moment d'accélération se calcule à partir de l'inertie de masse du système global, de l'accélération (D00 à une application vitesse, dérivation de la vitesse théorique pour des applications de position) et du couple de charge. C21 n'intervient pas dans le moment de freinage, il se calcule à partir de la rampe de freinage</p> <p>Les effets de C21 sont affichés à E166 Iq-Consigne. Si le couple de charge réel adjacent est beaucoup plus bas qu'à C21, cela provoque un démarrage difficile et de grands écarts de vitesse fixes. Si C21 est beaucoup plus petit que le moment de couple, le moteur ne peut pas accélérer.</p>	2415h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

C.. Machine			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p><i>E166 Iq-consigne</i></p> <p>moment d'accélération</p> <p>C21</p> <p>couple de freinage</p> <p>accélération course constante freins</p> <p>domaine des valeurs in %: 0 ... 10 ... 400 Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767-LSB=800%); USS-Adr: 03 05 40 00 hex</p>		
C22 axe, OFF r=3, w=3	<p>Durée du démarrage difficile: Seulement si C20 = 1. Durée du démarrage difficile avec le couple défini en C21.</p> <p>domaine des valeurs in s: 0.0 ... 5.0 ... 10.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1s; Type: I16; (valeur brute:32767 = 32.8 s); USS-Adr: 03 05 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si B20 = 1:SLVC.</p>	2416h	0h
C30 axe r=2, w=3	<p>J-Charge / J-Moteur: Rapport entre l'inertie de la charge et du moteur. La signification dépend du B20 Type de commande.</p> <p>B20 = 1: Réglage vectoriel sans capteur L'utilisation du type de commande SLVC influe sur C30 la dynamique de la limitation du couple. Si l'entraînement est actionné en mode intermittent avec ce type de commande, C30 est utilisé dans le calcul de la précommande.</p> <p>B20 = 3: SLVC-HP En utilisant le type de commande SLVC-HP, C30 intervient dans le calcul du moment d'accélération et de freinage dans une plage de vitesse inférieure (< 5 % vitesse nominale). D00, D01 und C21 interviennent également dans les moments d'accélération et de freinage.</p> <p>domaine des valeurs: 0.0 ... 0.0 ... 512.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1; Type: I16; (valeur brute:32767 = 512.0); USS-Adr: 03 07 80 00 hex</p>	241Eh	0h
C31 axe r=2, w=2	<p>Gain proportionnel n-régulateur: Il s'agit du gain proportionnel du régulateur de vitesse. L'action P du régulateur de vitesse fournit si C31 = 100 % et un écart de vitesse de 32 tr/mn le couple d'immobilisation M0 en guise de consigne au régulateur de courant ou au régulateur de couple.</p> <p>domaine des valeurs in %: 0.0 ... 10.0 ... 800.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767-LSB=800,0%); USS-Adr: 03 07 C0 00 hex</p>	241Fh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

C.. Machine			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
C32 axe r=2, w=2	<p>Temps intégr.: Constante de temps de l'action I dans le régulateur de vitesse. Un petit temps d'action par intégration entraîne une vitesse d'intégration élevée et augmente ainsi la « rigidité statique » de l'entraînement. Un petit temps d'action par intégration peut, en cas d'opérations dynamiques, entraîner également un dépassement dans la position cible. Dans ce cas, il faut augmenter C32. Avec $C32 < 1$ ms, le régulateur I est désactivé.</p> <p>L'action I du régulateur fournit si $C31 = 100\%$ et un écart de vitesse de 32 tr/mn en fonction du temps d'action par intégration C32 le couple moteur nominal en guise de consigne au régulateur de courant ou au régulateur de vitesse.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 50.0 ... 3276.7</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I16; USS-Adr: 03 08 00 00 hex</p>	2420h	0h
C33 axe r=3, w=3	<p>Passe-bas n-cons: Lissage consigne. Il est conseillé d'augmenter C33 en cas de bruits de consigne, de vibrations ou de masses étrangères importantes.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 0.0 ... 500.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.12; USS-Adr: 03 08 40 00 hex</p>	2421h	0h
C34 axe r=2, w=2	<p>Passe-bas régime réel moteur: Constante de temps de lissage en ms pour le régime moteur mesuré. Chaque bruit lors de la mesure du régime moteur engendre des bruits désagréables et une sollicitation thermique supplémentaire du moteur. C34 permet de diminuer le bruit de régime et d'améliorer ainsi la marche sans jeu. C34 devrait être toutefois aussi bas que possible car une augmentation de C34 diminue le gain réalisable C31 et donc la dynamique.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 0.8 ... 10.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.6; USS-Adr: 03 08 80 00 hex</p>	2422h	0h
C36 axe r=2, w=2	<p>Passe-bas M-cons: Constante de temps de lissage en ms pour la consigne couple à la sortie du régulateur de vitesse. Permet de supprimer les vibrations et les résonances. L'effet du lissage de couple est dosé via C37.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 1.0 ... 40.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.5; USS-Adr: 03 09 00 00 hex</p>	2424h	0h
C37 axe r=3, w=3	<p>M-Consigne Filtre: La consigne couple est constituée à la sortie du régulateur de vitesse de deux composantes dont le rapport est influencé par C37:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Sortie directe du régulateur de vitesse PI (action correspond à 100 %-C37). • Sortie lissée du régulateur de vitesse PI (action correspond à C37). <p>Pour une dynamique maximale, il faut $C37 = 0\%$, le passe-bas de consigne étant ainsi désactivé avec la constante de temps C36. Pour amortir les vibrations, il est possible d'augmenter C37 jusqu'à 100 %.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: 0 ... 25 ... 100</i> Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=100%); USS-Adr: 03 09 40 00 hex</p>	2425h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

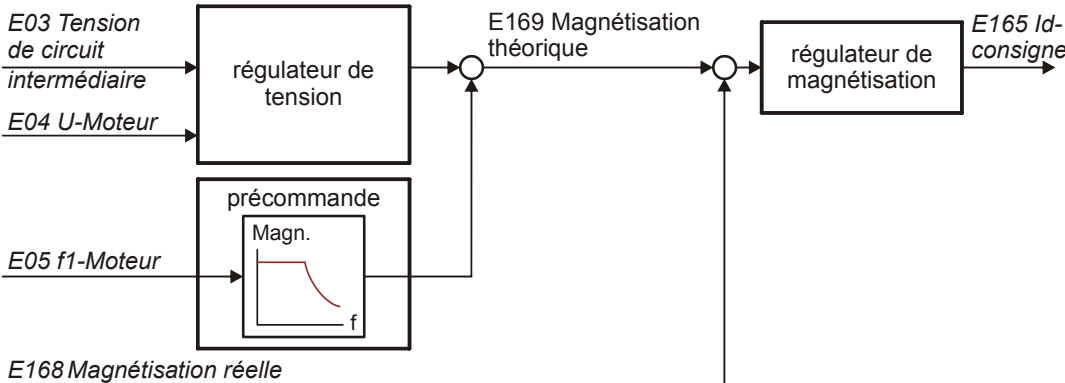
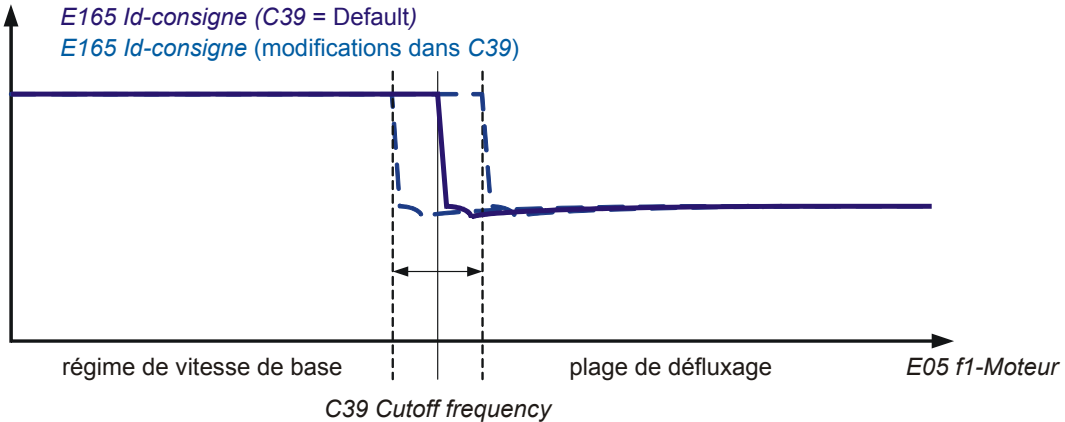
STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

C.. Machine			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
C38 axe, OFF r=3, w=3	<p>Derating speed-controller: Déclassement du régulateur de vitesse dans la plage de défluxage.</p> <p>C38 indique le taux pouvant être encore utilisé, à 200 % <i>B15 Fréquence nominale</i>, du gain de régulateur de vitesse réglé à C31. Le déclassement est également effectué pour le gain intégral ($k_i = C31/C32$). Le déclassement débute par la présence d'un défluxage (<i>E05 f1-Moteur</i> > <i>C39 cutoff frequency</i>) et atteint la valeur affichée dans C38 à une fréquence nominale double.</p> <p>Exemple: C31 = 10 %, C32 = 50 ms, C38 = 50 % Gains de régulateurs si E05 < C39: $k_p = C31 = 10 \%$ $k_i = C31/C32 = 0,2 \%/ms$ Gains de régulateurs si E05 = 2 * B15: $k_p = C31 = 5 \%$ $k_i = C31/C32 = 0,1 \%/ms$ <i>domaine des valeurs in %: 25.0 ... 100.0 ... 800.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 03 09 80 00 hex</p>	2426h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

C.. Machine				
Par.	description			bus de terrain-adresse
C39 axe, OFF r=3, w=3	<p>Cutoff frequency: Détermine la fréquence de cassure de la précommande de magnétisation.</p> <p>Influence sur le réglage La précommande est constituée d'une caractéristique de fréquence de magnétisation, celle-ci commande la magnétisation théorique (indépendamment de la tension du moteur). Si $E05 < C38$ est valable, la précommande est constante, la magnétisation diminue à des fréquences plus élevées. C38 intervient en outre dans le guidage du gain de régulateur de vitesse avec C39.</p>  <p><i>E168 Magnétisation réelle</i></p> <p>Veuillez noter que les paramètres <i>E168 Magnétisation réelle</i> et <i>E169 Magnétisation théorique</i> ne sont pas affichés dans l'application standard.</p> <p>Consignes de réglage La sélection de C39 se base sur <i>A36 Tension réseau</i>. Le calcul d'une valeur approchée pour C39 peut s'effectuer comme suit: $C39 = A36/B14 * B15 * 0,82$.</p>  <p><i>E165 Id-consigne (C39 = Default)</i> <i>E165 Id-consigne (modifications dans C39)</i></p> <p>domaine des valeurs in Hz: 0.0 ... 50.0 ... 200.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1Hz; Type: I16; (valeur brute:32767 = 200.0 Hz); USS-Adr: 03 09 C0 00 hex</p>			2427h 0h
C40 axe r=2, w=2	<p>n-Fenêtre: En ce qui concerne les applications sans commande de freinage (par ex. consigne rapide), « Arrêt atteint » s'applique dans une fenêtre de $\pm C40$. Pour la commande de l'appareil, ce signal signifie « Arrêt rapide fini ».</p> <p>domaine des valeurs in tours/minute: -8191 ... 30 ... 8191 Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; Type: I16; (valeur brute:32767 = 8191 tours/minute); USS-Adr: 03 0A 00 00 hex</p>			2428h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

C.. Machine				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
C41 axe r=3, w=3	Surveillance source: Les paramètres C41 ... C49 constitue un bloc comparateur universel permettant de surveiller une zone de travail. C41 détermine la source à surveiller. Il faut entrer une coordonnée, telle que par ex. « E90 » (M-Moteur). Seuls les paramètres de type « I16 » peuvent être utilisés comme source. <i>domaine des valeurs: A00 ... E90 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 03 0A 40 00 hex	2429h	0h	
C42 axe r=3, w=3	Surveillance coefficient: Le signal de la source paramétrée avec C41 est multipliée ave C42 avant la comparaison des limites supérieure et inférieure. <i>domaine des valeurs in %: -800.0 ... 100.0 ... 800.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 03 0A 80 00 hex	242Ah	0h	
C43 axe r=3, w=3	Surveillance passe-bas: C43 détermine la constante de temps d'un passe-bas PT1. Utile si le signal à surveiller est parasité. <i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 5.0 ... 200.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; valeur brute:1LSB=Fnc.no.11; USS-Adr: 03 0A C0 00 hex	242Bh	0h	
C44 axe r=3, w=3	Surveillance mode: C44 = 1 permet de constituer le montant (valeur absolue) du signal à surveiller. 0: <i>Plage;</i> 1: <i>Absolu;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I8; USS-Adr: 03 0B 00 00 hex	242Ch	0h	
C45 axe r=3, w=3	Surveillance limite inférieure: Limite inférieure (minimum) de la surveillance. <i>domaine des valeurs in %: -800.0 ... 0.0 ... 800.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 03 0B 40 00 hex	242Dh	0h	
C46 axe r=3, w=3	Surveillance limite supérieure: Limite supérieure (maximum) de la surveillance. <i>domaine des valeurs in %: -800.0 ... 100.0 ... 800.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 03 0B 80 00 hex	242Eh	0h	
C48 axe read (3)	Surveillance statut: Résultat de la surveillance. C48 prend la valeur 1 si le signal à surveiller est inférieur à C45. Si C48 = 2, le signal à surveiller est supérieur à C46. 0: <i>Au sein de la plage;</i> 1: <i>En dessous de la plage;</i> 2: <i>Au-dessus de la plage;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 03 0C 00 00 hex	2430h	0h	
C49 axe read (3)	Surveillance valeur réelle: Valeur actuelle du signal à surveiller dont la source a été déterminée par C41, après la multiplication avec C42. La valeur n'est pas affichée dans l'unité physique de la source du signal mais dans la mise à l'échelle relative des limites C45 et C46. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 03 0C 40 00 hex	2431h	0h	
C61 axe r=3, w=3	n-limiteur: Active la n-Parenthésitation. Si la n-Parenthésitation est activée, le convertisseur ne limite que le régime maximal et se trouve en régulation de couple. Veuillez tenir compte du fait que le paramètre est automatiquement réglé par l'application Consigne confort si une régulation de couple est paramétrée. Dans l'application Régulateur technologique, vous devez régler C61 si vous souhaitez une régulation de couple. Pour toutes les autres applications, toute régulation de couple est impossible. 0: <i>inactif;</i> Régulation de vitesse normale (éventuellement avec une régulation de position prioritaire, voir C62). 1: <i>actif;</i> Régulation de couple avec parenthésitation de la vitesse. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 03 0F 40 00 hex	243Dh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

C.. Machine			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
C62 axe r=3, w=3	<p>Régulation de position: Mise en et hors service du régulateur de position. La régulation de position est appliquée par exemple au moment du positionnement ou de synchronisation angulaire. Quelle que soit l'application de positionnement (même sans encodeur !), il faut C62 = 1.</p> <p>0: <i>inactif</i>; 1: <i>actif</i>; Régulation de position</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 03 0F 80 00 hex</p>	243Eh	0h
C130 axe, OFF r=2, w=2	<p>M-Max source: Sélection de la source pour le signal de la limite externe de couple « M-Max ». Le signal peut être prédéfini, fourni par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Pour C130 = 4:Paramètre, le paramètre (global) C230 sert de source de signal. La limite de couple obtenue est affichée dans C330.</p> <p>0: 0 (zéro); 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 03 20 80 00 hex</p>	2482h	0h
C131 axe, OFF r=2, w=2	<p>M-Max 2 source: La source du signal M-max 2 est réglée dans C131. En cas de limite de couple absolue, M-max 2 sert de deuxième limite. Un signal binaire (D110) permet de permuter entre les sources sélectionnées dans C130 et C131 et de réaliser un démarrage difficile. Dans le réglage C131 = 4:Paramètre, le paramètre C231 sert de source. Il est possible de l'écrire via bus de terrain. La valeur actuelle du signal peut être consultée dans C331 quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>0: 0 (zéro); 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 03 20 C0 00 hex</p>	2483h	0h
C132 axe, OFF r=2, w=2	<p>M-max moteur source: Contrairement à la limite de couple absolue, il est possible de spécifier pour la régulation de vitesse un couple maximal côté moteur et côté générateur. La source du couple maximal côté moteur est réglée dans C132. Dans le réglage 4:Paramètre, il est possible de lire C232 Ce paramètre peut être écrit en mode bus de terrain. La valeur actuelle du signal M-max moteur peut être consultée dans C332 quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>REMARQUE La limite de couple côté moteur et côté générateur est active si l'on détermine dans les paramètres d'affichage C332 et C333 une valeur différente de zéro.</p> <p>0: 0 (zéro); 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 03 21 00 00 hex</p>	2484h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

C.. Machine				
Par.	description			bus de terrain-adresse
C133 axe, OFF r=2, w=2	<p>M-max côté générateur source: Contrairement à la limite de couple absolue, il est possible de spécifier pour la régulation de vitesse un couple maximal côté moteur et côté générateur. La source du couple maximal côté générateur est sélectionnée dans C133. Dans le réglage 4:Paramètre, il est possible de lire C233 Ce paramètre peut être écrit en mode bus de terrain. La valeur actuelle du signal M-max générateur peut être consultée dans C333 quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>REMARQUE La limite de couple côté moteur et côté générateur est active si l'on détermine dans les paramètres d'affichage C332 et C333 une valeur différente de zéro.</p> <p><u>0: 0 (zéro):</u> 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 03 21 40 00 hex</p>			2485h 0h
C180 axe read (1)	<p>Surveillance limite supérieure atteinte: Signal binaire, prend la valeur « 1 » lorsque la valeur réelle de la surveillance (C49) est supérieure à la valeur maximale admissible (réglable via C46) de la sortie.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 03 2D 00 00 hex</p>			24B4h 0h
C181 axe read (1)	<p>Surveillance limite inférieure atteinte: Signal binaire, prend la valeur « 1 » lorsque la valeur réelle de la surveillance (C49) est supérieure à la valeur minimale admissible (réglable via C45) de la sortie.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 03 2D 40 00 hex</p>			24B5h 0h
C230 global r=2, w=2	<p>M-Max: Spécification de la limite de couple (valeur absolue) via bus de terrain si la source de signal C130 = 4:Paramètre. Les valeurs négatives sont en interne limitées à zéro.</p> <p><u>domaine des valeurs in %: -200 ... 200 ... 200</u> Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200%); USS-Adr: 03 39 80 00 hex</p>			24E6h 0h
C231 global r=2, w=2	<p>M-max 2: En cas de limite de couple absolue, M-max 2 sert de deuxième limite. Un signal binaire (D110) permet de permuter entre les sources sélectionnées dans C130 et C131 et de réaliser un démarrage difficile. Dans le réglage C131 = 4:Paramètre, le paramètre C231 sert de source. Il est possible de l'écrire via bus de terrain. La valeur actuelle du signal peut être consultée dans C331 quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p><u>domaine des valeurs in %: -200 ... 200 ... 200</u> Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200%); USS-Adr: 03 39 C0 00 hex</p>			24E7h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

C.. Machine				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
C232 global r=2, w=2	<p>M-Max côté moteur: Contrairement à la limite de couple absolue, il est possible de spécifier pour la régulation de vitesse un couple maximal côté moteur et côté générateur. Dans le réglage <i>C132 = 4:Paramètre</i>, il est possible de lire <i>C232</i> Ce paramètre peut être écrit en mode bus de terrain.</p> <p>La valeur actuelle du signal <i>M-max moteur</i> peut être consultée dans <i>C332</i> quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>REMARQUE La limite de couple côté moteur et côté générateur est active si l'on détermine dans les paramètres d'affichage <i>C332</i> et <i>C333</i> une valeur différente de zéro.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: 0 ... 150 ... 200</i> Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200%); USS-Adr: 03 3A 00 00 hex</p>	24E8h	0h	
C233 global r=2, w=2	<p>M-max côté générateur: Contrairement à la limite de couple absolue, il est possible de spécifier pour la régulation de vitesse un couple maximal côté moteur et côté générateur. Dans le réglage <i>C133 = 4:Paramètre</i>, il est possible de lire <i>C233</i> Ce paramètre peut être écrit en mode bus de terrain.</p> <p>La valeur actuelle du signal <i>M-max générateur</i> peut être consultée dans <i>C333</i> quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>REMARQUE La limite de couple côté moteur et côté générateur est active si l'on détermine dans les paramètres d'affichage <i>C332</i> et <i>C333</i> une valeur différente de zéro.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: 0 ... 150 ... 200</i> Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200%); USS-Adr: 03 3A 40 00 hex</p>	24E9h	0h	
C330 axe read (2)	<p>M-Max: Affichage de la valeur du signal <i>Limite de couple</i> à l'interface du calcul des limites de couple.</p> <p>Les limites de couple internes actuellement valables dépendent en outre des limites de couple fixes <i>C03</i> et <i>C05</i> et d'une éventuelle limite de couple par le modèle i²t. Les limites actuelles sont affichées dans <i>E62</i> et <i>E66</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200%); USS-Adr: 03 52 80 00 hex</p>	254Ah	0h	
C331 axe read (2)	<p>M-max 2: La source du signal <i>M-max 2</i> est réglée dans <i>C131</i>. En cas de limite de couple absolue, <i>M-max 2</i> sert de deuxième limite. Un signal binaire (<i>D110</i>) permet de permuter entre les sources sélectionnées dans <i>C130</i> et <i>C131</i> et de réaliser un démarrage difficile.</p> <p>La valeur actuelle du signal <i>M-max 2</i> peut être consultée dans <i>C331</i> quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>Les limites de couple internes actuellement valables dépendent en outre des limites de couple fixes <i>C03</i> et <i>C05</i> et d'une éventuelle limite de couple par le modèle i²t. Les limites actuelles sont affichées dans <i>E62</i> et <i>E66</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200%); USS-Adr: 03 52 C0 00 hex</p>	254Bh	0h	
C332 axe read (2)	<p>M-max côté moteur: Contrairement à la limite de couple absolue, il est possible de spécifier pour la régulation de vitesse un couple maximal côté moteur et côté générateur.</p> <p>La valeur actuelle du signal <i>M-max moteur</i> peut être consultée dans <i>C332</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>C132</i>.</p> <p>REMARQUE La limite de couple côté moteur et côté générateur est active si l'on détermine dans les paramètres d'affichage <i>C332</i> et <i>C333</i> une valeur différente de zéro.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200%); USS-Adr: 03 53 00 00 hex</p>	254Ch	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

C.. Machine			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
C333 axe read (2)	<p>M-max côté générateur: Contrairement à la limite de couple absolue, il est possible de spécifier pour la régulation de vitesse un couple maximal côté moteur et côté générateur. La valeur actuelle du signal <i>M-max générateur</i> peut être consultée dans C333 quelle que soit la source sélectionnée dans C133.</p> <p>REMARQUE La limite de couple côté moteur et côté générateur est active si l'on détermine dans les paramètres d'affichage C332 et C333 une valeur différente de zéro.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200%); USS-Adr: 03 53 40 00 hex</p>	254Dh	0h

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D00 axe, OFF r=2, w=2	<p>Rampe d'accélération: Rampe d'accélération de l'intégrateur de consigne vitesse.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms/3000tpm: 1 ... 100 ... 49152000</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms/3000tpm; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.10; USS-Adr: 04 00 00 00 hex</p>	2600h	0h
D01 axe, OFF r=2, w=2	<p>Rampe de décélération: Rampe de freinage de l'intégrateur de consigne vitesse.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms/3000tpm: 1 ... 100 ... 49152000</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms/3000tpm; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.10; USS-Adr: 04 00 40 00 hex</p>	2601h	0h
D02 axe r=2, w=2	<p>n (Max. consigne): D02 permet la mise à l'échelle d'une consigne vitesse. Une consigne en Volt ou en % est spécifiée via une entrée analogique ou le bus de terrain. Cette consigne <i>relative</i> est multipliée avec D02 afin d'obtenir une régime de consigne en tr/mn.</p> <p>Dans l'application <i>Consigne rapide</i>, D02 représente le régime de consigne pour 10 V sur l'entrée analogique si la mise à l'échelle de l'entrée analogique correspond au réglage départ usine. Dans l'application <i>Consigne rapide</i>, D02 <i>n'agit pas</i> comme limite de vitesse.</p> <p><i>domaine des valeurs in tours/minute: 0 ... 3000 ... 8191</i> Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; Type: I16; (valeur brute:32767 = 8191 tours/minute); USS-Adr: 04 00 80 00 hex</p>	2602h	0h
D10.0 axe r=0, w=2	<p>Consigne fixe nom: Une consigne fixe est définie par les paramètres D10.X, D11.X et D12.X. Il est possible d'entrer dans D10.X une désignation en clair de la consigne fixe.</p> <p><i>la configuration par défaut: Name 00</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 04 02 80 00 hex</p>	260Ah Array	0h
D11.0 axe r=1, w=2	<p>Consigne fixe valeur: Une consigne fixe est définie par les paramètres D10.X, D11.X et D12.X. Il est possible d'entrer dans D11.X la valeur de la consigne fixe (par ex. 1500 tr/mn).</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans D87 et D88.</p> <p><i>domaine des valeurs in D89: -17 Bit ... 0 ... 17 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 02 C0 00 hex</p>	260Bh Array	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D12.0 axe r=1, w=2	<p>Consigne fixe rampes: Une consigne fixe est définie par les paramètres <i>D10.X</i>, <i>D11.X</i> et <i>D12.X</i>. Dans <i>D12.X</i>, une consigne fixe est reliée à un profil de rampe. Ce réglage n'est valable que si <i>D13 = 1:Profil de rampe</i> est paramétré.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 15 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 03 00 00 hex</p>	260Ch Array	0h
D13 axe r=1, w=2	<p>Consigne fixe sélecteur rampe: Le paramètre <i>D13</i> définit la combinaison entre la consigne fixe et le profil de rampe. Il est possible de sélectionner parmi trois méthodes. Si réglage 0: <i>Consignes fixes</i>, la combinaison a lieu via les éléments du tableau (exemple: La consigne fixe <i>D11.2</i> est couplée au profil de rampe <i>D20.2</i> à <i>D25.2</i>). Le réglage 1: <i>Profil de rampe</i> permet de valider le réglage du paramètre <i>D12.X</i> (exemple: si <i>D12.4 = 7</i>, la consigne fixe 4 et le profil de rampe 7 sont utilisés avec les paramètres <i>D20.7</i> à <i>D25.7</i>). Ce réglage permet de combiner plusieurs consignes fixes avec un profil de rampe. Cette mesure réduit le travail de configuration. Le réglage 2: <i>Signaux binaires</i> permet d'affecter en code binaire des rampes d'accélération et de freinage à une consigne fixe. L'affectation est effectuée séparément pour les rampes de freinage et d'accélération. Les sources des signaux binaires sont réglées pour les rampes d'accélération dans les sélecteurs <i>D126.X</i> et pour les rampes de freinage dans <i>D127.X</i>.</p> <p>0: <i>Consignes fixes</i>; 1: <i>Profil de rampe</i>; 2: <i>Signaux binaires</i>; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 03 40 00 hex</p>	260Dh	0h
D20.0 axe r=0, w=2	<p>CF Nom de la rampe: Un jeu de rampes est défini par les paramètres <i>D20.X</i> jusqu'à <i>D25.X</i>. On entre dans <i>D20.X</i> une désignation en clair pour le jeu de rampes.</p> <p>la configuration par défaut: Ramp 00 Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 04 05 00 00 hex</p>	2614h Array	0h
D21.0 axe r=1, w=2	<p>CF Rampe symétrique: Un profil de rampe est défini par les paramètres <i>D20.X</i> jusqu'à <i>D25.X</i>. On décide dans <i>D21.X</i> si les mêmes rampes sont appliquées pour la rotation à droite et celle à gauche. Si réglage 0: <i>inactif</i>, <i>D22.X</i> et <i>D23.X</i> sont utilisés pour la rotation à droite, <i>D24.X</i> et <i>D25.X</i> pour la rotation à gauche. Si <i>D21.X</i> est réglé sur 1: <i>actif</i>, <i>D22.X</i> et <i>D23.X</i> sont utilisés quel que soit le sens de rotation.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 05 40 00 hex</p>	2615h Array	0h
D22.0 axe r=1, w=2	<p>CF Accélérer à droite: Un profil de rampes est défini par les paramètres <i>D20.X</i> jusqu'à <i>D25.X</i>. On entre dans <i>D22.X</i> la rampe d'accélération pour la rotation à droite ou la consigne positive. Si <i>D21.X</i> est réglé sur 1: <i>actif</i>, <i>D22.X</i> est utilisé pour les rotations à droite et à gauche.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p>domaine des valeurs in <i>D249</i>: 0 ... 3000 ... 131072000 Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute: 1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 05 80 00 hex</p>	2616h Array	0h
D23.0 axe r=1, w=2	<p>CF Freiner à droite: Un profil de rampes est défini par les paramètres <i>D20.X</i> jusqu'à <i>D25.X</i>. On entre dans <i>D23.X</i> la rampe de freinage pour la rotation à droite ou la consigne positive. Si <i>D21.X</i> est réglé sur 1: <i>actif</i>, <i>D23.X</i> est utilisé pour les rotations à droite et à gauche</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p>domaine des valeurs in <i>D249</i>: 0 ... 3000 ... 131072000 Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute: 1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 05 C0 00 hex</p>	2617h Array	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D24.0 axe r=1, w=2	<p>CF Accélérer à gauche: Un profil de rampes est défini par les paramètres <i>D20.X</i> jusqu'à <i>D25.X</i>. On entre dans <i>D24.X</i> la rampe d'accélération pour la rotation à gauche ou la consigne négative. Si <i>D21.X</i> est réglé sur <i>1:actif</i>, <i>D24.X</i> ne sera pas utilisés.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in D249: 0 ... 3000 ... 131072000</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 06 00 00 hex</p>	2618h Array	0h
D25.0 axe r=1, w=2	<p>CF Freiner à gauche: Un profil de rampes est défini par les paramètres <i>D20.X</i> jusqu'à <i>D25.X</i>. On entre dans <i>D25.X</i> la rampe de freinage pour la rotation à gauche ou la consigne négative. Si <i>D21.X</i> est réglé sur <i>1:actif</i>, <i>D25.X</i> ne sera pas utilisés.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in D249: 0 ... 3000 ... 131072000</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 06 40 00 hex</p>	2619h Array	0h
D26.0 axe r=0, w=2	<p>Valeur fixe nom: Une valeur fixe est définie par les paramètres <i>D26.X</i> jusqu'à <i>D27.X</i>. On entre dans <i>D26.X</i> la désignation en clair de la valeur fixe. Les valeurs fixes ne peuvent être utilisées que sous forme de consigne additive et multiplicative (<i>D31</i> et <i>D33</i>).</p> <p><i>la configuration par défaut: Name 00</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 04 06 80 00 hex</p>	261Ah Array	0h
D27.0 axe r=1, w=2	<p>Valeur fixe valeur: Une valeur fixe est définie par les paramètres <i>D26.X</i> jusqu'à <i>D27.X</i>. Il est possible d'entrer dans <i>D27.X</i> la valeur de la valeur fixe (par ex. 1500 tr/mn). Les valeurs fixes ne peuvent être utilisées que sous forme de consigne additive et multiplicative (<i>D31</i> et <i>D33</i>). Si elles sont utilisées sous forme de pourcentage additif (<i>D32</i> = <i>1:pour cent de D56</i>) ou multiplicatif, elles se rapportent au paramètre <i>D56</i>.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in D89: -17 Bit ... 0 ... 17 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 06 C0 00 hex</p>	261Bh Array	0h
D28 axe r=1, w=2	<p>Rampe pas à pas: <i>D28</i> indique la rampe de la consigne pas à pas.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in D249: 0 ... 500 ... 131072000</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 07 00 00 hex</p>	261Ch	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D30 axe r=2, w=2	<p>Consigne principale source: La consigne principale est réglée dans D30. Les fonctions suivantes sont disponibles: <i>Consigne externe</i>, <i>Consignes de correction 1 et 2</i>, <i>Consignes fixes</i>, <i>Potentiomètre moteur</i>, <i>Ecart de régulation PID</i> et <i>n-actuel</i>. Il est également possible d'effectuer la sélection par les signaux binaires <i>Consigne principale sélection 0 à 2</i>. Les signaux <i>Consigne principale sélection</i> sont prioritaires par rapport au réglage dans D30. Par l'aménagement des fonctions dans la sélection D30, un signal binaire permet de commuter entre deux fonctions (par ex. <i>Consigne externe</i> > <i>Consigne fixe</i> avec D118.0 <i>Consigne principale sélection 0</i> ou <i>Consigne externe</i> > <i>Consigne de correction 2</i> avec D118.2 <i>Consigne principale sélection 2</i>).</p> <p><u>0: Consigne externe;</u> 1: <i>Consignes fixes</i>; 2: <i>CorrectionVC1</i>; 3: <i>Potentiomètre moteur</i>; 4: <i>CorrectionVC2</i>; 5: <i>PID</i>; 6: <i>n-actuel</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 07 80 00 hex</p>	261Eh	0h
D31 axe r=2, w=2	<p>Consigne additive source: Une consigne additive est sélectionnée dans D31. La consigne additive est activée en modifiant le réglage par défaut <i>0:inactif</i> pour lui donner une des fonctions consigne. Les fonctions suivantes sont disponibles : <i>Consigne externe</i>, <i>Consignes de correction 1 et 2</i>, <i>Consigne fixe</i> et <i>Valeur fixe</i>, <i>Potentiomètre moteur</i> et <i>Ecart de régulation PID</i>. La consigne additive peut agir de manière absolue ou sous forme de pour cent (par rapport à D56) sur la consigne principale.</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: <i>Consigne externe</i>; 2: <i>Consignes fixes</i>; 3: <i>CorrectionVC1</i>; 4: <i>Potentiomètre moteur</i>; 5: <i>CorrectionVC2</i>; 6: <i>PID</i>; 7: <i>Valeur fixe</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 07 C0 00 hex</p>	261Fh	0h
D32 axe r=2, w=2	<p>Mode consigne additive: D32 permet de décider si la consigne additive (CA) est additionnée de manière absolue ou sous forme de pourcentage à la consigne principale (CP). Si réglage <i>0:absolu</i>, l'addition sera CP + CA. Si sélection <i>1:pour cent</i>, la consigne additive se rapporte à D56 et est pondérée avec la consigne principale. L'addition est la suivante : $CP + CP \times CA / D56$</p> <p><u>0: Absolu;</u> 1: <i>pour cent de D56</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 08 00 00 hex</p>	2620h	0h
D33 axe r=2, w=2	<p>Coefficient consigne source: D33 permet de sélectionner la consigne multiplicative. La consigne multiplicative (CM) pondère la consigne principale (CP) ou le résultat de l'addition de la consigne principale avec la consigne additive (CP + CA). Pour la consigne multiplicative, les fonctions suivantes sont disponibles: <i>Consigne externe</i>, <i>Consignes de correction 1 et 2</i>, <i>Consigne fixe</i> et <i>Valeur fixe</i>, <i>Potentiomètre moteur</i> et <i>Ecart de régulation PID</i>. Lors de la pondération, la consigne multiplicative (CM) se rapporte à D56 et est ensuite multipliée à la consigne principale (CP) ou consigne principale + consigne additive (CP + CA): $CP \times CM / D56$ ou $(CP + CA) \times CM / D56$</p>	2621h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<u>0: Inactif;</u> 1: <i>Consigne externe;</i> 2: <i>Consignes fixes;</i> 3: <i>CorrectionVC1;</i> 4: <i>Potentiomètre moteur;</i> 5: <i>CorrectionVC2;</i> 6: <i>PID;</i> 7: <i>Valeur fixe;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 08 40 00 hex		
D34 axe r=2, w=2	PID consigne source: D34 permet de déterminer la source pour la consigne PID. Il est possible de sélectionner un signal analogique, des consignes ou potentiomètre moteur comme source. Si réglage <i>0:consigne externe</i> , on définira dans G132 si le signal sera fourni par le biais d'une entrée analogique ou bus de terrain. REMARQUE Le régulateur PID est actif s'il a été activé dans D30, D31 ou D33 comme consigne PID. <u>0: Consigne externe;</u> 1: <i>Consignes fixes;</i> 2: <i>Potentiomètre moteur;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 08 80 00 hex	2622h	0h
D35 axe r=2, w=2	Mode rampe fin de course: Dans l'application Consigne confort, il est possible de configurer une limitation de la plage de déplacement par un fin de course. Si un des fins de course réagit, le freinage sera activé par la rampe d'arrêt ou la rampe d'arrêt rapide La sélection est effectuée dans D35. Si réglage <i>0:Arrêt rapide rampe</i> , D85 sera utilisé. Si réglage <i>1:Arrêt rampe</i> , D84 sera valable si la valeur de D84 est différente de zéro. Dans le cas contraire, D85 Arrêt rapide rampe sera également utilisé. Les sources des signaux fin de cours sont déterminées dans D103 et D104. <u>0: Arrêt rapide rampe;</u> 1: <i>Arrêt rampe;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 08 C0 00 hex	2623h	0h
D40 axe r=2, w=2	Pot.mot. mode préregl.: Par une ou plusieurs conditions, il est possible d'appliquer la consigne du potentiomètre à la valeur indiquée dans D44. A ce sujet, un signal binaire, dont la source est sélectionnée dans D116, est disponible. De plus, il est possible d'activer dans la barre des bits D40 les options suivantes : Bit 0 - Pour réseau marche: Activation pendant réseau Marche. Bit 1 - Pour Arrêt: Activation si un signal Arrêt est actif (sélecteur D102, affichage D302) Bit 2 - Pour validation hors service: Activation si la validation est mise hors service. Bit 3 - Pour dérangement: Activation si un dérangement se produit. Bit 4 - Pour Arrêt rapide: Activation si un arrêt rapide est déclenché. En cas de sélection de plusieurs bits et du signal binaire dans D116, les sélections sont reliées OU. Il faut donc qu'une des conditions soient remplies pour obtenir toute activation. Bit 5 permet de régler si, dans le mode Régulation de vitesse, la touche correspondante (VERS LE HAUT ou VERS LE BAS) sera bloquée lorsque les limites de couple E180 ou E181 seront atteintes. Si le bit est inactif, les touches ne seront pas bloquées. Bit 6 permet de régler si les conditions de réinitialisation seront exploitées avec le déclenchement sur flanc ou sur niveau. Si le bit est inactif, exploitation avec le déclenchement sur flanc. Si le bit est actif, le niveau du signal sera exploité.	2628h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p>Bit 7 permet de régler les rampes. Si le bit est inactif, <i>D41</i> sera utilisé comme rampe d'accélération et <i>D42</i> comme rampe de freinage.</p> <p>Si le bit 7 est actif, <i>D41</i> et <i>D42</i> seront utilisés comme rampes d'accélération et de freinage. La commutation entre <i>D41</i> et <i>D42</i> est effectuée via un signal binaire (réglage de la source du signal dans <i>D117</i>).</p> <p>Il est ainsi possible d'approcher la plage de consigne du potentiomètre moteur avec une rampe plus rapide. Après la commutation vers la deuxième rampe plus faible, il est possible de régler avec précision la consigne du potentiomètre moteur.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 00000000bin ... 255 (Representation binary)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 0A 00 00 hex</p>		
D41 axe r=1, w=2	<p>Rampe 1 Pot.mot.: Il est possible d'utiliser de deux façons les rampes de la consigne potentiomètre moteur en fonction du paramètre <i>D40</i> Bit7:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Si le bit est égal à 0: <i>inactif</i>, <i>D41</i> sera utilisé comme rampe d'accélération et <i>D42</i> comme rampe de freinage. • Si le bit est actif, <i>D41</i> et <i>D42</i> seront utilisés comme rampes d'accélération et de freinage. La commutation entre <i>D41</i> et <i>D42</i> est effectuée via un signal binaire (réglage de la source du signal dans <i>D117</i>). • Il est ainsi possible d'approcher la plage de consigne du potentiomètre moteur avec une rampe plus rapide. Après la commutation vers la deuxième rampe plus faible, il est possible de régler avec précision la consigne du potentiomètre moteur. <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in D249: 0 ... 100 ... 131072000</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute: 1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 0A 40 00 hex</p>	2629h	0h
D42 axe r=1, w=2	<p>Rampe 2 Pot.mot.: Il est possible d'utiliser de deux façons les rampes de la consigne potentiomètre moteur en fonction du paramètre <i>D40</i> Bit7:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Si le bit est égal à 0: <i>inactif</i>, <i>D41</i> sera utilisé comme rampe d'accélération et <i>D42</i> comme rampe de freinage. • Si le bit est actif, <i>D41</i> et <i>D42</i> seront utilisés comme rampes d'accélération et de freinage. La commutation entre <i>D41</i> et <i>D42</i> est effectuée via un signal binaire (réglage de la source du signal dans <i>D117</i>). • Il est ainsi possible d'approcher la plage de consigne du potentiomètre moteur avec une rampe plus rapide. Après la commutation vers la deuxième rampe plus faible, il est possible de régler avec précision la consigne du potentiomètre moteur. <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in D249: 0 ... 100 ... 131072000</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute: 1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 0A 80 00 hex</p>	262Ah	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D43 axe r=1, w=2	<p>Potentiomètre moteur Step valeur: Le paramètre <i>D43</i> permet de régler l'influence des signaux <i>Potentiomètre moteur VERS LE HAUT</i> et <i>Potentiomètre moteur VERS LE BAS</i> sur la consigne potentiomètre moteur. Si la valeur entrée est 0, la consigne sera modifiée avec les rampes saisies dans <i>D41</i> et <i>D42</i>. Cette modification est continue tant que l'un des signaux <i>Potentiomètre moteur VERS LE HAUT</i> ou <i>Potentiomètre moteur VERS LE BAS</i> est actif. Si la valeur paramétrée est différente de 0, la consigne sera modifiée progressivement. Ce Step correspond à la valeur entrée dans <i>D43</i>. Le Step sera effectué pendant un flanc positif des signaux <i>Potentiomètre moteur VERS LE HAUT</i> ou <i>Potentiomètre moteur VERS LE BAS</i>. Un autre flanc ne sera exploité que si le Step momentané est terminé.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. <i>domaine des valeurs in D89: -17 Bit ... 0 ... 17 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 0A C0 00 hex</p>	262Bh	0h
D44 axe r=1, w=2	<p>Pot.mot. valeur préreql.: Par une ou plusieurs conditions, il est possible d'appliquer la consigne du potentiomètre à la valeur indiquée dans <i>D44</i>. L'activation est effectuée en vertu du réglage dans <i>D40</i>.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. <i>domaine des valeurs in D89: -17 Bit ... 0 ... 17 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 0B 00 00 hex</p>	262Ch	0h
D45 axe r=1, w=2	<p>Pot.mot. limite sup.: Si la consigne potentiomètre moteur atteint la valeur de <i>D45</i>, elle sera limitée à cette valeur dans la mesure où les limites de consigne correspondantes n'ont pas déjà été atteintes auparavant lors de l'utilisation comme consigne additive ou multiplicative. La modification est valable dès que la consigne potentiomètre moteur est de nouveau baissée.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. <i>domaine des valeurs in D89: -17 Bit ... 3000 ... 17 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 0B 40 00 hex</p>	262Dh	0h
D46 axe r=1, w=2	<p>Pot.mot. limite inf.: Si la consigne potentiomètre moteur atteint la valeur de <i>D46</i>, elle sera limitée à cette valeur. La modification est valable dès que la consigne potentiomètre moteur est de nouveau augmentée.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. <i>domaine des valeurs in D89: -17 Bit ... -3000 ... 17 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 0B 80 00 hex</p>	262Eh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D51.0 axe r=1, w=2	<p>Consigne minimale: Les fonctions <i>Consigne externe</i>, <i>Consignes de correction 1 et 2</i>, <i>Consigne mode pas à pas</i>, <i>Consigne</i> et <i>Valeur réelle PID</i> peuvent être fournies par bus de terrain ou sous forme de signal analogique (interface AE1, AE2, AE3). Les consignes sont mises à l'échelle avec les paramètres <i>D51.X</i> jusqu'à <i>D54.X</i>.</p> <p>Le paramètre <i>D51.X</i> indique jusqu'à quelle consigne le régime minimum <i>D53.X</i> est maintenu. Pour les éléments de paramètres, la formule suivante s'applique:</p> <p><i>D51.0</i> = Consigne minimale Consigne externe <i>D51.1</i> = Consigne minimale Consigne de correction 1 <i>D51.2</i> = Consigne minimale Consigne de correction 2 <i>D51.3</i> = Consigne minimale Consigne pas à pas <i>D51.4</i> = Consigne minimale Consigne PID <i>D51.5</i> = Consigne minimale Valeur réelle PID</p> <p>domaine des valeurs in %: -200.0 ... 0.0 ... 200.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 04 0C C0 00 hex</p>	2633h Array	0h
D52.0 axe r=1, w=2	<p>Consigne maximale: Les fonctions <i>Consigne externe</i>, <i>Consignes de correction 1 et 2</i>, <i>Consigne mode pas à pas</i>, <i>Consigne</i> et <i>Valeur réelle PID</i> peuvent être fournies par bus de terrain ou sous forme de signal analogique (interface AE1, AE2, AE3). Les consignes sont mises à l'échelle avec les paramètres <i>D51.X</i> jusqu'à <i>D54.X</i>.</p> <p>Le paramètre <i>D52.X</i> indique à partir de quelle consigne le régime maximum <i>D54.X</i> est maintenu. Pour les éléments de paramètres, la formule suivante s'applique:</p> <p><i>D52.0</i> = Consigne maximale Consigne externe <i>D52.1</i> = Consigne maximale Consigne de correction 1 <i>D52.2</i> = Consigne maximale Consigne de correction 2 <i>D52.3</i> = Consigne maximale Consigne pas à pas <i>D52.4</i> = Consigne maximale Consigne PID <i>D52.5</i> = Consigne maximale Valeur réelle PID</p> <p>domaine des valeurs in %: -200.0 ... 100.0 ... 200.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 04 0D 00 00 hex</p>	2634h Array	0h
D53.0 axe r=1, w=2	<p>Régime minimal: Les fonctions <i>Consigne externe</i>, <i>Consignes de correction 1 et 2</i>, <i>Consigne mode pas à pas</i>, <i>Consigne</i> et <i>Valeur réelle PID</i> peuvent être fournies par bus de terrain ou sous forme de signal analogique (interface AE1, AE2, AE3). Les consignes sont mises à l'échelle avec les paramètres <i>D51.X</i> jusqu'à <i>D54.X</i>.</p> <p>Le paramètre <i>D53.X</i> indique le régime minimal. Ce régime est spécifié tant que le signal de consigne est inférieur ou égal à la valeur dans <i>D51.X</i>.</p> <p>Pour les éléments de paramètres, la formule suivante s'applique:</p> <p><i>D53.0</i> = Régime minimal Consigne externe <i>D53.1</i> = Régime minimal Consigne de correction 1 <i>D53.2</i> = Régime minimal Consigne de correction 2 <i>D53.3</i> = Régime minimal Consigne pas à pas <i>D53.4</i> = Régime minimal Consigne PID <i>D53.5</i> = Régime minimal Valeur réelle PID</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p>domaine des valeurs in D89: -8192 ... 0 ... 8192 Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 0D 40 00 hex</p>	2635h Array	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D54.0 axe r=1, w=2	<p>Régime maximal: Les fonctions <i>Consigne externe</i>, <i>Consignes de correction 1 et 2</i>, <i>Consigne mode pas à pas</i>, <i>Consigne</i> et <i>Valeur réelle PID</i> peuvent être fournies par bus de terrain ou sous forme de signal analogique (interface AE1, AE2, AE3). Les consignes sont mises à l'échelle avec les paramètres <i>D51.X</i> jusqu'à <i>D54.X</i>. Le paramètre <i>D54.X</i> indique le régime maximal qui peut être spécifié par la fonction respective. Ce régime est atteint quand la consigne est supérieure ou égale à la valeur dans <i>D52.X</i>. Pour les éléments de paramètres, la formule suivante s'applique:</p> <p><i>D54.0</i> = Régime maximal Consigne externe <i>D54.1</i> = Régime maximal Consigne de correction 1 <i>D54.2</i> = Régime maximal Consigne de correction 2 <i>D54.3</i> = Régime maximal Consigne pas à pas <i>D54.4</i> = Régime maximal Consigne PID <i>D54.5</i> = Régime maximal Valeur réelle PID</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. <i>domaine des valeurs in D89: -8192 ... 3000 ... 8192</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 0D 80 00 hex</p>	2636h	0h
D55 axe r=2, w=2	<p>Consigne masque de validation: Les fonctions suivantes: <i>Consigne externe</i>, <i>Consignes de correction 1 et 2</i>, <i>Consigne pas à pas</i>, <i>Consigne PID</i> et <i>Valeur réelle PID</i> génèrent une validation de consigne. L'exploitation de la validation de consigne est activée dans <i>D55</i>. Il est possible de régler ici bit par bit quelles validations de consigne seront utilisées:</p> <p>Bit0 : Consigne externe Bit1: Consigne de correction 1 Bit2: Consigne de correction 2 Bit3: Consigne pas à pas Bit4: Consigne PID Bit5: Valeur réelle PID</p> <p>La validation d'une consigne est active si le bit respectif dans <i>D55</i> est actif et que la consigne a atteint la valeur dans le paramètre correspondant <i>D51.X</i>. La validation de consigne est reliée ET au signal <i>Validation supplémentaire 2</i> (sélecteur <i>D113</i>, affichage <i>D313</i>). Si les deux signaux sont actifs, il est possible d'effectuer, avec la validation matérielle sur X1, la validation d'appareil. Il est possible d'utiliser simultanément plusieurs validations de consigne. Dans ce cas, il faut qu'au moins l'une des validations de consigne soit active.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 00000000bin ... 255 (Representation binary)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 0D C0 00 hex</p>	2637h	0h
D56 axe r=1, w=2	<p>v-Nom machine: Le paramètre <i>D56</i> vaut comme valeur de référence pour toutes les consignes en pour cent de l'application Consigne confort.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. <i>domaine des valeurs in D89: 0 ... 3000 ... 17 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 0E 00 00 hex</p>	2638h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne																					
Par.	description	bus de terrain- adresse																			
D57 axe, OFF r=2, w=2	Invers.sens rotation: D57 permet d'inverser le sens de rotation du moteur. Ce paramètre permet d'observer le signe précédant la consigne, quel que soit le sens de rotation du moteur. Une conversion de D57 permet également de modifier le montage du moteur ou le nombre d'étages d'un réducteur. <u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 0E 40 00 hex	2639h	0h																		
D58 axe, OFF r=3, w=3	G4-Fonction selecteur: A partir de la version V 5.5-C, d'autres fonctions permettant la commande de l'appareil à partir de G4 sont disponibles, fonctions qui peuvent être activées avec les bits de D58. En mettant le Bit 0 = 1, lors de la sélection de la consigne fixe dans D30, D31, D33 ou D34 et consigne fixe 0 sélectionnée, la consigne fixe externe sera utilisée (sélection avec D132 <i>Consigne externe source</i>). En mettant le Bit 1 = 1, la fonction BE1 = 14:en arrière / BE2 = 14:en avant V3.2 sera activée. En raison du débit différent sur les convertisseurs STÖBER de la 5ème génération, ces fonctions ne sont pas attribuées à des entrées binaires déterminées, mais à des signaux d'entrée, et ce, aux signaux d'entrée <i>Sens de rotation</i> (sélection avec D100 <i>Source sens de rotation</i>) et <i>Validation supplémentaire 2</i> (sélection avec D113 <i>Validation supplémentaire 2 source</i>). Pour réaliser la fonction de G4, il faut mettre D100 <i>Source sens de rotation</i> = 3:BE1 et D113 <i>Validation supplémentaire 2 source</i> = 5:BE2, l'affectation étant la suivante : <table><tr><td>Signal arrêt</td><td>Signal arrêt</td><td>Ordre</td></tr><tr><td>Sélection D100 = 3:BE1</td><td>Sélection D113 = 5:BE2</td><td></td></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>Arrêt rapide (si A44 = 1), arrêt (si A44 = 0)</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>Sens de rotation vers l'avant</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>Sens de rotation vers l'arrière</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>Arrêt</td></tr></table> Avec un ordre d'arrêt, la valeur de D391 <i>Rampe de freinage actuelle</i> est écrite sur D84 <i>Arrêt rampe</i> , un arrêt étant toujours effectué avec la rampe de freinage de la dernière consigne utilisée. Avec un ordre d'arrêt rapide, la valeur de D85 <i>Arrêt rapide rampe</i> est utilisée, avec la limite de couple de C08 <i>Arrêt rapide M-max</i> . Bit0 : Sélection consigne fixe 0 correspond à la <i>consigne fixe externe</i> Bit1: vers l'avant / vers l'arrière V3.2 Bit2: Reserve Bit3: Reserve Bit4: Reserve Bit5: Reserve Bit6: Reserve Bit7: Reserve <i>domaine des valeurs: 0 ... 00000000bin ... 255 (Representation binary)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 0E 80 00 hex	Signal arrêt	Signal arrêt	Ordre	Sélection D100 = 3:BE1	Sélection D113 = 5:BE2		0	0	Arrêt rapide (si A44 = 1), arrêt (si A44 = 0)	0	1	Sens de rotation vers l'avant	1	0	Sens de rotation vers l'arrière	1	1	Arrêt	263Ah	0h
Signal arrêt	Signal arrêt	Ordre																			
Sélection D100 = 3:BE1	Sélection D113 = 5:BE2																				
0	0	Arrêt rapide (si A44 = 1), arrêt (si A44 = 0)																			
0	1	Sens de rotation vers l'avant																			
1	0	Sens de rotation vers l'arrière																			
1	1	Arrêt																			
D60 axe r=3, w=3	Surveillance 1 Source: La surveillance 1 est définie par les paramètres D60 jusqu'à D69. Le résultat est affiché dans D190 à D194. Le paramètre à surveiller est saisi dans D60. REMARQUE Seuls les paramètres de format I16 peuvent être surveillés. Si vous souhaitez surveiller un régime de format I32, vous devez d'abord modifier le format avec les paramètres D98.X et D99.X. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 04 0F 00 00 hex	263Ch	0h																		

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D61 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 1 Gain: La surveillance 1 est définie par les paramètres <i>D60</i> jusqu'à <i>D69</i>. Le résultat est affiché dans <i>D190</i> à <i>D194</i>. <i>D61</i> permet de pondérer le paramètre indiqué dans <i>D60</i>. Un pourcentage de 25 % équivaut à un facteur de 1.</p> <p>domaine des valeurs in %: -800.0 ... <u>25.0</u> ... 800.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 0F 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	263Dh	0h
D62 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 1 Passe-bas: La surveillance 1 est définie par les paramètres <i>D60</i> jusqu'à <i>D69</i>. Le résultat est affiché dans <i>D190</i> à <i>D194</i>. La valeur du paramètre indiquée dans <i>D60</i> est pondérée avec le coefficient <i>D61</i>. Un lissage est ensuite effectué avec une passe-bas. <i>D62</i> indique la constante de temps de lissage du passe-bas.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... <u>1.2</u> ... 200.1 Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.11; USS-Adr: 04 0F 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	263Eh	0h
D63 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 1 Mode: La surveillance 1 est définie par les paramètres <i>D60</i> jusqu'à <i>D69</i>. Le résultat est affiché dans <i>D190</i> à <i>D194</i>. <i>D63</i> détermine le mode de surveillance de la valeur indiquée dans <i>D69</i>. Si <i>D63</i> est réglé sur <i>0: Plage</i>, les limites sont exploitées sans être modifiées. Si <i>D64</i> = -50 % et <i>D67</i> = 60 %, la zone de travail valable est, dans ce cas, comprise entre -50 % et 60 %. Les valeurs inférieures à -50 % ou supérieures à +60 % déclenchent l'événement 60 ou 61. Pour <i>1: Absolu</i>, les limites fixées dans <i>D64</i> à <i>D67</i> seront exploitées de manière symétrique à zéro. Si <i>D64</i> = 50 % et <i>D67</i> = 60 %, la zone de travail valable est comprise entre +50 % et +60 % ou -60 % et -50 %. Si la valeur du paramètre à surveillance est en dehors des plages susnommées, les événements 60 et/ou 61 seront déclenchés.</p> <p><u>0: Plage;</u> <u>1: Absolu;</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 0F C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	263Fh	0h
D64 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 1 Limite inférieure 2: La surveillance 1 est définie par les paramètres <i>D60</i> jusqu'à <i>D69</i>. Le résultat est affiché dans <i>D190</i> à <i>D194</i>. <i>D64</i> détermine la limite inférieure de la surveillance. Si <i>D69</i> est inférieur à cette limite, l'affichage est effectué dans <i>D190</i> et l'événement 60 déclenché. Il est possible de régler le niveau de l'événement dans <i>U100</i> à <i>U102</i>.</p> <p>domaine des valeurs in %: -800.0 ... <u>-100.0</u> ... 800.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 10 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	2640h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D65 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 1 Limite inférieure 1: La surveillance 1 est définie par les paramètres <i>D60</i> jusqu'à <i>D69</i>. Le résultat est affiché dans <i>D190</i> à <i>D194</i>. <i>D65</i> détermine la première limite inférieure de la surveillance. Le dépassement inférieur de cette limite est affiché par <i>D191</i> et signale que la valeur dans <i>D69</i> approche de la limite critique <i>D64</i>. Si la valeur dans <i>D69</i> est comprise entre <i>D65</i> et <i>D66</i>, l'affichage sera effectué par <i>D192</i>.</p> <p>domaine des valeurs in %: -800.0 ... -50.0 ... 800.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 10 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	2641h	0h
D66 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 1 Limite supérieure 1: La surveillance 1 est définie par les paramètres <i>D60</i> jusqu'à <i>D69</i>. Le résultat est affiché dans <i>D190</i> à <i>D194</i>. <i>D66</i> détermine la première limite supérieure de la surveillance. Le dépassement supérieur de cette limite est affiché par <i>D193</i> et signale que la valeur dans <i>D69</i> approche de la limite critique <i>D67</i>. Si la valeur dans <i>D69</i> est comprise entre <i>D65</i> et <i>D66</i>, l'affichage sera effectué par <i>D192</i>.</p> <p>domaine des valeurs in %: -800.0 ... 50.0 ... 800.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 10 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	2642h	0h
D67 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 1 Limite supérieure 2: La surveillance 1 est définie par les paramètres <i>D60</i> jusqu'à <i>D69</i>. Le résultat est affiché dans <i>D190</i> à <i>D194</i>. <i>D67</i> détermine la limite supérieure de la surveillance. Si <i>D69</i> est supérieur à cette limite, l'affichage est effectué dans <i>D194</i> et l'événement 61 déclenché. Il est possible de régler le niveau de l'événement dans <i>U110</i> à <i>U112</i>.</p> <p>domaine des valeurs in %: -800.0 ... 100.0 ... 800.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 10 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	2643h	0h
D68 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 1 accél & validation: La surveillance 1 est définie par les paramètres <i>D60</i> jusqu'à <i>D69</i>. Le résultat est affiché dans <i>D190</i> à <i>D194</i>. <i>D68</i> permet de limiter la surveillance à l'exploitation statique. Si <i>0:inactif</i>, la surveillance n'est pas effectuée pendant les accélérations ou si la validation est désactivée. Les signaux du résultat <i>D190</i> à <i>D194</i> sont mis sur <i>0:inactif</i>. Si <i>D68</i> est paramétré sur <i>1:actif</i>, la surveillance est toujours effectuée et <i>D190</i> à <i>D194</i> sont activés en conséquence.</p> <p><u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 11 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	2644h	0h
D69 axe read (3)	<p>Surveillance 1 Valeur réelle: La surveillance 1 est définie par les paramètres <i>D60</i> jusqu'à <i>D69</i>. Le résultat est affiché dans <i>D190</i> à <i>D194</i>. <i>D69</i> indique la valeur à surveiller après la pondération avec <i>D61</i> et le lissage par le passe-bas avec la constante de temps <i>D62</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 11 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	2645h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
D70 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 2 Source: La surveillance 2 est définie par les paramètres <i>D70</i> jusqu'à <i>D79</i>. Le résultat est affiché dans <i>D195</i> à <i>D199</i>. Le paramètre à surveiller est saisi dans <i>D70</i>.</p> <p>REMARQUE Seuls les paramètres de format I16 peuvent être surveillés. Si vous souhaitez surveiller un régime de format I32, vous devez d'abord modifier le format avec les paramètres <i>D98.X</i> et <i>D99.X</i>. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 04 11 80 00 hex</p>	2646h	0h	
D71 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 2 Gain: La surveillance 2 est définie par les paramètres <i>D70</i> jusqu'à <i>D79</i>. Le résultat est affiché dans <i>D195</i> à <i>D199</i>. <i>D71</i> permet de pondérer le paramètre indiqué dans <i>D70</i>. Un pourcentage de 25 % équivaut à un facteur de 1.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: -800.0 ... 25.0 ... 800.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 11 C0 00 hex</p> <p>☞ Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	2647h	0h	
D72 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 2 Passe-bas: La surveillance 2 est définie par les paramètres <i>D70</i> jusqu'à <i>D79</i>. Le résultat est affiché dans <i>D195</i> à <i>D199</i>. La valeur du paramètre indiquée dans <i>D70</i> est pondérée avec le coefficient <i>D61</i>. Un lissage est ensuite effectué avec une passe-bas. <i>D72</i> indique la constante de temps de lissage du passe-bas.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 1.2 ... 200.1</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.11; USS-Adr: 04 12 00 00 hex</p> <p>☞ Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	2648h	0h	
D73 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 2 Mode: La surveillance 2 est définie par les paramètres <i>D70</i> jusqu'à <i>D79</i>. Le résultat est affiché dans <i>D195</i> à <i>D199</i>. <i>D73</i> détermine le mode de surveillance de la valeur indiquée dans <i>D79</i>. Si <i>D73</i> est réglé sur <i>0: Plage</i>, les limites sont exploitées sans être modifiées. Si <i>D74</i> = 50 % et <i>D77</i> = 60 %, la zone de travail valable est, dans ce cas, comprise entre 50 % et 60 %. Une valeur de -55 % n'est pas valable et déclenche l'événement 62. Pour <i>1: Absolu</i>, les limites fixées dans <i>D74</i> à <i>D77</i> seront exploitées de manière symétrique à zéro. Si <i>D74</i> = 50 % et <i>D67</i> = 60 %, la zone de travail valable est comprise entre +50 % et +60 % ou -60 % et -50 %. Si la valeur du paramètre à surveillance est en dehors des plages susnommées, les événements 62 et/ou 63 seront déclenchés.</p> <p><u>0: Plage;</u> <u>1: Absolu;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 12 40 00 hex</p> <p>☞ Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	2649h	0h	
D74 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 2 Limite inférieure 2: La surveillance 2 est définie par les paramètres <i>D70</i> jusqu'à <i>D79</i>. Le résultat est affiché dans <i>D195</i> à <i>D199</i>. <i>D74</i> détermine la limite inférieure de la surveillance. Si <i>D79</i> est inférieur à cette limite, l'affichage est effectué dans <i>D195</i> et l'événement 62 déclenché. Il est possible de régler le niveau de l'événement dans <i>U120</i> à <i>U122</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: -800.0 ... -100.0 ... 800.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 12 80 00 hex</p> <p>☞ Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	264Ah	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D75 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 2 Limite inférieure 1: La surveillance 2 est définie par les paramètres <i>D70</i> jusqu'à <i>D79</i>. Le résultat est affiché dans <i>D195</i> à <i>D199</i>. <i>D75</i> détermine la première limite inférieure de la surveillance. Le dépassement inférieur de cette limite est affiché par <i>D196</i> et signale que la valeur dans <i>D79</i> approche de la limite critique <i>D74</i>. Si la valeur dans <i>D79</i> est comprise entre <i>D75</i> et <i>D76</i>, l'affichage sera effectué par <i>D197</i>.</p> <p>domaine des valeurs in %: -800.0 ... -50.0 ... 800.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 12 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	264Bh	0h
D76 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 2 Limite supérieure 1: La surveillance 2 est définie par les paramètres <i>D70</i> jusqu'à <i>D79</i>. Le résultat est affiché dans <i>D195</i> à <i>D199</i>. <i>D76</i> détermine la première limite supérieure de la surveillance. Le dépassement supérieur de cette limite est affiché par <i>D198</i> et signale que la valeur dans <i>D79</i> approche de la limite critique <i>D77</i>. Si la valeur dans <i>D79</i> est comprise entre <i>D75</i> et <i>D76</i>, l'affichage sera effectué par <i>D197</i>.</p> <p>domaine des valeurs in %: -800.0 ... 50.0 ... 800.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 13 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	264Ch	0h
D77 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 2 Limite supérieure 2: La surveillance 2 est définie par les paramètres <i>D70</i> jusqu'à <i>D79</i>. Le résultat est affiché dans <i>D195</i> à <i>D199</i>. <i>D77</i> détermine la limite supérieure de la surveillance. Si <i>D79</i> est supérieur à cette limite, l'affichage est effectué dans <i>D199</i> et l'événement 63 déclenché. Il est possible de régler le niveau de l'événement dans <i>U130</i> à <i>U132</i>.</p> <p>domaine des valeurs in %: -800.0 ... 100.0 ... 800.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 13 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	264Dh	0h
D78 axe r=3, w=3	<p>Surveillance 2 accél & validation: La surveillance 2 est définie par les paramètres <i>D70</i> jusqu'à <i>D79</i>. Le résultat est affiché dans <i>D195</i> à <i>D199</i>. <i>D78</i> permet de limiter la surveillance à l'exploitation statique. Si <i>0:inactif</i>, la surveillance n'est pas effectuée pendant les accélérations ou si la validation est désactivée. Les signaux du résultat <i>D195</i> à <i>D199</i> sont mis sur <i>0:inactif</i>. Si <i>D78</i> est paramétré sur <i>1:actif</i>, la surveillance est toujours effectuée et <i>D195</i> à <i>D199</i> sont écrits en conséquence.</p> <p><u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 13 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	264Eh	0h
D79 axe read (3)	<p>Surveillance 2 Valeur réelle: La surveillance 2 est définie par les paramètres <i>D70</i> jusqu'à <i>D79</i>. Le résultat est affiché dans <i>D195</i> à <i>D199</i>. <i>D79</i> indique la valeur à surveiller après la pondération avec <i>D71</i> et le lissage par le passe-bas avec la constante de temps <i>D72</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 13 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	264Fh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne											
Par.	description	bus de terrain- adresse									
D80 axe, OFF r=2, w=2	<p>Lissage: Une accélération ou un freinage est prolongé du temps indiqué dans <i>D80</i> par un lissage. Au début d'une accélération ou d'un freinage, la rampe est corrigée de manière linéaire de 0 jusqu'à la valeur entière durant le temps <i>D80</i>. Vers la fin de cette opération, la rampe est corrigée de la valeur entière jusqu'à 0 (allure trapézoïdale de la rampe). Cela correspond à une limitation Jerk traditionnelle. Le régime a une allure en forme de parabole. Si <i>D80</i> = 0, arrêt rapide (par ex. après un dérangement) et pendant un démarrage difficile, le lissage est nul. La rampe, sur laquelle agit le lissage, dépend de l'application sélectionnée (voir liste ci-dessous).</p> <p>REMARQUE La rampe ne se prolonge de <i>D80</i> que si lissage, rampe et modification de la consigne sont harmonisés entre eux de telle manière qu'il est possible d'atteindre la valeur de rampe maximale (allure trapézoïdale de la rampe). En outre, il est impossible de régler des temps de lissage aussi longs qu'on le souhaite. Le temps de lissage maximal est tout d'abord spécifié par la plage de valeurs de <i>D80</i> (10 000 ms au maximum). Pour les longues rampes, cette plage est limité à la valeur 49152000 / rampe actuelle.</p> <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td></tr><tr><td>Consigne rapide</td><td><i>D00, D01</i></td></tr><tr><td>Régulateur technologique</td><td><i>D00, D01</i></td></tr><tr><td>Consigne confort</td><td>en fonction de la consigne principale en vigueur</td></tr></table> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 10000</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: I32; USS-Adr: 04 14 00 00 hex</p>	<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	Consigne rapide	<i>D00, D01</i>	Régulateur technologique	<i>D00, D01</i>	Consigne confort	en fonction de la consigne principale en vigueur	2650h	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>										
Consigne rapide	<i>D00, D01</i>										
Régulateur technologique	<i>D00, D01</i>										
Consigne confort	en fonction de la consigne principale en vigueur										
D81 axe, OFF r=1, w=1	<p>Rampe arrêt rapide (Decel-S): Rampe d'arrêt rapide. Valable en cas d'arrêt rapide (même après un dérangement). L'entraînement est arrêté selon la rampe de freinage réglée ici.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms/3000tpm: 1 ... 100 ... 49152000</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms/3000tpm; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.10; USS-Adr: 04 14 40 00 hex</p>	2651h	0h								
D82 axe r=1, w=2	<p>Rampe d'accélération: <i>D82</i> est la rampe d'accélération pour les fonctions suivantes : <i>Consigne externe, Consigne de correction 1 et 2, Ecart de régulation PID</i>. Pour la fonction de consigne <i>n-Principal</i> (<i>D312</i> = 1:actif), la rampe sera désactivée si le régime actuel correspond pour la première fois à la consigne Principal <i>n-Principal</i> ± <i>C40/ 2</i> et activée si <i>D312</i> = 0:inactif. <i>D82</i> est actif si l'une des fonctions de consigne dans <i>D30</i> a été sélectionnée comme consigne principale.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in D249: 0 ... 3000 ... 131072000</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 14 80 00 hex</p>	2652h	0h								
D83 axe r=1, w=2	<p>Rampe de décélération: <i>D83</i> est la rampe de freinage pour les fonctions suivantes: <i>Consigne externe, Consigne de correction 1 et 2, Ecart de régulation PID</i>. Pour la fonction de consigne <i>n-Principal</i> (<i>D312</i> = 1:actif), la rampe sera désactivée si le régime actuel correspond pour la première fois à la consigne Principal <i>n-Principal</i> ± <i>C40/ 2</i> et activée si <i>D312</i> = 0:inactif. <i>D83</i> est actif si l'une des fonctions de consigne dans <i>D30</i> a été sélectionnée comme consigne principale.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in D249: 0 ... 3000 ... 131072000</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 14 C0 00 hex</p>	2653h	0h								

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D84 axe r=1, w=2	<p>Arrêt rampe: D84 détermine la rampe en cas de signal Arrêt imminent et signal Fin de course (en relation avec D35). Si la valeur 0 est entrée dans D84, l'entraînement s'arrête avec la rampe d'arrêt rapide D85. Si D84 est différent de zéro, l'entraînement freine avec la rampe D84.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans D87 et D88.</p> <p><i>domaine des valeurs in D249: 0 ... 3000 ... 131072000</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 15 00 00 hex</p>	2654h	0h
D85 axe, OFF r=1, w=2	<p>Arrêt rapide rampe: D85 détermine la rampe en cas de signal Arrêt rapide imminent et signal Fin de course (en relation avec D35).</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans D87 et D88.</p> <p><i>domaine des valeurs in D249: 0 ... 30000 ... 131072000</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 15 40 00 hex</p>	2655h	0h
D86 axe r=2, w=3	<p>Nombre de décimales: Les paramètres D86 à D89 déterminent la représentation en unités définies par l'utilisateur. D86 permet de paramétrer le nombre de chiffres après la virgule représentés.</p> <p>REMARQUE Toute modification de D86 engendre un décalage de la virgule et donc une modification des valeurs concernées. C'est pourquoi il est recommandé de paramétrer D86 au début d'une mise en service. Exemple: Si D86 passe de 2 à 1, les valeurs telles que 12,27 mm/s deviennent 122,7 mm/s.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 3</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 15 80 00 hex</p>	2656h	0h
D87 axe, OFF r=2, w=3	<p>Compteur: Les paramètres D86 à D89 déterminent la représentation en unités définies par l'utilisateur. D87 et D88 définissent le rapport des unités utilisateur de l'opérateur par rapport au régime du moteur en tr/mn. Etant donné que ce rapport (inverse de l'ensemble de la réduction) n'est que très rarement un chiffre entier, il peut être indiqué sous forme de fraction. Cette mesure permet d'éviter toute erreur d'arrondi. De cette fraction, on entre le numérateur dans D87 et le dénominateur dans D88.</p> <p>Exemple: Un entraînement à courroie dentée a 41 créneaux. Les vitesses devraient être indiquées en créneaux/mn. La rondelle compte 23 dents, la courroie 917. La courroie dentée est entraînée par le réducteur freiné K302 0170 ED402 avec la réduction exacte 559/33. Solution: Par « créneau », le moteur tourne exactement $41 \times 23 / 917 \times 33 / 559$ tr/mn. On peut ainsi calculer: D87 = $41 \times 23 \times 33 = 31119$ D88 = $559 \times 917 = 512603$ « Créneaux/min » est entré dans D89.</p> <p>REMARQUE Toute modification de D87 influence les valeurs des autres paramètres. C'est pourquoi il est recommandé de paramétrer D87 au début d'une mise en service.</p> <p><i>domaine des valeurs in D89: 1 ... 1 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; Type: I32; (valeur brute:1LSB=1·<D89>); USS-Adr: 04 15 C0 00 hex</p>	2657h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D88 axe, OFF r=2, w=3	<p>Dénominateur: Les paramètres <i>D86</i> à <i>D89</i> déterminent la représentation en unités définies par l'utilisateur. <i>D87</i> et <i>D88</i> définissent le rapport des unités utilisateur de l'opérateur par rapport au régime du moteur en tr/mn. Etant donné que ce rapport (inverse de l'ensemble de la réduction) n'est que très rarement un chiffre entier, il peut être indiqué sous forme de fraction. Cette mesure permet d'éviter toute erreur d'arrondi. De cette fraction, on entre le numérateur dans <i>D87</i> et le dénominateur dans <i>D88</i>.</p> <p>Exemple: Un entraînement à courroie dentée a 41 créneaux. Les vitesses devraient être indiquées en créneaux/mn. La rondelle compte 23 dents, la courroie 917. La courroie dentée est entraînée par le réducteur freiné K302 0170 ED402 avec la réduction exacte 559/33. Solution: Par « créneau », le moteur tourne exactement $41 \times 23 / 917 \times 33 / 559$ tr/mn. On peut ainsi calculer: $D87 = 41 \times 23 \times 33 = 31119$ $D88 = 559 \times 917 = 512603$ « Créneaux/min » est entré dans <i>D89</i>.</p> <p>REMARQUE Toute modification de <i>D88</i> influence les valeurs des autres paramètres. C'est pourquoi il est recommandé de paramétrer <i>D88</i> au début d'une mise en service.</p> <p>domaine des valeurs: 1 ... 1 ... 31 Bit Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 04 16 00 00 hex</p>	2658h	0h
D89 axe r=2, w=3	<p>Unité de mesure: Les paramètres <i>D86</i> à <i>D89</i> déterminent la représentation en unités définies par l'utilisateur. <i>D89</i> indique l'unité de mesure de la vitesse définie par l'utilisateur, par ex. <i>Bouteille/s</i>, <i>Degré/s</i> etc.</p> <p>la configuration par défaut: Upm Bus de terrain: Type: Str8; USS-Adr: 04 16 40 00 hex</p>	2659h	0h
D90 axe r=2, w=3	<p>Masquage événement A: <i>D90</i> permet d'afficher l'apparition d'un certain événement. A ce sujet, le numéro de l'événement est entré dans <i>D90</i>, par ex. 41 (sonde thermique du moteur). Si la valeur entrée dans <i>D90</i> est égale à l'affichage dans <i>E82</i>, <i>D460</i> est mis sur 1:actif. <i>D460</i> est disponible pour la requête via une sortie binaire. En mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D202</i> Bit 11.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 255 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 16 80 00 hex</p>	265Ah	0h
D91 axe r=2, w=3	<p>Masquage événement B: <i>D91</i> permet d'afficher l'apparition d'un certain événement. A ce sujet, le numéro de l'événement est entré dans <i>D91</i>, par ex. 41 (sonde thermique du moteur). Si la valeur entrée dans <i>D91</i> est égale à l'affichage dans <i>E82</i>, <i>D461</i> est mis sur 1:actif. <i>D461</i> est disponible pour la requête via une sortie binaire. En mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D202</i> Bit 12.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 255 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 16 C0 00 hex</p>	265Bh	0h
D93 global r=1, w=1	<p>Générateur de consigne: Pour la mise en service et l'optimisation du régulateur de vitesse. Si <i>D93</i> = 0:bipolaire, on spécifie en alternance +<i>D95</i> et -<i>D95</i>, si <i>D93</i> = 1:unipolaire, on spécifie en alternance 0 tr/mn et <i>D95</i>. Chaque spécification du régime est valable pour le temps <i>D94</i>.</p> <p>0: Bipolaire; 1: Unipolaire;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 17 40 00 hex</p>	265Dh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
D94 global r=1, w=1	Générateur VC temps: La consigne est modifiée après respectivement cet intervalle. <i>domaine des valeurs in ms: -32768 ... 500 ... 32767</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: I16; USS-Adr: 04 17 80 00 hex	265Eh	0h	
D95 global r=1, w=1	Générateur VC régime: Consigne de régime du générateur de consigne. <i>domaine des valeurs in tours/minute: -8191 ... 250 ... 8191</i> Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; Type: I16; (valeur brute:32767 = 8191 tours/minute); USS-Adr: 04 17 C0 00 hex	265Fh	0h	
D96.0 global r=1, w=1	Générateur de consigne & démarrer: Ecrire 1 lance l'action <i>Générateur de consigne</i> . On spécifie au moteur une consigne rectangulaire. Cette action ne peut être utilisée que dans les types de commande <i>Servocommande</i> et <i>Commande vectorielle</i> (type de commande <i>B20</i>). Au moment du lancement, il faut que la validation soit LOW. Après <i>D96.0</i> = 1, il faut remettre le signal de validation sur HIGH. Un frein éventuel est automatiquement ouvert. Pendant cette opération, le temps de cycle interne est réglé sur 32 ms. La permutation a lieu à l'activation de la fonction. AVERTISSEMENT Le lancement de cette action permet de purger le frein-moteur. Etant donné que l'alimentation électrique du moteur est insuffisante pendant cette opération, il ne peut pas porter de charge (par ex. dans un treuil de levage). C'est pourquoi, cette opération ne peut être effectuée que sur des moteurs démontés. <i>0: Aucune erreur;</i> <i>1: Interrompu;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 18 00 00 hex	2660h	0h	
D96.1 global read (1)	Progression: Indique en % la progression de l'action <i>Générateur de consigne</i> . <i>0: Aucune erreur;</i> <i>1: Interrompu;</i> Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: U8; USS-Adr: 04 18 00 01 hex	2660h	1h	
D96.2 global read (1)	Résultat: Affiche le résultat de l'action <i>Générateur de consigne</i> . <i>0: Aucune erreur;</i> <i>1: Interrompu;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 18 00 02 hex	2660h	2h	
D98.0 axe r=3, w=3	I32 met à l'échelle source: Les paramètres <i>D98.X</i> et <i>D99.X</i> peuvent mettre à l'échelle des valeurs I32 par rapport à <i>D56</i> en valeurs I16. Les paramètres I32 sont entrés dans <i>D98.X</i> . La valeur mise à l'échelle en I16 peut être lue dans le tableau <i>D99.X</i> dans le même élément. La fonction de mise à l'échelle permet d'appliquer des valeurs I32 dans la surveillance et pour l'édition sur des sorties analogiques. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 04 18 80 00 hex	2662h	0h	Array
D99.0 axe read (3)	I16 met à l'échelle val.: Les paramètres <i>D98.X</i> et <i>D99.X</i> peuvent mettre à l'échelle des valeurs I32 par rapport à <i>D56</i> en valeurs I16. Les paramètres I32 sont entrés dans <i>D98.X</i> . La valeur mise à l'échelle en I16 peut être lue dans le tableau <i>D99.X</i> dans le même élément. La fonction de mise à l'échelle permet d'appliquer des valeurs I32 dans la surveillance et pour l'édition sur des sorties analogiques. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 04 18 C0 00 hex	2663h	0h	Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne																
Par.	description		bus de terrain- adresse													
D100 axe, OFF r=1, w=1	Source sens de rotation: Le signal <i>Reverse</i> (sens de rotation) permet d'inverser le sens de rotation du moteur. Le paramètre <i>D100</i> définit la source du signal <i>Reverse</i> . Les options <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> ont la même importance que des valeurs fixes. Si <i>D100</i> = <i>3:BE1...28:BE13-invers</i> , le signal <i>Reverse</i> peut être exécuté par l'intermédiaire de l'entrée binaire. Si <i>D100</i> = <i>2:Paramètre</i> , le byte de commande ou le mot de commande sert de source de signal. Ce réglage est prévu pour le mode bus de terrain. Le mot de commande peut être placé dans les différentes applications sur plusieurs paramètres. La liste ci-dessous présente les mots de commande pour les différentes applications. Le signal <i>Reverse</i> peut être observé dans <i>D300</i> , quelle que soit la source de signal paramétrée. <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Consigne rapide</td><td><i>D210</i></td><td>0</td></tr><tr><td>Régulateur technologique</td><td><i>G210</i></td><td>0</td></tr><tr><td>Consigne confort</td><td><i>D210</i></td><td>0</td></tr></table> <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> <i>2: Paramètre;</i> <i>3: BE1;</i> <i>4: BE1-invers;</i> <i>5: BE2;</i> <i>6: BE2-invers;</i> <i>7: BE3;</i> <i>8: BE3-invers;</i> <i>9: BE4;</i> <i>10: BE4-invers;</i> <i>11: BE5;</i> <i>12: BE5-invers;</i> <i>13: BE6;</i> <i>14: BE6-invers;</i> <i>15: BE7;</i> <i>16: BE7-invers;</i> <i>17: BE8;</i> <i>18: BE8-invers;</i> <i>19: BE9;</i> <i>20: BE9-invers;</i> <i>21: BE10;</i> <i>22: BE10-invers;</i> <i>23: BE11;</i> <i>24: BE11-invers;</i> <i>25: BE12;</i> <i>26: BE12-invers;</i> <i>27: BE13;</i> <i>28: BE13-invers;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 19 00 00 hex		<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Consigne rapide	<i>D210</i>	0	Régulateur technologique	<i>G210</i>	0	Consigne confort	<i>D210</i>	0	2664h	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>														
Consigne rapide	<i>D210</i>	0														
Régulateur technologique	<i>G210</i>	0														
Consigne confort	<i>D210</i>	0														

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne															
Par.	description	bus de terrain- adresse													
D101 axe, OFF r=1, w=1	<p>Source sens de rotation: Sélection de la source pour le signal <i>44:ext.Fault</i> (dérangement externe).</p> <p>Si <i>D101 = 2:Paramètre</i>, le mot de commande sert de source de signal. Prévu pour l'exploitation avec un bus de terrain. Le mot de commande peut être placé dans les différentes applications sur plusieurs paramètres. La liste ci-dessous présente les mots de commande pour les différentes applications.</p> <p>Le signal peut être directement sur l'entrée du module via <i>D301</i>.</p> <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Consigne rapide</td><td><i>D210</i></td><td>1</td></tr><tr><td>Régulateur technologique</td><td><i>G210</i></td><td>1</td></tr><tr><td>Consigne confort</td><td><i>D210</i></td><td>1</td></tr></table> <p><u>0: Bas;</u> <u>1: Haut;</u> <u>2: Paramètre;</u> <u>3: BE1;</u> <u>4: BE1-invers;</u> <u>5: BE2;</u> <u>6: BE2-invers;</u> <u>7: BE3;</u> <u>8: BE3-invers;</u> <u>9: BE4;</u> <u>10: BE4-invers;</u> <u>11: BE5;</u> <u>12: BE5-invers;</u> <u>13: BE6;</u> <u>14: BE6-invers;</u> <u>15: BE7;</u> <u>16: BE7-invers;</u> <u>17: BE8;</u> <u>18: BE8-invers;</u> <u>19: BE9;</u> <u>20: BE9-invers;</u> <u>21: BE10;</u> <u>22: BE10-invers;</u> <u>23: BE11;</u> <u>24: BE11-invers;</u> <u>25: BE12;</u> <u>26: BE12-invers;</u> <u>27: BE13;</u> <u>28: BE13-invers;</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 19 40 00 hex</p>	<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Consigne rapide	<i>D210</i>	1	Régulateur technologique	<i>G210</i>	1	Consigne confort	<i>D210</i>	1	2665h	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>													
Consigne rapide	<i>D210</i>	1													
Régulateur technologique	<i>G210</i>	1													
Consigne confort	<i>D210</i>	1													
D102 axe, OFF r=1, w=1	<p>Arrêt source: Si le signal <i>Arrêt</i> est actif, la consigne 0 est affectée à l'entraînement. Le moteur s'arrête.</p> <p>Le paramètre <i>D102</i> définit la source du signal. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D210</i> Bit2 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D302</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D402.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D402.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p><u>0: Bas;</u> <u>1: Haut;</u> <u>2: Paramètre;</u> <u>3: BE1;</u> <u>4: BE1-invers;</u></p>	2666h	0h												

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 19 80 00 hex		
D103 axe, OFF r=1, w=1	<p>Fin de course+ source: Si le signal <i>Fin de course +</i> est activé, l'événement d'application 5 sera déclenché. La nature de la réaction et le texte affiché peuvent être déterminé dans les paramètres de <i>U150</i> à <i>U152</i>. En mode standard, l'appareil commute vers l'état <i>Dérangement</i>. Le sens de rotation au-delà du fin de course est bloqué. Après avoir validé le dérangement, il est possible de se déplacer dans le sens opposé au fin de fin de course.</p> <p>Le paramètre <i>D103</i> définit la source du signal. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D210</i> Bit3 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D303</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D403.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D403.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p> <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> <i>2: Paramètre;</i> <i>3: BE1;</i> <i>4: BE1-invers;</i> <i>5: BE2;</i> <i>6: BE2-invers;</i> <i>7: BE3;</i> <i>8: BE3-invers;</i> <i>9: BE4;</i> <i>10: BE4-invers;</i> <i>11: BE5;</i> <i>12: BE5-invers;</i> <i>13: BE6;</i> <i>14: BE6-invers;</i> <i>15: BE7;</i> <i>16: BE7-invers;</i> <i>17: BE8;</i> </p>	2667h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 19 C0 00 hex</p>		
<p>D104 axe, OFF r=1, w=1</p>	<p>Fin de course- source: Si le signal <i>Fin de course</i> - est activé, l'événement d'application 5 sera déclenché. La nature de la réaction et le texte affiché peuvent être déterminé dans les paramètres de U150 à U152. En mode standard, l'appareil commute vers l'état Dérangement. Le sens de rotation au-delà du fin de course est bloqué. Après avoir validé le dérangement, il est possible de se déplacer dans le sens opposé au fin de fin de course.</p> <p>Le paramètre D104 définit la source du signal. Les sélections 0:Low et 1:High correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection 2:Paramètre, le mot de commande D210 Bit4 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans D304, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans D404.0 une temporisation de mise en service et dans D404.1 une temporisation de mise hors service.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1A 00 00 hex</p>	2668h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D105 axe, OFF r=1, w=1	<p>Validation pas à pas source: Si l'entraînement atteint l'immobilisation, signal <i>Arrêt</i> actif (régime moteur est dans la fenêtre $\pm C40$), le mode pas à pas peut être libéré avec <i>Validation pas à pas</i>. Le paramètre <i>D105</i> définit la source du signal. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D210</i> Bit5 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D305</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D405.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D405.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p><i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> <i>2: Paramètre;</i> <i>3: BE1;</i> <i>4: BE1-invers;</i> <i>5: BE2;</i> <i>6: BE2-invers;</i> <i>7: BE3;</i> <i>8: BE3-invers;</i> <i>9: BE4;</i> <i>10: BE4-invers;</i> <i>11: BE5;</i> <i>12: BE5-invers;</i> <i>13: BE6;</i> <i>14: BE6-invers;</i> <i>15: BE7;</i> <i>16: BE7-invers;</i> <i>17: BE8;</i> <i>18: BE8-invers;</i> <i>19: BE9;</i> <i>20: BE9-invers;</i> <i>21: BE10;</i> <i>22: BE10-invers;</i> <i>23: BE11;</i> <i>24: BE11-invers;</i> <i>25: BE12;</i> <i>26: BE12-invers;</i> <i>27: BE13;</i> <i>28: BE13-invers;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1A 40 00 hex</p>	2669h	0h
D106 axe, OFF r=1, w=1	<p>Manuel+ source: Si le mode pas à pas est libéré et que le signal <i>Pas à pas +</i> est activé, l'entraînement est accéléré avec <i>D28</i> Rampe pas à pas pour atteindre la consigne sélectionnée dans <i>D135</i>.</p> <p>Le paramètre <i>D106</i> définit la source du signal. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D210</i> Bit6 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D306</i>, quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p><i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> <i>2: Paramètre;</i> <i>3: BE1;</i> <i>4: BE1-invers;</i> <i>5: BE2;</i> <i>6: BE2-invers;</i> <i>7: BE3;</i></p>	266Ah	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1A 80 00 hex		
D107 axe, OFF r=1, w=1	<p>Manuel- source: Si le mode pas à pas est libéré et que le signal <i>Pas à pas</i> - est activé, l'entraînement est accéléré avec <i>D28</i> Rampe pas à pas pour atteindre la consigne inversée sélectionnée dans <i>D135</i>.</p> <p>Le paramètre <i>D107</i> définit la source du signal. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D210</i> Bit7 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D307</i>, quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p><u>0: Bas;</u> 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers;</p>	266Bh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1A C0 00 hex		
D108 axe, OFF r=1, w=1	<p>Bloque sens de rotation positif source: Si le signal <i>Blocage direction positive</i> prend la valeur <i>1:actif</i>, aucune consigne positive ne sera traitée. Si le sens de rotation est bloqué pendant l'exploitation, l'entraînement freine selon la rampe de freinage respectivement en vigueur jusqu'à l'immobilisation.</p> <p>Le paramètre <i>D108</i> définit la source du signal. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D210</i> Bit8 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D308</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D408.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D408.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p> <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> <i>2: Paramètre;</i> <i>3: BE1;</i> <i>4: BE1-invers;</i> <i>5: BE2;</i> <i>6: BE2-invers;</i> <i>7: BE3;</i> <i>8: BE3-invers;</i> <i>9: BE4;</i> <i>10: BE4-invers;</i> <i>11: BE5;</i> <i>12: BE5-invers;</i> <i>13: BE6;</i> <i>14: BE6-invers;</i> <i>15: BE7;</i> <i>16: BE7-invers;</i> <i>17: BE8;</i> <i>18: BE8-invers;</i> <i>19: BE9;</i> <i>20: BE9-invers;</i> <i>21: BE10;</i> <i>22: BE10-invers;</i> <i>23: BE11;</i> <i>24: BE11-invers;</i> <i>25: BE12;</i> <i>26: BE12-invers;</i> <i>27: BE13;</i> <i>28: BE13-invers;</i> </p> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1B 00 00 hex	266Ch	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D109 axe, OFF r=1, w=1	<p>Bloque sens de rotation négatif source: Si le signal <i>Blocage direction négative</i> prend la valeur 1:actif, aucune consigne négative ne sera traitée. Si le sens de rotation est bloqué pendant l'exploitation, l'entraînement freine selon la rampe de freinage respectivement en vigueur jusqu'à l'immobilisation.</p> <p>Le paramètre <i>D109</i> définit la source du signal. Les sélections 0:Low et 1:High correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection 2:Paramètre, le mot de commande <i>D210</i> Bit9 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D309</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D409.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D409.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1B 40 00 hex</p>	266Dh	0h
D110 axe, OFF r=1, w=1	<p>Commutation du couple source: Le signal <i>Commutation du couple</i> permet de permuter entre les limites de couple absolues <i>M-max</i> et <i>M-max 2</i>. A Niveau LOW, <i>M-max</i> est actif. A Niveau HIGH, <i>M-max 2</i> est actif.</p> <p>Le paramètre <i>D110</i> définit la source du signal <i>Commutation du couple</i>. Les sélections 0:Low et 1:High correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection 2:Paramètre, le mot de commande <i>D210</i> Bit10 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D310</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D410.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D410.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1;</p>	266Eh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p>4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1B 80 00 hex</p>		
D111 axe, OFF r=1, w=1	<p>Principal/Secondaire Commutation source: Si le signal <i>Commutation conduite / secondaire</i> prend la valeur <i>1:actif</i>, la consigne de conduite sera traitée (sélecteur <i>D140</i>). Le paramètre <i>D111</i> définit la source du signal. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D210</i> Bit11 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D311</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D411.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D411.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p>REMARQUE Si la consigne maître est exécutée en régulation de couple, l'entraînement permute en mode Régime dès la désactivation du signal.</p> <p><u>0: Bas;</u> 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7;</p>	266Fh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1B C0 00 hex		
D112 axe, OFF r=1, w=1	<p>Commutation régime / couple source: Le signal <i>Commutation régime / couple</i> permet de commuter entre la régulation de vitesse et la régulation de couple si l'entraînement est libéré. A Niveau LOW, la régulation de vitesse est active. A Niveau HIGH, la régulation de couple est active. Le paramètre <i>D112</i> définit la source du signal <i>Commutation régime / couple</i>. Les sélections 0:Low et 1:High correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection 2:Paramètre, le mot de commande <i>D210</i> Bit12 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D312</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D412.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D412.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1C 00 00 hex	2670h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D113 axe, OFF r=1, w=1	<p>Validation suppl. 2 source: Le signal <i>Validation supplémentaire 2</i> est relié de manière logique aux validations de consigne. Si elles sont activées (voir <i>D55</i>), il faut que <i>Validation supplémentaire 2</i>, une validation de consigne et la validation d'appareil prennent la valeur <i>1:actif</i> afin de libérer l'entraînement.</p> <p>Le paramètre <i>D113</i> définit la source du signal. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D210</i> Bit13 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D313</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D413.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D413.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p> <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> <i>2: Paramètre;</i> <i>3: BE1;</i> <i>4: BE1-invers;</i> <i>5: BE2;</i> <i>6: BE2-invers;</i> <i>7: BE3;</i> <i>8: BE3-invers;</i> <i>9: BE4;</i> <i>10: BE4-invers;</i> <i>11: BE5;</i> <i>12: BE5-invers;</i> <i>13: BE6;</i> <i>14: BE6-invers;</i> <i>15: BE7;</i> <i>16: BE7-invers;</i> <i>17: BE8;</i> <i>18: BE8-invers;</i> <i>19: BE9;</i> <i>20: BE9-invers;</i> <i>21: BE10;</i> <i>22: BE10-invers;</i> <i>23: BE11;</i> <i>24: BE11-invers;</i> <i>25: BE12;</i> <i>26: BE12-invers;</i> <i>27: BE13;</i> <i>28: BE13-invers;</i> </p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1C 40 00 hex</p>	2671h	0h
D114 axe, OFF r=1, w=1	<p>Pot.mot. HAUT source: Un Niveau HIGH du signal <i>Potentiomètre moteur VERS LE HAUT</i> augmente la consigne du potentiomètre moteur en fonction de <i>D43</i> par Step ou en continu.</p> <p>Le paramètre <i>D114</i> définit la source du signal <i>Potentiomètre moteur VERS LE HAUT</i>. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D211</i> Bit0 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D314</i>, quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p> <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> <i>2: Paramètre;</i> <i>3: BE1;</i> <i>4: BE1-invers;</i> <i>5: BE2;</i> </p>	2672h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1C 80 00 hex		
D115 axe, OFF r=1, w=1	<p>Pot.mot. BAS source: Un Niveau HIGH du signal <i>Potentiomètre moteur VERS LE BAS</i> diminue la consigne du potentiomètre moteur en fonction de D43 par Step ou en continu.</p> <p>Le paramètre D115 définit la source du signal <i>Potentiomètre moteur VERS LE BAS</i>. Les sélections 0:Low et 1:High correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection 2:Paramètre, le mot de commande D211 Bit1 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans D315, quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers;</p>	2673h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1C C0 00 hex		
D116 axe, OFF r=1, w=1	<p>Pot.mot. préreql. source: Un Niveau HIGH du signal <i>Potentiomètre moteur Preset</i> remet la consigne du potentiomètre moteur à la valeur indiquée dans <i>D44</i> (en fonction de <i>D40</i> Bit6 déclenchement sur flanc ou sur niveau).</p> <p>Le paramètre <i>D116</i> définit la source du signal <i>Potentiomètre moteur Preset</i>. Les sélections 0:Low et 1:High correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection 2:Paramètre, le mot de commande <i>D211</i> Bit2 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D316</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D416.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D416.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1D 00 00 hex</p>	2674h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D117 axe, OFF r=1, w=1	<p>Potentiomètre moteur sélection rampe source: Si <i>D40</i> Bit7 est actif, le signal <i>Potentiomètre moteur sélection rampe</i> permet de commuter entre les rampes <i>D41</i> et <i>D42</i>. A Niveau LOW, la rampe <i>D41</i> est active. A Niveau HIGH, la rampe <i>D42</i> est active.</p> <p>Le paramètre <i>D117</i> définit la source du signal <i>Potentiomètre moteur sélection rampe</i>. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D211</i> Bit3 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D317</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D417.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D417.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p><u>0: Bas;</u> 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1D 40 00 hex</p>	2675h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne																																	
Par.	description		bus de terrain- adresse																														
D118.0 axe, OFF r=1, w=1	Consigne principale sélection source: Les signaux de sélection de la consigne principale permet en code binaire de sélectionner pendant l'exploitation parmi différentes sources de consigne principale (par ex. consigne, consigne de correction ou potentiomètre moteur). La sélection via les sélecteurs de la consigne principale est prioritaire par rapport au réglage dans D30. Les paramètres de D118.0 à D118.2 déterminent les sources des signaux <i>Sélection consigne principale 0</i> à 2. Les sélections 0:Low et 1:High correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection 2:Paramètre, le mot de commande D211 Bit7 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain. Le signal est affiché dans D318, quelle que soit la source sélectionnée.		2676h	0h																													
	<table><tr><th colspan="2">Sélection consigne principale 0 à 2</th><th>Consigne</th></tr><tr><th>binaire</th><th>décimale</th><th></th></tr><tr><td>000</td><td>0</td><td>Consigne externe</td></tr><tr><td>001</td><td>1</td><td>Consigne fixe</td></tr><tr><td>010</td><td>2</td><td>CorrectionVC1</td></tr><tr><td>011</td><td>3</td><td>Potentiomètre moteur</td></tr><tr><td>100</td><td>4</td><td>CorrectionVC2</td></tr><tr><td>101</td><td>5</td><td>PID</td></tr><tr><td>110</td><td>6</td><td>n-actuel</td></tr><tr><td>111</td><td>7</td><td>consigne principale = 0</td></tr></table> REMARQUE Dans le codage binaire, le signal <i>Sélection consigne principale 0</i> fournit le LSB, <i>Sélection consigne principale 2</i> le MSB. <u>0: Bas;</u> <u>1: Haut;</u> <u>2: Paramètre;</u> <u>3: BE1;</u> <u>4: BE1-invers;</u> <u>5: BE2;</u> <u>6: BE2-invers;</u> <u>7: BE3;</u> <u>8: BE3-invers;</u> <u>9: BE4;</u> <u>10: BE4-invers;</u> <u>11: BE5;</u> <u>12: BE5-invers;</u> <u>13: BE6;</u> <u>14: BE6-invers;</u> <u>15: BE7;</u> <u>16: BE7-invers;</u> <u>17: BE8;</u> <u>18: BE8-invers;</u> <u>19: BE9;</u> <u>20: BE9-invers;</u> <u>21: BE10;</u> <u>22: BE10-invers;</u> <u>23: BE11;</u> <u>24: BE11-invers;</u> <u>25: BE12;</u> <u>26: BE12-invers;</u> <u>27: BE13;</u> <u>28: BE13-invers;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1D 80 00 hex		Sélection consigne principale 0 à 2		Consigne	binaire	décimale		000	0	Consigne externe	001	1	Consigne fixe	010	2	CorrectionVC1	011	3	Potentiomètre moteur	100	4	CorrectionVC2	101	5	PID	110	6	n-actuel	111	7	consigne principale = 0	Array
Sélection consigne principale 0 à 2		Consigne																															
binaire	décimale																																
000	0	Consigne externe																															
001	1	Consigne fixe																															
010	2	CorrectionVC1																															
011	3	Potentiomètre moteur																															
100	4	CorrectionVC2																															
101	5	PID																															
110	6	n-actuel																															
111	7	consigne principale = 0																															

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D119 axe, OFF r=1, w=1	<p>Validation CP (flanc) source: Si la consigne principale est permutée pendant l'exploitation, il vaut valider la modification apportée par un signal de validation. La validation peut être déclenchée sur flanc ou sur niveau. Pour obtenir une validation, il faut déterminer sur le signal <i>Validation consigne principale (flanc)</i> un flanc positif ou sur le signal <i>Validation consigne principale (niveau)</i> un Niveau HIGH.</p> <p>Le paramètre <i>D119</i> définit la source du signal <i>Validation consigne principale (flanc)</i>. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Le signal <i>Validation consigne principale (flanc)</i> ne peut pas être utilisé avec ces sélections. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D211</i> Bit10 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D319</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D419.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D419.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p><u>0: Bas;</u> 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1D C0 00 hex</p>	2677h	0h
D120 axe, OFF r=1, w=1	<p>Validation CP (niveau) source: Si la consigne principale est permutée pendant l'exploitation, il vaut valider la modification apportée par un signal de validation. La validation peut être déclenchée sur flanc ou sur niveau. Pour obtenir une validation, il faut déterminer sur le signal <i>Validation consigne principale (flanc)</i> un flanc positif ou sur le signal <i>Validation consigne principale (niveau)</i> un Niveau HIGH.</p> <p>Le paramètre <i>D120</i> définit la source du signal <i>Validation consigne principale (niveau)</i>. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D211</i> Bit11 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D320</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité</p>	2678h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D420.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D420.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p><u>0: Bas;</u> 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1E 00 00 hex</p>		
D124.0 axe, OFF r=1, w=1	<p>Consigne fixe sélection source: Les signaux <i>Sélection consigne fixe 0</i> à 3 permet en code binaire de sélectionner une consigne fixe.</p> <p>Les paramètres de <i>D124.0</i> à <i>D124.3</i> déterminent les sources des signaux <i>Sélection consigne fixe 0</i> à 3. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D212</i> Bit0 à Bit3 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le numéro de la consigne fixe sélectionnée est affiché dans <i>D324</i>.</p> <p>REMARQUE</p> <p>Si des consignes fixes et consignes sont adressées via bus de terrain, seulement huit consignes fixes sont disponibles. <i>D212</i> Bit3 est exploité, dans ce cas, comme sélection valeur fixe 0. Si seules les consignes fixes sont adressées via bus de terrain, seize consignes fixes sont disponibles.</p> <p><u>0: Bas;</u> 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers;</p>	267Ch Array	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1F 00 00 hex		
D125.0 axe, OFF r=1, w=1	<p>Valeur fixe sélection source: Les signaux <i>Sélection valeur fixe 0</i> à 2 permettent en code binaire de sélectionner une valeur fixe. Les paramètres de <i>D125.0</i> à <i>D125.3</i> déterminent les sources des signaux <i>Sélection valeur fixe 0</i> à 2. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D212</i> Bit3 à Bit5 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain. Le numéro de la consigne fixe sélectionnée est affiché dans <i>D325</i>.</p> <p>REMARQUE Si des consignes fixes et consignes sont adressées via bus de terrain, seulement huit consignes fixes sont disponibles. <i>D212</i> Bit3 est exploité, dans ce cas, comme sélection valeur fixe 0. Si seules les consignes fixes sont adressées via bus de terrain, seize consignes fixes sont disponibles. Les valeurs fixes ne peuvent être sélectionnées que sous forme de consigne additive et multiplicative (<i>D31</i> et <i>D33</i>).</p> <p><i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> <i>2: Paramètre;</i> <i>3: BE1;</i> <i>4: BE1-invers;</i> <i>5: BE2;</i> <i>6: BE2-invers;</i> <i>7: BE3;</i> <i>8: BE3-invers;</i> <i>9: BE4;</i> <i>10: BE4-invers;</i> <i>11: BE5;</i> <i>12: BE5-invers;</i> <i>13: BE6;</i> <i>14: BE6-invers;</i> <i>15: BE7;</i> <i>16: BE7-invers;</i> <i>17: BE8;</i> <i>18: BE8-invers;</i></p>	267Dh Array	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1F 40 00 hex</p>		
<p>D126.0 axe, OFF r=1, w=1</p>	<p>CF Rampe d'accélération source: Si le paramètre <i>D13</i> est réglé sur 2:Signaux binaires, les signaux <i>Sélection FSW rampe d'accélération 0 à 3</i> permettent de sélectionner une rampe d'accélération. Les paramètres de <i>D126.0</i> à <i>D126.3</i> déterminent les sources des signaux <i>Sélection CF rampe d'accélération 0 à 3</i>. Les sélections 0:Low et 1:High correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection 2:Paramètre, le mot de commande <i>D212</i> Bit6 à Bit9 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain. Le numéro de la CF rampe d'accélération sélectionnée est affichée dans <i>D326</i>.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1F 80 00 hex</p>	267Eh Array	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D127.0 axe, OFF r=1, w=1	<p>CF Rampe de freinage source: Si le paramètre <i>D13</i> est réglé sur 2: <i>Signaux binaires</i>, les signaux <i>CF Rampe de freinage sélection 0</i> à 3 permettent de sélectionner une rampe de freinage. Les paramètres de <i>D127.0</i> à <i>D127.3</i> déterminent les sources des signaux <i>Sélection CF rampe de freinage 0</i> à 3. Les sélections 0: <i>Low</i> et 1: <i>High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection 2: <i>Paramètre</i>, le mot de commande <i>D212</i> Bit10 à Bit13 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le numéro de la CF rampe de freinage sélectionnée est affichée dans <i>D327</i>.</p> <p>0: <i>Bas</i>; 1: <i>Haut</i>; 2: <i>Paramètre</i>; 3: <i>BE1</i>; 4: <i>BE1-invers</i>; 5: <i>BE2</i>; 6: <i>BE2-invers</i>; 7: <i>BE3</i>; 8: <i>BE3-invers</i>; 9: <i>BE4</i>; 10: <i>BE4-invers</i>; 11: <i>BE5</i>; 12: <i>BE5-invers</i>; 13: <i>BE6</i>; 14: <i>BE6-invers</i>; 15: <i>BE7</i>; 16: <i>BE7-invers</i>; 17: <i>BE8</i>; 18: <i>BE8-invers</i>; 19: <i>BE9</i>; 20: <i>BE9-invers</i>; 21: <i>BE10</i>; 22: <i>BE10-invers</i>; 23: <i>BE11</i>; 24: <i>BE11-invers</i>; 25: <i>BE12</i>; 26: <i>BE12-invers</i>; 27: <i>BE13</i>; 28: <i>BE13-invers</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 1F C0 00 hex</p>	267Fh	0h
D128 axe, OFF r=1, w=1	<p>Validation CF / VF (flanc) source: Après une permutation des consignes fixes, valeurs fixes, rampes d'accélération ou de freinage, il vaut valider la modification apportée par un signal de validation. Pour obtenir une validation, il faut déterminer sur le signal <i>Validation CF/ VF (flanc)</i> un flanc positif ou sur le signal <i>Validation CF / VF (niveau)</i> un Niveau HIGH.</p> <p>Le paramètre <i>D128</i> définit la source du signal <i>Validation CF/ VF (flanc)</i>. Les sélections 0: <i>Low</i> et 1: <i>High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Le signal <i>Validation CF/ VF (flanc)</i> ne peut pas être utilisé avec ces sélections. Pour la sélection 2: <i>Paramètre</i>, le mot de commande <i>D212</i> Bit14 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D328</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D428.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D428.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p>0: <i>Bas</i>; 1: <i>Haut</i>; 2: <i>Paramètre</i>; 3: <i>BE1</i>; 4: <i>BE1-invers</i>;</p>	2680h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 20 00 00 hex		
D129 axe, OFF r=1, w=1	<p>Validation CF / VF (niveau) source: Après une permutation des consignes fixes, valeurs fixes, rampes d'accélération ou de freinage, il vaut valider la modification apportée par un signal de validation. Pour obtenir une validation, il faut déterminer sur le signal <i>Validation FSW / FW (flanc)</i> un flanc positif ou sur le signal <i>Validation CF / VF (niveau)</i> un Niveau HIGH.</p> <p>Le paramètre <i>D129</i> définit la source du signal <i>Validation CF / VF (niveau)</i>. Les sélections <i>0:Low</i> et <i>1:High</i> correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection <i>2:Paramètre</i>, le mot de commande <i>D212 Bit15</i> sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D329</i>, quelle que soit la source sélectionnée. Si le signal doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D429.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D429.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p><u>0: Bas;</u> 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8;</p>	2681h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 20 40 00 hex</p>		
D130 axe, OFF r=1, w=1	<p>Source consigne: Sélection de la source pour le signal « Consigne relative ». Le signal peut être prédéfini, fourni par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Pour <i>D130 = 4:Paramètre</i>, le paramètre (global) <i>D230</i> sert de source de signal. Il est possible de l'écrire pour l'exploitation avec un bus de terrain.</p> <p>0: 0 (zéro); 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: <u>Paramètre</u>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 20 80 00 hex</p>	2682h	0h
D132 axe, OFF r=1, w=1	<p>Consigne externe source: Sélection de la source pour le signal <i>Consigne externe</i>. Le signal peut être prédéfini, fourni par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Pour <i>D132 = 4:Paramètre</i>, le paramètre <i>D232</i> sert de source de signal. Il est possible de l'écrire via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D332</i>, quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>Une mise à l'échelle est effectuée dans les paramètres <i>D51.0</i>, <i>D52.0</i>, <i>D53.0</i> et <i>D54.0</i>.</p> <p>0: 0 (zéro); 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: <u>Paramètre</u>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 21 00 00 hex</p>	2684h	0h
D133 axe, OFF r=1, w=1	<p>Consigne de correction 1 source: Sélection de la source pour le signal <i>Consigne de correction 1</i>. Le signal peut être prédéfini, fourni par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Pour <i>D133 = 4:Paramètre</i>, le paramètre <i>D233</i> sert de source de signal. Il est possible de l'écrire via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D333</i>, quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>Une mise à l'échelle est effectuée dans les paramètres <i>D51.1</i>, <i>D52.1</i>, <i>D53.1</i> et <i>D54.1</i>.</p> <p>0: 0 (zéro); 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: <u>Paramètre</u>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 21 40 00 hex</p>	2685h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D134 axe, OFF r=1, w=1	<p>Consigne de correction 2 source: Sélection de la source pour le signal <i>Consigne de correction 2</i>. Le signal peut être prédéfini, fourni par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Pour <i>D134 = 4:Paramètre</i>, le paramètre <i>D234</i> sert de source de signal. Il est possible de l'écrire via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D334</i>, quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>Une mise à l'échelle est effectuée dans les paramètres <i>D51.2</i>, <i>D52.2</i>, <i>D53.2</i> et <i>D54.2</i>.</p> <p><u>0: 0 (zéro);</u> 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 21 80 00 hex</p>	2686h	0h
D135 axe, OFF r=1, w=1	<p>Consigne pas à pas source: Sélection de la source pour le signal <i>Consigne pas à pas</i>. Le signal peut être prédéfini, fourni par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Pour <i>D135 = 4:Paramètre</i>, le paramètre <i>D235</i> sert de source de signal. Il est possible de l'écrire via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D335</i>, quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>Une mise à l'échelle est effectuée dans les paramètres <i>D51.3</i>, <i>D52.3</i>, <i>D53.3</i> et <i>D54.3</i>.</p> <p><u>0: 0 (zéro);</u> 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 21 C0 00 hex</p>	2687h	0h
D136 axe, OFF r=1, w=1	<p>Max pos. Régime M-Régulation source: Sélection de la source pour le signal <i>Max pos. Régime M-Régulation</i>. Il fournit la valeur pour la limite de régime positive en cas de régulation de couple.</p> <p>Le signal peut être prédéfini, fourni par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Pour <i>D136 = 4:Paramètre</i>, le paramètre <i>D236</i> sert de source de signal. Il est possible de l'écrire via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D336</i>, quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><u>0: 0 (zéro);</u> 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 22 00 00 hex</p>	2688h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D137 axe, OFF r=1, w=1	<p>Max nég. Régime M-Régulation source: Sélection de la source pour le signal <i>Max nég. Régime M-Régulation</i>. Il fournit la valeur pour la limite de régime négative en cas de régulation de couple.</p> <p>Le signal peut être prédéfini, fourni par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Pour <i>D137 = 4:Paramètre</i>, le paramètre <i>D237</i> sert de source de signal. Il est possible de l'écrire via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D337</i>, quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><u>0: 0 (zéro);</u> 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 22 40 00 hex</p>	2689h	0h
D138 axe, OFF r=1, w=1	<p>Max pos. Régime n-Régulation source: Sélection de la source pour le signal <i>Max pos. Régime n-Régulation</i>. Il fournit la valeur pour la limite de régime positive en cas de régulation de vitesse.</p> <p>Le signal peut être prédéfini, fourni par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Pour <i>D138 = 4:Paramètre</i>, le paramètre <i>D238</i> sert de source de signal. Il est possible de l'écrire via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D338</i>, quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><u>0: 0 (zéro);</u> 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 22 80 00 hex</p>	268Ah	0h
D139 axe, OFF r=1, w=1	<p>Max nég. Régime n-Régulation source: Sélection de la source pour le signal <i>Max nég. Régime n-Régulation</i>. Il fournit la valeur pour la limite de régime négative en cas de régulation de vitesse.</p> <p>Le signal peut être prédéfini, fourni par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Pour <i>D139 = 4:Paramètre</i>, le paramètre <i>D239</i> sert de source de signal. Il est possible de l'écrire via bus de terrain.</p> <p>Le signal est affiché dans <i>D339</i>, quelle que soit la source sélectionnée.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>.</p> <p><u>0: 0 (zéro);</u> 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 22 C0 00 hex</p>	268Bh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D140 axe, OFF r=1, w=1	<p>Consigne Principal source: Sélection de la source pour le signal <i>Consigne Principal</i>. Ce signal permet de réaliser une exploitation maître-esclave via un accouplement analogique. Le signal peut être prédéfini, fourni par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Pour <i>D140 = 4:Paramètre</i>, le paramètre <i>D240</i> sert de source de signal. Il est possible de l'écrire via bus de terrain.</p> <p>La consigne est indiquée en pourcent, quelle que soit la source. Cette consigne est affichée dans <i>D340</i> par rapport à <i>D56</i>.</p> <p><u>0: 0 (zéro);</u> 1: <i>AE1</i>; 2: <i>AE2</i>; 3: <i>AE3</i>; 4: <i>Paramètre</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 23 00 00 hex</p>	268Ch	0h
D180 axe read (1)	<p>Zéro atteint: Le signal est <i>1:actif</i> si le régime réel est compris au sein de la fenêtre de $\pm C40$. En mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D200</i> Bit 0.</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 2D 00 00 hex</p>	26B4h	0h
D181 axe read (1)	<p>Consigne atteinte: Signal binaire, devient <i>1:actif</i> si l'entrée et la sortie de l'intégrateur de consigne divergent de 10 tr/mn au maximum après l'écoulement de la rampe. Dans l'application Consigne confort, le signal devient également <i>1:actif</i> si la sortie du potentiomètre moteur est constante.</p> <p>Ce signal n'est appliqué que si la validation est donnée.</p> <p>En mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D200</i> Bit 1.</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 2D 40 00 hex</p>	26B5h	0h
D182 axe read (1)	<p>Limite de couple: Signal binaire, prend la valeur de « 1 » si le couple requis est supérieur à la limite de couple maximum admissible (<i>C03</i>, <i>C05</i>, <i>C330</i>, <i>C331</i>, <i>C332</i>, <i>C333</i>). <i>D182</i> réagit aux limites négative et positive. S'il est nécessaire de faire la différence entre limite positive et négative, il faut utiliser <i>E180</i> et <i>E181</i>. En cas de différence entre limites côté moteur et côté générateur, il faut lire <i>E186</i> et <i>E187</i>.</p> <p>En mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D200</i> Bit 2.</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 2D 80 00 hex</p>	26B6h	0h
D183 axe read (1)	<p>n-Fenêtre atteint: Le paramètre <i>D183</i> est <i>1:actif</i> si le régime moteur (<i>E91</i> n-Moteur) a atteint la consigne spécifiée (<i>E07</i> n-après-rampe) $\pm C40$ n-Fenêtre.</p> <p>En mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D200</i> Bit 9.</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 2D C0 00 hex</p>	26B7h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
D184 axe read (1)	<p>Consigne dans le domaine bloqué: A Niveau HIGH, une consigne positive ou négative est spécifiée bien que le sens de rotation correspondant soit bloqué (<i>D308 = 1:actif</i> ou <i>D309 = 1:actif</i>). En mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D200</i> Bit 10.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 2E 00 00 hex</p>	26B8h	0h	
D185 axe read (1)	<p>n-Limite positive atteinte: A Niveau HIGH, la consigne a atteint la limite de régime indiquée dans <i>D336</i> (régulation de couple) ou <i>D338</i> (régulation de vitesse). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans <i>D200</i> Bit 11.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 2E 40 00 hex</p>	26B9h	0h	
D186 axe read (1)	<p>n-Limite négative atteinte: A Niveau HIGH, la consigne a atteint la limite de régime indiquée dans <i>D337</i> (régulation de couple) ou <i>D339</i> (régulation de vitesse). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans <i>D200</i> Bit 12.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 2E 80 00 hex</p>	26BAh	0h	
D187 axe read (1)	<p>Potentiomètre moteur consigne atteinte: L'affichage du signal dépend de <i>D43</i>. Si <i>D43 = 0</i>, la consigne du potentiomètre moteur est modifiée en continu. Le signal <i>Motorpoti Out constant</i> indique un Niveau HIGH si les signaux <i>Potentiomètre moteur VERS LE HAUT</i> et <i>Potentiomètre moteur VERS LE BAS</i> sont simultanément actifs ou inactifs. Si <i>D43</i> n'est pas 0, la consigne du potentiomètre moteur est modifiée par Step. Le signal indique <i>1:actif</i> si un Step a été accompli et <i>0:inactif</i> si un nouveau Step est démarré. En mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D200</i> Bit 13.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 2E C0 00 hex</p>	26BBh	0h	
D188 axe read (1)	<p>Potentiomètre moteur limite: A Niveau HIGH, la consigne du potentiomètre moteur a atteint la valeur indiquée dans <i>D45</i> ou <i>D46</i>. En mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D200</i> Bit 14.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 2F 00 00 hex</p>	26BCh	0h	
D189 axe read (1)	<p>Consigne zéro atteinte: A Niveau HIGH, l'intégrateur de consigne a atteint la valeur 0. En mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D200</i> Bit 15.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 2F 40 00 hex</p>	26BDh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D190 axe read (1)	Surveillance 1 Rouge en dessous: D190 est 1:actif si la valeur affichée dans D69 est inférieure à la limite indiquée dans D64 ($D69 < D64$). Parallèlement, l'événement d'application 0 est déclenché (paramètres de U100 à U102). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D202 Bit0. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 2F 80 00 hex	26BEh	0h
D191 axe read (1)	Surveillance 1 Jaune en dessous: D191 est 1:actif si la valeur affichée dans D69 est comprise entre les valeurs indiquées dans D64 et D65 ($D64 < D69 < D65$). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D202 Bit1. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 2F C0 00 hex	26BFh	0h
D192 axe read (1)	Surveillance 1 Vert: D192 est 1:actif si la valeur affichée dans D69 est comprise entre les valeurs indiquées dans D65 et D66 ($D65 < D69 < D66$). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D202 Bit2. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 30 00 00 hex	26C0h	0h
D193 axe read (1)	Surveillance 1 Jaune au-dessus: D193 est 1:actif si la valeur affichée dans D69 est comprise entre les valeurs indiquées dans D66 et D67 ($D66 < D69 < D67$). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D202 Bit3. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 30 40 00 hex	26C1h	0h
D194 axe read (1)	Surveillance 1 Rouge au-dessus: D194 est 1:actif si la valeur affichée dans D69 est supérieure à la limite indiquée dans D67 ($D69 < D67$). Parallèlement, l'événement d'application 1 est déclenché (paramètres de U110 à U112). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D202 Bit4. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 30 80 00 hex	26C2h	0h
D195 axe read (1)	Surveillance 2 Rouge en dessous: D195 est 1:actif si la valeur affichée dans D79 est inférieure à la limite indiquée dans D74 ($D79 < D74$). Parallèlement, l'événement d'application 2 est déclenché (paramètres de U120 à U122). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D202 Bit5. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 30 C0 00 hex	26C3h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D196 axe read (1)	Surveillance 2 Jaune en dessous: D196 est 1:actif si la valeur affichée dans D79 est comprise entre les valeurs indiquées dans D74 et D75 ($D74 < D79 < D75$). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D202 Bit6. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 31 00 00 hex	26C4h	0h
D197 axe read (1)	Surveillance 2 Vert: D197 est 1:actif si la valeur affichée dans D79 est comprise entre les valeurs indiquées dans D75 et D76 ($D75 < D79 < D76$). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D202 Bit7. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 31 40 00 hex	26C5h	0h
D198 axe read (1)	Surveillance 2 Jaune au-dessus: D198 est 1:actif si la valeur affichée dans D79 est comprise entre les valeurs indiquées dans D76 et D77 ($D76 < D79 < D77$). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D202 Bit8. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 31 80 00 hex	26C6h	0h
D199 axe read (1)	Surveillance 2 Rouge au-dessus: D199 est 1:actif si la valeur affichée dans D79 est supérieure à la limite indiquée dans D77 ($D79 < D77$). Parallèlement, l'événement d'application 3 est déclenché (paramètres de U130 à U132). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D202 Bit9. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 31 C0 00 hex	26C7h	0h
D200 global read (2)	Mot de statut consigne de vitesse: Ce byte contient les signaux de statut de l'application. Dans l'application Consigne rapide, seuls les bits de 0 à 2 sont utilisés. Les bits de 3 à 15 ne peuvent être utilisés que dans l'application Consigne confort Le paramètre, entré avec les noms de bit, montre le paramètre isolé dans lequel il est possible de consulter en plus le signal. Bit 0: <i>Zéro atteint (D180):</i> Le régime moteur réel atteint la valeur 0 tr/mn $\pm C40$. Bit 1: <i>Consigne atteinte (D181):</i> L'intégrateur de consigne a atteint sa consigne. Bit 2: <i>Limite de couple (statique) (D182):</i> La limite de couple positive ou négative est atteinte. Bit 3: <i>Statut M-Limite positive (E180):</i> A Niveau HIGH, la limite de couple positive a réagi. Bit 4: <i>Statut M-Limite négative (E181):</i> A Niveau HIGH, la limite de couple négative a réagi. Bit 5: <i>Statut M-Limite côté moteur (E186):</i> A Niveau HIGH, la limite de couple côté moteur a réagi. Bit 6: <i>Statut M-Limite côté générateur (E187):</i> A Niveau HIGH, la limite de couple côté générateur a réagi. Bit 7: <i>PID limite supérieure atteinte (G181):</i> A Niveau HIGH, le régulateur PID à la sortie a atteint la valeur dans G08. Bit 8: <i>PID limite inférieure atteinte (G182):</i> A Niveau HIGH, le régulateur PID à la sortie a atteint la valeur dans G09. Bit 9: <i>n-Fenêtre atteint (D183):</i> A niveau HIGH, le régime moteur a atteint la consigne spécifiée $\pm C40$. Bit 10: <i>Consigne dans le domaine bloqué (D184):</i> A Niveau HIGH, une consigne est spécifiée dans un sens de rotation bloqué. Bit 11: <i>n-Limite positive atteinte (D185):</i> A Niveau HIGH, la consigne a atteint la limite de régime positive (pour M-Régulation D336, n-Régulation D338).	26C8h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>Bit 12: <i>n-Limite négative atteinte (D186)</i>: A Niveau HIGH, la consigne a atteint la limite de régime négative (pour M-Régulation D337, n-Régulation D339).</p> <p>Bit 13: <i>Potentiomètre moteur consigne atteinte (D187)</i>: A Niveau HIGH, aucune modification de la consigne du potentiomètre moteur.</p> <p>Bit 14: <i>Potentiomètre moteur limite (D188)</i>: A Niveau HIGH, la consigne du potentiomètre moteur a atteint la valeur indiquée dans D45 ou D46.</p> <p>Bit 15: <i>Consigne zéro atteinte (D189)</i>: A Niveau HIGH, l'intégrateur de consigne a atteint la valeur 0.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 04 32 00 00 hex</p>		
D201 global read (2)	<p>Consigne de vitesse mot de statut 2: Ce byte contient les signaux de statut de l'application Consigne confort. Le paramètre, entré avec les noms de bit, montre le paramètre isolé dans lequel il est possible de consulter en plus le signal.</p> <p>Bit 0: <i>Sens de rotation (D300)</i>: Affichage du signal quelle que soit la source sélectionnée dans D100.</p> <p>Bit 1: <i>Sens de rotation actif (D430)</i>: Affichage du sens de rotation en fin du chemin de consigne et devant D57; Low = consigne positive, High = consigne négative.</p> <p>Bit 2: <i>Frein purgé (D431)</i>: A Niveau HIGH, le frein est purgé ; le signal est inactif quand le frein commence à serrer.</p> <p>Bit 3: <i>Frein serré (D432)</i>: A Niveau HIGH, le frein est serré ; le signal est inactif quand le frein commence à purger.</p> <p>Bit 4: <i>Reprise à la volée (D433)</i>: A Niveau HIGH, l'entraînement se trouve en mode Reprise à la volée en vertu de C20.</p> <p>Bit 5: <i>Démarrage difficile (D434)</i>: A Niveau HIGH, l'entraînement se trouve en Démarrage difficile en vertu de C20.</p> <p>Bit 6: <i>Consigne opérationnel (D435)</i>: A Niveau HIGH, le convertisseur est libéré et le frein purgé.</p> <p>Bit 7: <i>Limite de couple côté moteur / générateur (D436)</i>: A Niveau HIGH, les limites de couple sont spécifiées côté moteur et côté générateur, c'est-à-dire C332 et C333 sont différents de zéro.</p> <p>Bit 8: <i>Pas à pas (D437)</i>: Le mode Pas à pas est actif, c'est-à-dire - La validation pas à pas (D105) ou la validation de consigne pas à pas (D55 Bit 3 et D113 Validation supplémentaire 2) est active, - un signal Arrêt est imminent - et le régime moteur a atteint pour la première fois la plage comprise entre -C40 et +C40.</p> <p>Bit 9: <i>Arrêt atteint (D438)</i>: A Niveau HIGH, un signal Arrêt est imminent (D302) et le régime moteur a atteint pour la première fois la plage comprise entre -C40 et +C40.</p> <p>Bit 10: <i>Au sein de la plage de suppression (D439)</i>: A Niveau HIGH, le régime moteur se trouve au sein de la plage de suppression (C10.X, C11.X).</p> <p>Bit 11: <i>M-Réel positif (D440)</i>: A Niveau HIGH, le couple moteur momentané (E90) est par rapport au sens de rotation Utilisateur (D57) supérieur à 5 %.</p> <p>Bit 12: <i>M-Réel négatif (D441)</i>: A Niveau HIGH, le couple moteur momentané (E90) est par rapport au sens de rotation Utilisateur (D57) inférieur à -5 %.</p> <p>Bit 13: <i>Rotation à droite (D442)</i>: A Niveau HIGH, la vitesse (E91) est par rapport au sens de rotation Utilisateur supérieure à C40.</p> <p>Bit 14: <i>Accélérer (D443)</i>: A Niveau HIGH, la valeur du régime moteur augmente.</p> <p>Bit 15: <i>Freiner (D444)</i>: A Niveau HIGH, la valeur du régime moteur baisse.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 04 32 40 00 hex</p>	26C9h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D202 global read (2)	<p>Consigne de vitesse mot de statut 3: Ce byte contient les signaux de statut de l'application Consigne confort. Le paramètre, entré avec les noms de bit, montre le paramètre isolé dans lequel il est possible de consulter en plus le signal.</p> <p>Bit 0: <i>Surveillance 1 Rouge en dessous (D190)</i>: Le signal est 1:actif si la valeur affichée dans D69 est inférieure à la limite indiquée dans D64. ($D69 < D64$)</p> <p>Bit 1: <i>Surveillance 1 Jaune en dessous (D191)</i>: Le signal est 1:actif si la valeur affichée dans D69 est comprise entre les valeurs indiquées dans D64 et D65 ($D64 < D69 < D65$).</p> <p>Bit 2: <i>Surveillance 1 Vert (D192)</i>: Le signal est 1:actif si la valeur affichée dans D69 est comprise entre les valeurs indiquées dans D65 et D66 ($D65 < D69 < D66$).</p> <p>Bit 3: <i>Surveillance 1 Jaune au-dessus (D193)</i>: Le signal est 1:actif si la valeur affichée dans D69 est comprise entre les valeurs indiquées dans D66 et D67 ($D66 < D69 < D67$).</p> <p>Bit 4: <i>Surveillance 1 Rouge au-dessus (D194)</i>: Le signal est 1:actif si la valeur affichée dans D69 est supérieure à la limite indiquée dans D67. ($D69 > D67$)</p> <p>Bit 5: <i>Surveillance 2 Rouge en dessous (D195)</i>: Le signal est 1:actif si la valeur affichée dans D79 est inférieure à la limite indiquée dans D74. ($D79 < D74$)</p> <p>Bit 6: <i>Surveillance 2 Jaune en dessous (D196)</i>: Le signal est 1:actif si la valeur affichée dans D79 est comprise entre les valeurs indiquées dans D74 et D75 ($D74 < D79 < D75$).</p> <p>Bit 7: <i>Surveillance 2 Vert (D197)</i>: Le signal est 1:actif si la valeur affichée dans D79 est comprise entre les valeurs indiquées dans D75 et D76 ($D75 < D79 < D76$).</p> <p>Bit 8: <i>Surveillance 2 Jaune au-dessus (D198)</i>: Le signal est 1:actif si la valeur affichée dans D79 est comprise entre les valeurs indiquées dans D76 et D77 ($D76 < D79 < D77$).</p> <p>Bit 9: <i>Surveillance 2 Rouge au-dessus (D199)</i>: Le signal est 1:actif si la valeur affichée dans D79 est supérieure à la limite indiquée dans D77. ($D79 > D77$)</p> <p>Bit 10: <i>Dérangement externe (D301)</i>: A Niveau HIGH, un signal externe est appliqué pour déclencher un dérangement.</p> <p>Bit 11: <i>Masquage événement A (D460)</i>: A Niveau HIGH, l'événement indiqué dans D90 s'est produit.</p> <p>Bit 12: <i>Masquage événement B (D461)</i>: A Niveau HIGH, l'événement indiqué dans D91 s'est produit.</p> <p>Bit 13: <i>Fin de course (D462)</i>: A Niveau HIGH, un des fins de course a réagi (D303 ou D304).</p> <p>Bit 14: <i>Avertissement (D463)</i>: A Niveau HIGH, un avertissement est constaté ($E81 = 2$).</p> <p>Bit 15: <i>Inhibition démarrage (D464)</i>: A Niveau HIGH, le convertisseur est en état Inhibition démarrage ($E48 = 1$).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 04 32 80 00 hex</p>	26CAh	0h
D210 global r=2, w=2	<p>Mot de commande consigne de vitesse: Ce mot contient les signaux de consigne à l'application. Dans l'application Consigne rapide, seuls les bits de 0 à 1 peuvent être utilisés. Les bits de 2 à 13 ne peuvent être utilisés que dans l'application Consigne confort</p> <p>Le paramètre, entré avec les noms de bit, montre le paramètre d'affichage qui indique le signal, quelle que soit sa source.</p> <p>Bit 0: <i>Sens de rotation (D300)</i>: A Niveau HIGH, la consigne est inversée avant l'addition avec <i>n-Consigne haute résolution</i>.</p> <p>Bit 1: <i>Dérangement externe (D301)</i>: A Niveau HIGH, le dérangement « 44:Dérangementexterne1 » est déclenché.</p> <p>Bit 2: <i>Arrêt (D302)</i>: A Niveau HIGH, la consigne est spécifiée 0 et le moteur s'arrête</p> <p>Bit 3: <i>Fin de course + (D303)</i>: A Niveau HIGH, un événement est déclenché. En mode Standard, le convertisseur commute vers l'état Dérangement.</p> <p>Bit 4: <i>Fin de course - (D304)</i>: A Niveau HIGH, un événement est déclenché. En mode Standard, le convertisseur commute vers l'état Dérangement.</p> <p>Bit 5: <i>Validation pas à pas (D305)</i>: Si l'entraînement atteint l'immobilisation, signal Arrêt actif (régime dans la fenêtre $\pm C40$), le mode pas à pas est libéré.</p> <p>Bit 6: <i>Pas à pas + (D306)</i>: Si le mode pas à pas est libéré et le signal actif, le signal <i>Consigne pas à pas</i> est émis sans être modifié.</p>	26D2h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p>Bit 7: <i>Pas à pas - (D307)</i>: Si le mode pas à pas est libéré et à Niveau HIGH, le signal <i>Consigne pas à pas</i> est émis inversé.</p> <p>Bit 8: <i>Blocage sens de rotation positif (D308)</i>: A Niveau HIGH, aucune consigne positive ne sera traitée.</p> <p>Bit 9: <i>Blocage sens de rotation négatif (D309)</i>: A Niveau HIGH, aucune consigne négative ne sera traitée.</p> <p>Bit 10: <i>Commutation du couple (D310)</i>: Ce signal permet de commuter entre les limites de couple absolues. A Niveau LOW, <i>M-max</i> est valide (C330). A Niveau HIGH, <i>M-max 2</i> est actif (C331).</p> <p>Bit 11: <i>Principal / Secondaire Commutation (D311)</i>: A Niveau HIGH, la consigne Principal (D340) est active.</p> <p>Bit 12: <i>Commutation Régime / Couple (D312)</i>: Ce signal permet de commuter entre la régulation de vitesse et de couple. A Niveau LOW, la régulation de vitesse est active. A Niveau HIGH, la régulation de couple est active.</p> <p>Bit 13: <i>Validation supplémentaire 2 (D313)</i>: Le signal <i>Validation supplémentaire 2</i> est relié de manière logique aux validations de consigne. A Niveau HIGH, il faut en outre que l'une des validations de consigne soient disponibles afin de libérer l'entraînement.</p> <p>Bit 14: Réservé</p> <p>Bit 15: Réservé</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0000000000000000bin ... 65535 (Representation binary)</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 04 34 80 00 hex</p>		
D211 global r=2, w=2	<p>Consigne de vitesse mot de commande 2: Ce mot contient les signaux de consigne à l'application Consigne confort.</p> <p>Le paramètre, entré avec les noms de bit, montre le paramètre d'affichage qui indique le signal, quelle que soit sa source.</p> <p>Bit 0: <i>Potentiomètre moteur VERS LE HAUT (D314)</i>: A Niveau HIGH, la consigne du potentiomètre moteur augmente en fonction de <i>D43</i> par Step ou en continu.</p> <p>Bit 1: <i>Potentiomètre moteur VERS LE BAS (D315)</i>: A Niveau HIGH, la consigne du potentiomètre moteur baisse en fonction de <i>D43</i> par Step ou en continu.</p> <p>Bit 2: <i>Potentiomètre moteur Preset (D316)</i>: Un Niveau HIGH applique la consigne du potentiomètre à la valeur indiquée dans <i>D44</i>.</p> <p>Bit 3: <i>Potentiomètre moteur sélection rampe (D317)</i>: Si <i>D40</i> Bit7 est actif, ce signal permet de commuter entre les rampes <i>D41</i> et <i>D42</i>. A Niveau LOW, la rampe <i>D41</i> est active. A Niveau HIGH, la rampe <i>D42</i> est active.</p> <p>Bit 4: <i>PID Inverser consigne (G300)</i>: A Niveau HIGH, la consigne PID est inversée.</p> <p>Bit 5: <i>Désactiver régulateur PID (G301)</i>: A Niveau HIGH, le régulateur PID est mis hors service.</p> <p>Bit 6: <i>Activer régulateur PID (G302)</i>: A Niveau HIGH, le mode du régulateur PID est activé en vertu de <i>G14</i>.</p> <p>Bit 7: <i>Consigne principale sélection 0 (D318)</i>: Les signaux de sélection de la consigne principale permettent de sélectionner en code binaire pendant l'exploitation parmi plusieurs sources de consigne principale (par ex. consigne externe ou potentiomètre moteur). La sélection via les sélecteurs est prioritaire par rapport au réglage dans <i>D30</i>.</p> <p>Bit 8: <i>Consigne principale sélection 1 (D318)</i>: Voir Bit 7</p> <p>Bit 9: <i>Consigne principale sélection 2 (D318)</i>: Voir Bit 7</p> <p>Bit 10: <i>Validation consigne principale (flanc) (D319)</i>: Un flanc ascendant permet d'activer la commutation de la consigne principale.</p> <p>Bit 11: <i>Validation consigne principale (niveau) (D320)</i>: Un Niveau HIGH déclenche une commutation de la consigne principale.</p> <p>Bit 12: Réservé</p> <p>Bit 13: Réservé</p> <p>Bit 14: Réservé</p> <p>Bit 15: Réservé</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0000000000000000bin ... 65535 (Representation binary)</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 04 34 C0 00 hex</p>	26D3h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D212 global r=2, w=2	<p>Consigne de vitesse mot de commande 3: Ce mot contient les signaux de consigne à l'application Consigne confort.</p> <p>Le paramètre, entré avec les noms de bit, montre le paramètre d'affichage qui indique le signal, quelle que soit sa source.</p> <p>Bit 0: <i>Consigne fixe sélection 0 (D324)</i>: Les signaux <i>Consigne fixe sélection 0</i> à 3 permettent de commuter en code binaire parmi les consignes fixes.</p> <p>Bit 1: <i>Consigne fixe sélection 1 (D324)</i>: Voir Bit 0</p> <p>Bit 2: <i>Consigne fixe sélection 2 (D324)</i>: Voir Bit 0</p> <p>Bit 3: <i>Consigne fixe sélection 3 (D324) / Valeur fixe sélection 0 (D325)</i>: Le bit a une double fonction. Si les consignes fixes et valeurs fixes sont permutées via bus de terrain, ce signal est exploité comme <i>Valeur fixe sélection 0</i> (fonction, voir Bit 4). Respectivement huit consignes fixes et valeurs fixes sont ainsi disponibles. En revanche, si les valeurs fixes sont commandées par bornes ou si aucune valeur fixe n'est utilisée, ce signal est exploité comme <i>Consigne fixe sélection 3</i> (fonction, voir Bit 0). Dans ce cas, il est possible d'adresser 16 consignes fixes.</p> <p>Bit 4: <i>Valeur fixe sélection 1 (D325)</i>: Les signaux <i>Valeur fixe sélection 0</i> à 2 permettent de commuter en code binaire parmi les valeurs fixes.</p> <p>Bit 5: <i>Valeur fixe sélection 2 (D325)</i>: Voir Bit 4</p> <p>Bit 6: <i>CF Rampe d'accélération sélection 0 (D326)</i>: Si le paramètre <i>D13</i> est réglé sur 2: <i>Signaux binaires</i>, les signaux <i>CF Rampe d'accélération sélection 0</i> à 3 permettent d'affecter en code binaire une rampe d'accélération à la consigne fixe momentanée.</p> <p>Bit 7: <i>CF Rampe d'accélération sélection 1 (D326)</i>: Voir Bit 6</p> <p>Bit 8: <i>CF Rampe d'accélération sélection 2 (D326)</i>: Voir Bit 6</p> <p>Bit 9: <i>CF Rampe d'accélération sélection 3 (D326)</i>: Voir Bit 6</p> <p>Bit 10: <i>CF Rampe de freinage sélection 0 (D327)</i>: Si le paramètre <i>D13</i> est réglé sur 2: <i>Signaux binaires</i>, les signaux <i>CF Rampe de freinage sélection 0</i> à 3 permettent d'affecter en code binaire une rampe de freinage à la consigne fixe momentanée.</p> <p>Bit 11: <i>CF Rampe de freinage sélection 1 (D327)</i>: Voir Bit 10</p> <p>Bit 12: <i>CF Rampe de freinage sélection 2 (D327)</i>: Voir Bit 10</p> <p>Bit 13: <i>CF Rampe de freinage sélection 3 (D327)</i>: Voir Bit 10</p> <p>Bit 14: <i>Validation CF / VF (flanc) (D328)</i>: Un flanc ascendant permet d'activer la commutation des valeurs fixes, consignes fixes ou rampes consigne fixe.</p> <p>Bit 15: <i>Validation CF / VF (niveau) (D329)</i>: Un Niveau HIGH permet d'activer la commutation des valeurs fixes, consignes fixes ou rampes consigne fixe.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 000000000000000bin ... 65535 (Representation binary)</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 04 35 00 00 hex</p>	26D4h	0h
D230 global r=2, w=2	<p>n-Consigne Relatif: Consigne de régime relative de l'application Consigne rapide par rapport à <i>D02</i>. Est additionnée à la consigne de régime haute résolution <i>D231</i>. Le signal du sens de rotation (<i>D100, D210.0</i>) inverse <i>D230</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: -200.0 ... 0,0 ... 200.0</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute: 32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 04 39 80 00 hex</p>	26E6h	0h
D231 global r=2, w=2	<p>n-Consigne haute résolution: Consigne de régime haute résolution de l'application Consigne rapide. Cette fonction varie en fonction de l'application Consigne rapide ou Consigne confort.</p> <p>Consigne rapide: La consigne est additionnée à la consigne relative <i>D230</i>. Le signal du sens de rotation (<i>D100, D210.0</i>) n'influence pas <i>D231</i>.</p> <p>Consigne confort: En ce qui concerne la place exacte du signal <i>n-Consigne haute résolution</i>, veuillez tenir compte de la description de l'application Consigne confort ID 441843.</p> <p><i>domaine des valeurs in tours/minute: -131072.000 ... 0,000 ... 131072.000</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,001tours/minute; PDO ; Type: I32; (valeur brute: 14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 04 39 C0 00 hex</p>	26E7h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D232 global r=2, w=2	Consigne externe: Spécification du signal <i>Consigne externe</i> via bus de terrain si la source du signal <i>D132 = 4:Paramètre</i> . <i>domaine des valeurs in %: -200.0 ... 0.0 ... 200.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 04 3A 00 00 hex	26E8h	0h
D233 global r=2, w=2	Consigne de correction 1: Spécification du signal <i>Consigne de correction 1</i> via bus de terrain si la source du signal <i>D133 = 4:Paramètre</i> . <i>domaine des valeurs in %: -200.0 ... 0.0 ... 200.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 04 3A 40 00 hex	26E9h	0h
D234 global r=2, w=2	Consigne de correction 2: Spécification du signal <i>Consigne de correction 2</i> via bus de terrain si la source du signal <i>D134 = 4:Paramètre</i> . <i>domaine des valeurs in %: -200.0 ... 0.0 ... 200.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 04 3A 80 00 hex	26EAh	0h
D235 global r=2, w=2	Consigne pas à pas: Spécification du signal <i>Consigne pas à pas</i> via bus de terrain si la source du signal <i>D135 = 4:Paramètre</i> . <i>domaine des valeurs in %: -200.0 ... 10.0 ... 200.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 04 3A C0 00 hex	26EBh	0h
D236 axe r=2, w=2	Max pos. Régime M-Régulation: Spécification du signal <i>Max. pos. Régime M-Régulation</i> via bus de terrain si la source du signal <i>D136 = 4:Paramètre</i> . REMARQUE Ce paramètre est représenté en tr/mn. <i>domaine des valeurs in tours/minute: -8191 ... 3000 ... 8191</i> Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767 = 8191 tours/minute); USS-Adr: 04 3B 00 00 hex	26ECh	0h
D237 axe r=2, w=2	Max nég. Régime M-Régulation: Spécification du signal <i>Max. nég. Régime M-Régulation</i> via bus de terrain si la source du signal <i>D137 = 4:Paramètre</i> . REMARQUE Ce paramètre est représenté en tr/mn. <i>domaine des valeurs in tours/minute: -8191 ... -3000 ... 8191</i> Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767 = 8191 tours/minute); USS-Adr: 04 3B 40 00 hex	26EDh	0h
D238 axe r=2, w=2	Max pos. Régime n-Régulation: Spécification du signal <i>Max. pos. Régime n-Régulation</i> via bus de terrain si la source du signal <i>D138 = 4:Paramètre</i> . REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i> . <i>domaine des valeurs in D89: -8192 ... 3000 ... 8192</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 3B 80 00 hex	26EEh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne															
Par.	description	bus de terrain- adresse													
D239 axe r=2, w=2	Max nég. Régime n-Régulation: Spécification du signal <i>Max. nég. Régime M-Régulation</i> via bus de terrain si la source du signal <i>D139 = 4:Paramètre</i> . REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i> . <i>domaine des valeurs in D89: -8192 ... -3000 ... 8192</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 3B C0 00 hex	26EFh	0h												
D240 global r=2, w=2	Consigne principal: Spécification du signal <i>Consigne Principale</i> via bus de terrain si la source du signal <i>D140 = 4:Paramètre</i> . <i>domaine des valeurs in %: -200.0 ... 0,0 ... 200.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 04 3C 00 00 hex	26F0h	0h												
D249 axe read (3)	Unité de mesure: Lire seulement. Texte utilisé en interne, déduit du texte dans <i>D89</i> . Le texte dans <i>D89</i> est complété par « /s ». Utilisé comme chaîne d'unités pour les vitesses utilisateur. <i>la configuration par défaut: Upm/s</i> Bus de terrain: Type: Str8; USS-Adr: 04 3E 40 00 hex	26F9h	0h												
D300 axe read (2)	Sens de rotation: Paramètre d'affichage pour l'état de signal actuel à l'entrée du module régime (<i>Reverse</i>). <i>D300</i> affiche l'état, quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D100</i> . Le tableau suivant montre la source en mode Bus de terrain (<i>D100 = 2:Paramètre</i>). <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Consigne rapide</td><td><i>D210</i></td><td>0</td></tr><tr><td>Régulateur technologique</td><td><i>G210</i></td><td>0</td></tr><tr><td>Consigne confort</td><td><i>D210</i></td><td>0</td></tr></table> <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 04 4B 00 00 hex	<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Consigne rapide	<i>D210</i>	0	Régulateur technologique	<i>G210</i>	0	Consigne confort	<i>D210</i>	0	272Ch	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>													
Consigne rapide	<i>D210</i>	0													
Régulateur technologique	<i>G210</i>	0													
Consigne confort	<i>D210</i>	0													
D301 axe read (2)	Dérangement externe: Paramètre d'affichage pour l'état de signal actuel à l'entrée du module régime (<i>extFault</i>). <i>D301</i> affiche l'état, quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D101</i> . <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 04 4B 40 00 hex	272Dh	0h												
D302 axe read (2)	Arrêt: Affichage du signal <i>Arrêt</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D102</i> . Si le signal <i>Arrêt</i> est actif, la consigne 0 est affectée à l'entraînement. Le moteur s'arrête. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4B 80 00 hex	272Eh	0h												
D303 axe read (2)	Fin de course +: Affichage du signal <i>Fin de course +</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D103</i> . Si le signal <i>Fin de course +</i> est activé, un événement sera déclenché. En mode standard, l'appareil commute vers l'état Dérangement. Le sens de rotation au-delà du fin de course est bloqué. Après avoir validé le dérangement, il est possible de se déplacer dans le sens opposé au fin de fin de course. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4B C0 00 hex	272Fh	0h												

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D304 axe read (2)	<p>Fin de course -: Affichage du signal <i>Fin de course-</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D104</i>. Si le signal <i>Fin de course-</i> est activé, un événement sera déclenché. En mode standard, l'appareil commute vers l'état Déangement. Le sens de rotation au-delà du fin de course est bloqué. Après avoir validé le déangement, il est possible de se déplacer dans le sens opposé au fin de fin de course.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4C 00 00 hex</p>	2730h	0h
D305 axe read (2)	<p>Validation pas à pas: Affichage du signal <i>Validation pas à pas</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D105</i>. Si l'entraînement atteint l'immobilisation, signal <i>Arrêt</i> actif (régime moteur est dans la fenêtre $\pm C40$), le mode pas à pas peut être libéré avec <i>Validation pas à pas</i>. Le paramètre <i>D105</i> définit la source du signal. Les sélections 0:Low et 1:High correspondent à des niveaux de signal fixes. Pour la sélection 2:Paramètre, le mot de commande <i>D210</i> Bit5 sert de source. Il est possible d'écrire le mot de commande via bus de terrain.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4C 40 00 hex</p>	2731h	0h
D306 axe read (2)	<p>Pas à pas +: Affichage du signal <i>Pas à pas +</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D106</i>. Si le mode pas à pas est libéré et le signal <i>Pas à pas +</i> actif, le signal <i>Consigne pas à pas</i> est émis sans être modifié.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4C 80 00 hex</p>	2732h	0h
D307 axe read (2)	<p>Pas à pas -: Affichage du signal <i>Pas à pas-</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D107</i>. Si le mode pas à pas est libéré et le signal <i>Pas à pas -</i> actif, le signal <i>Consigne pas à pas</i> est émis inversé.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4C C0 00 hex</p>	2733h	0h
D308 axe read (2)	<p>Blocage sens de rotation positif: Affichage du signal <i>Blocage sens de rotation positif</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D108</i>. Si le signal <i>Blocage direction positive</i> prend la valeur 1:actif, aucune consigne positive ne sera traitée.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4D 00 00 hex</p>	2734h	0h
D309 axe read (2)	<p>Bloque sens de rotation négatif: Affichage du signal <i>Blocage sens de rotation négatif</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D109</i>. Si le signal <i>Blocage direction négative</i> prend la valeur 1:actif, aucune consigne négative ne sera traitée.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4D 40 00 hex</p>	2735h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D310 axe read (2)	<p>Commutation du couple: Le signal <i>Commutation du couple</i> permet de permuter entre les limites de couple absolues <i>M-max</i> et <i>M-max 2</i>. A Niveau LOW, <i>M-max</i> est actif. A Niveau HIGH, <i>M-max 2</i> est actif.</p> <p><i>D310</i> affiche le signal, quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D110</i>.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4D 80 00 hex</p>	2736h	0h
D311 axe read (2)	<p>Principal/sec. Comm.: Affichage du signal <i>Maître/Esclave Commutation</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D111</i>.</p> <p>Si le signal <i>Maître/Esclave Commutation</i> prend la valeur 1:<i>actif</i>, la consigne Maître sera traitée (sélecteur <i>D140</i>).</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4D C0 00 hex</p>	2737h	0h
D312 axe read (2)	<p>Commutation régime / couple: Le signal <i>Commutation régime / couple</i> permet de commuter entre la régulation de vitesse et la régulation de couple. A Niveau LOW, la régulation de vitesse est active. A Niveau HIGH, la régulation de couple est active.</p> <p><i>D312</i> affiche le signal, quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D112</i>.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4E 00 00 hex</p>	2738h	0h
D313 axe read (2)	<p>Validation supplémentaire 2: Affichage du signal <i>Validation supplémentaire 2</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D113</i>.</p> <p>Le signal <i>Validation supplémentaire 2</i> est relié de manière logique aux validations de consigne. Si elles sont activées (voir <i>D55</i>), il faut que <i>Validation supplémentaire 2</i>, une validation de consigne et la validation d'appareil prennent la valeur 1:<i>actif</i> afin de libérer l'entraînement.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4E 40 00 hex</p>	2739h	0h
D314 axe read (2)	<p>Potentiomètre moteur VERS LE HAUT: Affichage du signal <i>Potentiomètre moteur VERS LE HAUT</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D114</i>.</p> <p>Un Niveau HIGH du signal <i>Potentiomètre moteur VERS LE HAUT</i> augmente la consigne du potentiomètre moteur en fonction de <i>D43</i> par Step ou en continu.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4E 80 00 hex</p>	273Ah	0h
D315 axe read (2)	<p>Potentiomètre moteur VERS LE BAS: Affichage du signal <i>Potentiomètre moteur VERS LE BAS</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D115</i>.</p> <p>Un Niveau HIGH du signal <i>Potentiomètre moteur VERS LE BAS</i> diminue la consigne du potentiomètre moteur en fonction de <i>D43</i> par Step ou en continu.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4E C0 00 hex</p>	273Bh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D316 axe read (2)	Potentiomètre moteur Preset: Affichage du signal <i>Potentiomètre moteur Preset</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D116</i> . Un niveau HIGH du signal <i>Potentiomètre moteur Preset</i> remet la consigne du potentiomètre moteur sur la valeur entrée dans <i>D44</i> . <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4F 00 00 hex	273Ch	0h
D317 axe read (2)	Pot.mot. sélection rampe: Si <i>D40</i> Bit7 est actif, le signal <i>Potentiomètre moteur sélection rampe</i> permet de commuter entre les rampes <i>D41</i> et <i>D42</i> . A Niveau LOW, la rampe <i>D41</i> est active. A Niveau HIGH, la rampe <i>D42</i> est active. <i>D317</i> affiche le signal, quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D117</i> . <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4F 40 00 hex	273Dh	0h
D318 axe read (2)	Sélecteur consigne principale: Affichage des signaux <i>Consigne principale sélection 0 à 2</i> (<i>D118.x</i>) sous forme de paramètre U8 (Bit0 = <i>Consigne principale sélection 0</i> , Bit1 = <i>Consigne principale sélection 1</i> , Bit2 = <i>Consigne principale sélection 2</i>). Les signaux de sélection de la consigne principale permettent de sélectionner pendant l'exploitation parmi plusieurs sources de consigne principale (par ex. consigne, consigne de correction ou potentiomètre moteur). La sélection via les sélecteurs de la consigne principale est prioritaire par rapport au réglage dans <i>D30</i> . Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 04 4F 80 00 hex	273Eh	0h
D319 axe read (2)	Validation CP (flanc): Affichage du signal <i>Validation consigne principale (flanc)</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D119</i> . Si la consigne principale est permutée pendant l'exploitation, il vaut valider la modification apportée par un signal de validation. La validation peut être déclenchée sur flanc ou sur niveau. Pour obtenir une validation, il faut déterminer sur le signal <i>Validation consigne principale (flanc)</i> un flanc positif ou sur le signal <i>Validation consigne principale (niveau)</i> un Niveau HIGH. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 4F C0 00 hex	273Fh	0h
D320 axe read (2)	Validation CP (niveau): Affichage du signal <i>Validation consigne principale (niveau)</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D120</i> . Si la consigne principale est permutée pendant l'exploitation, il vaut valider la modification apportée par un signal de validation. La validation peut être déclenchée sur flanc ou sur niveau. Pour obtenir une validation, il faut déterminer sur le signal <i>Validation consigne principale (flanc)</i> un flanc positif ou sur le signal <i>Validation consigne principale (niveau)</i> un Niveau HIGH. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 50 00 00 hex	2740h	0h
D324 axe read (2)	Consigne fixe sélectionnée: Affichage des signaux <i>Consigne fixe sélection 0 à 3</i> sous forme de paramètre U8 (représentation décimale). Les signaux <i>Sélection consigne fixe 0 à 3</i> permet en code binaire de sélectionner une consigne fixe. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 04 51 00 00 hex	2744h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D325 axe read (2)	Valeur fixe sélectionnée: Affichage des signaux <i>Valeur fixe sélection 0</i> à 2 sous forme de paramètre U8 (représentation décimale). Les signaux <i>Sélection valeur fixe 0</i> à 2 permettent en code binaire de sélectionner une valeur fixe. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 04 51 40 00 hex	2745h	0h
D326 axe read (2)	CF Rampe d'accélération: Affichage des signaux <i>CF Rampe d'accélération sélection 0</i> à 3 sous forme de paramètre U8 (Bit0 = <i>CF Rampe d'accélération sélection 0</i> , Bit1 = <i>CF Rampe d'accélération sélection 1</i> , Bit2 = <i>CF Rampe d'accélération sélection 2</i> , Bit3 = <i>CF Rampe d'accélération sélection 3</i>) Si le paramètre <i>D13</i> est réglé sur 2: <i>Signaux binaires</i> , les signaux <i>CF Rampe d'accélération sélection 0</i> à 3 permettent de sélectionner une rampe d'accélération. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 04 51 80 00 hex	2746h	0h
D327 axe read (2)	CF Rampe de freinage: Affichage des signaux <i>CF Rampe de freinage sélection 0</i> à 3 sous forme de paramètre U8 (Bit0 = <i>CF Rampe de freinage sélection 0</i> , Bit1 = <i>CF Rampe de freinage sélection 1</i> , Bit2 = <i>CF Rampe de freinage sélection 2</i> , Bit3 = <i>CF Rampe de freinage sélection 3</i>) Si le paramètre <i>D13</i> est réglé sur 2: <i>Signaux binaires</i> , les signaux <i>CF Rampe de freinage sélection 0</i> à 3 permettent de sélectionner une rampe de freinage. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 04 51 C0 00 hex	2747h	0h
D328 axe read (2)	Validation CF / VF (flanc): Affichage du signal <i>Validation CF / VF (flanc)</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D128</i> . Après une permutation des consignes fixes, valeurs fixes, rampes d'accélération ou de freinage, il vaut valider la modification apportée par un signal de validation. Pour obtenir une validation, il faut déterminer sur le signal <i>Validation CF / VF (flanc)</i> un flanc positif ou sur le signal <i>Validation CF / VF (niveau)</i> un Niveau HIGH. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 52 00 00 hex	2748h	0h
D329 axe read (2)	Validation CF / VF (niveau): Affichage du signal <i>Validation CF / VF (niveau)</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D129</i> . Après une permutation des consignes fixes, valeurs fixes, rampes d'accélération ou de freinage, il vaut valider la modification apportée par un signal de validation. Pour obtenir une validation, il faut déterminer sur le signal <i>Validation CF / VF (flanc)</i> un flanc positif ou sur le signal <i>Validation CF / VF (niveau)</i> un Niveau HIGH. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 52 40 00 hex	2749h	0h
D330 axe read (2)	n-Consigne relative: Paramètre d'affichage pour la valeur du signal actuelle à l'entrée du module régime (<i>RVrelat.</i>). <i>D330</i> affiche l'état, quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D130</i> . Ce signal pondéré avec <i>D02</i> donne une composante de la consigne régime. A laquelle vient s'ajouter ensuite la consigne régime haute résolution (<i>RefVal</i>). Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 04 52 80 00 hex	274Ah	0h
D331 axe read (2)	n-Consigne haute résolution: Paramètre d'affichage pour la valeur du signal actuelle à l'entrée du module consigne rapide (<i>RefVal</i>). La valeur de <i>D331</i> est ajoutée à la consigne relative. Bus de terrain: 1LSB=0,001tours/minute; PDO ; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 04 52 C0 00 hex	274Bh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D332 axe read (2)	<p>Consigne externe: Affichage du signal <i>Consigne externe</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D132</i>.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 53 00 00 hex</p>	274Ch	0h
D333 axe read (2)	<p>Consigne de correction 1: Affichage du signal <i>Consigne de correction 1</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D133</i>.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 53 40 00 hex</p>	274Dh	0h
D334 axe read (2)	<p>Consigne de correction 2: Affichage du signal <i>Consigne de correction 2</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D134</i>.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 53 80 00 hex</p>	274Eh	0h
D335 axe read (2)	<p>Cons.pas à pas: Affichage du signal <i>Consigne pas à pas</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D135</i>.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 53 C0 00 hex</p>	274Fh	0h
D336 axe read (2)	<p>Max pos. Régime M-Régulation: Affichage du signal <i>Max pos. Régime M-Régulation</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D136</i>.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; PDO ; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 04 54 00 00 hex</p>	2750h	0h
D337 axe read (2)	<p>Max nég. Régime M-Régulation: Affichage du signal <i>Max nég. Régime M-Régulation</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D137</i>.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; PDO ; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 04 54 40 00 hex</p>	2751h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D338 axe read (2)	<p>Max pos. Régime n-Régulation: Affichage du signal <i>Max pos. Régime n-Régulation</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D138</i>.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 54 80 00 hex</p>	2752h	0h
D339 axe read (2)	<p>Max nég. Régime n-Régulation: Affichage du signal <i>Max nég. Régime n-Régulation</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D139</i>.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 54 C0 00 hex</p>	2753h	0h
D340 axe read (2)	<p>Consigne Principal: Affichage du signal <i>Consigne Principale</i> quelle que soit la source sélectionnée dans <i>D140</i>.</p> <p>REMARQUE La consigne est indiquée en pourcent, quelle que soit la source.. Cette consigne est affichée dans <i>D340</i> par rapport à <i>D56</i>. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 04 55 00 00 hex</p>	2754h	0h
D370 axe read (2)	<p>Acquittement VC: Le paramètre montre en code décimal la combinaison de consigne sélectionnée. Le codage permet d'affichage un nombre décimal à cinq chiffres (par ex. 16245). Le chiffre des 100 représente la consigne principale sélectionnée, le chiffre des 10 la consigne additive et le chiffre des unités la consigne coefficient. Les consignes sont indiquées avec les numéros suivants: 0: aucune consigne sélectionnée (seulement possible avec consigne additive et consigne coefficient) 1: Consigne externe 2: Consignes fixes / Valeurs fixes (Valeurs fixes seulement avec consigne additive et consigne coefficient) 3: Potentiomètre moteur 4: Consigne de correction 1 5: Consigne de correction 2 6: Ecart de régulation PID 7: n-actuel 8: Consigne Principal (seulement sur le chiffre des 100) 9: Consigne pas à pas</p> <p>Exemple: 105 = Consigne externe comme consigne principale (<i>D30</i>), consigne de correction 2 comme consigne coefficient (<i>D33</i>) 345 = Potentiomètre moteur comme consigne principale (<i>D30</i>), consigne de correction 1 comme consigne additive (<i>D31</i>), consigne de correction 2 comme consigne coefficient (<i>D33</i>)</p> <p>Si le réglage <i>D30</i> = 2 est utilisé (consignes fixes comme consigne principale), il est possible de lire la consigne fixe sélectionnée momentanément sur le chiffre des 1000 et sur le chiffre des 10000. Exemple: 8200 = Huitième consigne fixe sélectionnée comme consigne principale (<i>D10.7</i>, <i>D11.7</i>) 16205 = Seizième consigne fixe comme consigne principale (<i>D10.15</i>, <i>D11.15</i>), consigne de correction 2 comme consigne coefficient</p>	2772h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	REMARQUE Il est impossible de régler la consigne Principal dans D30. Pour sélectionner la consigne Principal, vous devez utiliser le signal <i>Principal/Secondaire Commutation (D111)</i> . C'est pourquoi une consigne Principal active est affichée dans D370 avec la valeur 800. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: I16; USS-Adr: 04 5C 80 00 hex		
D371 axe read (2)	CF Valeur: Le paramètre indique la valeur de la consigne fixe actuelle (D11.x). REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans D87 et D88. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 5C C0 00 hex	2773h	0h
D372 axe read (2)	VF Valeur: Le paramètre indique la valeur de la valeur fixe actuelle. REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans D87 et D88. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 5D 00 00 hex	2774h	0h
D373 axe read (2)	CF Rampe d'accélération sélectionnée: Le paramètre indique le numéro de la rampe d'accélération consigne fixe active. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 04 5D 40 00 hex	2775h	0h
D374 axe read (2)	Valeur CF Rampe d'accélération: Le paramètre indique la valeur de la rampe d'accélération consigne fixe active. REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans D87 et D88. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 5D 80 00 hex	2776h	0h
D375 axe read (2)	CF Rampe de freinage sélectionnée: Le paramètre indique le numéro de la rampe de freinage consigne fixe sélectionnée. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 04 5D C0 00 hex	2777h	0h
D376 axe read (2)	CF Rampe de freinage active: Le paramètre indique le numéro de la rampe de freinage consigne fixe active. La rampe de freinage est active lorsque la valeur de la consigne fixe actuelle sera atteinte. Tant que cette valeur n'est pas encore atteinte, c'est la rampe de freinage de la dernière consigne fixe en vigueur qui sera appliquée. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 04 5E 00 00 hex	2778h	0h
D377 axe read (2)	CF Rampe symétrique: Le paramètre indique si la consigne fixe active travaille avec des rampes symétriques pour rotations à droite et à gauche (D21.x). Si affichage 0: <i>inactif</i> , les rotations à droite et à gauche utilisent différentes rampes. Si le paramètre est 1: <i>actif</i> , les rampes utilisées sont des rampes symétriques. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 5E 40 00 hex	2779h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D378 axe read (2)	<p>Valeur CF Rampe de freinage actuelle: Le paramètre indique la valeur de la rampe de freinage consigne fixe active.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 5E 80 00 hex</p>	277Ah	0h
D380 axe read (2)	<p>Valeur de la sortie potentiomètre moteur: Le paramètre indique la valeur actuelle de la consigne potentiomètre moteur.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 5F 00 00 hex</p>	277Ch	0h
D381 axe read (2)	<p>Consigne principale sélectionnée: Les paramètres <i>D381</i> jusqu'à <i>D388</i> indiquent les consignes au sein de la chaîne de consignes. Le paramètre indique la valeur de la consigne fixe actuelle.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 5F 40 00 hex</p>	277Dh	0h
D382 axe read (2)	<p>Consigne après addition: Les paramètres <i>D381</i> jusqu'à <i>D388</i> indiquent les consignes au sein de la chaîne de consignes. Le paramètre indique la valeur actuelle après l'addition de la consigne principale <i>D381</i> et de la consigne additive.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 5F 80 00 hex</p>	277Eh	0h
D383 axe read (2)	<p>Consigne après coefficient: Les paramètres <i>D381</i> jusqu'à <i>D388</i> indiquent les consignes au sein de la chaîne de consignes. Le paramètre indique la valeur actuelle après la multiplication de la consigne coefficient et du résultat de l'addition de la consigne principale et de la consigne additive (<i>D382</i>).</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 5F C0 00 hex</p>	277Fh	0h
D384 axe read (2)	<p>Consigne après n-Principal et sens de rotation: Les paramètres <i>D381</i> jusqu'à <i>D388</i> indiquent les consignes au sein de la chaîne de consignes. Le paramètre indique la consigne actuelle après <i>D383</i>, la commutation sur la consigne Principal (<i>D340</i>) et le signal du sens de rotation (<i>D300</i>).</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 60 00 00 hex</p>	2780h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
D385 axe read (2)	<p>Consigne + n-Consigne haute résolution: Les paramètres <i>D381</i> jusqu'à <i>D388</i> indiquent les consignes au sein de la chaîne de consignes. Le paramètre indique la consigne actuelle après l'addition de <i>D384</i> et de la consigne haute résolution (<i>D331</i>).</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 60 40 00 hex</p>	2781h	0h	
D386 axe read (2)	<p>Consigne après blocage sens de rotation et mode local: Les paramètres <i>D381</i> jusqu'à <i>D388</i> indiquent les consignes au sein de la chaîne de consignes. Le paramètre indique la consigne actuelle <i>D385</i> après le signal Arrêt ou la consigne pas à pas après blocage sens de rotation et fin de course et la commutation au mode local.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 60 80 00 hex</p>	2782h	0h	
D387 axe read (2)	<p>Consigne après suppression: Les paramètres <i>D381</i> jusqu'à <i>D388</i> indiquent les consignes au sein de la chaîne de consignes. Le paramètre indique la consigne actuelle <i>D386</i> après la suppression du régime.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 60 C0 00 hex</p>	2783h	0h	
D388 axe read (2)	<p>Consigne après limitation: Les paramètres <i>D381</i> jusqu'à <i>D388</i> indiquent les consignes au sein de la chaîne de consignes. Le paramètre indique la consigne actuelle <i>D387</i> après la commande du freinage et la limitation de vitesse <i>D338</i> et <i>D339</i>, et correspond après une inversion éventuelle avec <i>D57</i> au paramètre <i>E06</i> (en tr/mn).</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 61 00 00 hex</p>	2784h	0h	
D389 axe read (2)	<p>n-actuel: Le paramètre indique le régime moteur filtré actuel en mode Régulation de couple. En cas de commutation de régulation de couple vers régulation de vitesse, cette valeur est gelée, le régime pouvant être gardé avec la sélection <i>D30</i> = 6:n-actuel.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 61 40 00 hex</p>	2785h	0h	
D390 axe read (2)	<p>Rampe d'accélération actuelle: Le paramètre indique la valeur de la rampe d'accélération active en fonction de la consigne active.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 61 80 00 hex</p>	2786h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D391 axe read (2)	<p>Rampe décel. actuelle: Le paramètre indique la valeur de la rampe de freinage active en fonction de la consigne active.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est indiqué en unités utilisateur par seconde (BEH/s). Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.18; USS-Adr: 04 61 C0 00 hex</p>	2787h	0h
D392 axe read (2)	<p>Limite de couple positive actuelle: Le paramètre indique la limite de couple positive actuelle en cas de spécifications externes (C330 et C331). Pour les limites de couples côté moteur et côté générateur (C332 et C333), la limite de couple côté moteur actuelle est affichée.</p> <p>REMARQUE Toutes les autres limites de couple qui ne cesse de restreindre le réglage par défaut couple, tel que C03 ou I²t, n'entrent pas dans <i>D392</i>. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 62 00 00 hex</p>	2788h	0h
D393 axe read (2)	<p>Limite de couple négative actuelle: Le paramètre indique la limite de couple négative actuelle en cas de spécifications externes (C330 à C331). Pour les limites de couples côté moteur et côté générateur (C332 et C333), la limite de couple côté générateur actuelle est affichée.</p> <p>REMARQUE Toutes les autres limites de couple qui ne cesse de restreindre le réglage par défaut couple, tel que C03 ou I²t, n'entrent pas dans <i>D393</i>. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 62 40 00 hex</p>	2789h	0h
D394 axe read (2)	<p>Consigne de couple actuelle: Le paramètre indique la valeur actuelle de la consigne de couple comme la somme de la consigne de couple en cas de régulation de couple et de la précommande du régulateur PID.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 62 80 00 hex</p>	278Ah	0h
D395 axe read (2)	<p>n-Max actuel pour M-Régulation: Le paramètre indique la valeur de la limite de vitesse actuelle en cas de régulation de couple.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; PDO ; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 04 62 C0 00 hex</p>	278Bh	0h
D397 axe read (2)	<p>M-Moteur dans sens de rotation utilisateur: Le paramètre indique le couple moteur (filtré) actuel dans le sens de rotation utilisateur (<i>E02</i> x <i>D57</i>).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 04 63 40 00 hex</p>	278Dh	0h
D398 axe read (2)	<p>n-réel dans sens de rotation utilisateur: Le paramètre indique la vitesse réelle dans le sens de rotation utilisateur (<i>E100</i> x <i>D57</i>).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 04 63 80 00 hex</p>	278Eh	0h
D399 axe read (2)	<p>n-Réel en unités utilisateur: Le paramètre affiche la vitesse réelle.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre est représenté en unités utilisateur. Les unités utilisateur sont déterminées dans <i>D87</i> et <i>D88</i>. Bus de terrain: 1LSB=siehe D86; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.17; USS-Adr: 04 63 C0 00 hex</p>	278Fh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne				
Par.	description			bus de terrain- adresse
D400.0 axe r=2, w=2	<p>Sens de rotation retard: Si le signal <i>Sens de rotation</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D400.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D400.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 64 00 00 hex</p>			2790h 0h Array
D401.0 axe r=2, w=2	<p>Dérangement externe retard: Si le signal <i>Dérangement externe</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D401.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D401.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 64 40 00 hex</p>			2791h 0h Array
D402.0 axe r=2, w=2	<p>Arrêt retard: Si le signal <i>Arrêt</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D402.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D402.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 64 80 00 hex</p>			2792h 0h Array
D403.0 axe r=2, w=2	<p>Fin de course + retard: Si le signal <i>Fin de course +</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D403.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D403.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>. En outre, veuillez tenir compte du fait que les fins de course sont exploités de manière high-active. C'est pourquoi, la temporisation pour la mise hors service (et donc le déclenchement) du fin de course est paramétrée dans l'élément 0 et la temporisation de mise en service dans l'élément 1.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 64 C0 00 hex</p>			2793h 0h Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne				
Par.	description			bus de terrain-adresse
D404.0 axe r=2, w=2	Fin de course - retard: Si le signal <i>Fin de course</i> - doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D404.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D404.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms. REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (A150) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur A150. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 65 00 00 hex			2794h 0h Array
D405.0 axe r=2, w=2	Validation pas à pas retard: Si le signal <i>Validation pas à pas</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D405.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D405.1</i> une temporisation de mise hors service. REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (A150) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur A150. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 65 40 00 hex			2795h 0h Array
D408.0 axe r=2, w=2	Bloque sens de rotation positif retard: Si le signal <i>Bloque sens de rotation positif</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D408.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D408.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms. REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (A150) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur A150. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 66 00 00 hex			2798h 0h Array
D409.0 axe r=2, w=2	Bloque sens de rotation négatif retard: Si le signal <i>Bloque sens de rotation négatif</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D409.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D409.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms. REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (A150) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur A150. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 66 40 00 hex			2799h 0h Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D410.0 axe r=2, w=2	<p>Commutation du couple retard: Si le signal <i>Commutation du couple</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D410.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D410.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967 Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 66 80 00 hex</p>	279Ah Array	0h
D411.0 axe r=2, w=2	<p>Principal/Secondaire Commutation retard: Si le signal <i>Maître/Esclave Commutation</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D411.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D411.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967 Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 66 C0 00 hex</p>	279Bh Array	0h
D412.0 axe r=2, w=2	<p>Commutation régime / couple retard: Si le signal <i>Commutation régime / couple</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D412.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D412.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967 Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 67 00 00 hex</p>	279Ch Array	0h
D413.0 axe r=2, w=2	<p>Validation supplémentaire 2 retard: Si le signal <i>Validation supplémentaire 2</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D413.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D413.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967 Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 67 40 00 hex</p>	279Dh Array	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D416.0 axe r=2, w=2	<p>Potentiomètre moteur Preset retard: Si le signal <i>Potentiomètre moteur Preset</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D416.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D416.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 68 00 00 hex</p>	27A0h Array	0h
D417.0 axe r=2, w=2	<p>Potentiomètre moteur sélection rampe retard: Si le signal <i>Potentiomètre moteur sélection rampe</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D417.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D417.1</i> une temporisation de mise hors service.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 68 40 00 hex</p>	27A1h Array	0h
D419.0 axe r=2, w=2	<p>Validation CP (flanc) retard: Si le signal <i>Validation consigne principale (flanc)</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D419.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D419.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 68 C0 00 hex</p>	27A3h Array	0h
D420.0 axe r=2, w=2	<p>Validation CP (niveau) retard: Si le signal <i>Validation consigne principale (niveau)</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D420.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D420.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 69 00 00 hex</p>	27A4h Array	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
D428.0 axe r=2, w=2	<p>Validation CF / VF (flanc) retard: Si le signal <i>Validation CF / VF (flanc)</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D428.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D428.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 6B 00 00 hex</p>	27ACh Array	0h
D429.0 axe r=2, w=2	<p>Validation CF / VF (niveau) retard: Si le signal <i>Validation CF / VF (niveau)</i> doit être traité de manière temporisée, il est possible de paramétrer dans <i>D429.0</i> une temporisation de mise en service et dans <i>D429.1</i> une temporisation de mise hors service. Le temps est indiqué en ms.</p> <p>REMARQUE Il faut tenir compte du fait que la temporisation peut durer jusqu'à un temps de cycle convertisseur (<i>A150</i>) de plus. Ce qui joue un rôle lorsque la temporisation est comprise au sein de la plage du temps de cycle convertisseur <i>A150</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 04 6B 40 00 hex</p>	27ADh Array	0h
D430 axe read (1)	<p>Sens de rotation actif: <i>D430</i> indique le sens de rotation spécifié en fin du chemin de consigne. L'inversion du sens de rotation moteur par <i>D57</i> n'influence pas <i>D430</i>. Le sens de rotation est donc affiché ici dans la représentation utilisateur. La requête du bit d'état est effectuée via bus de terrain dans <i>D201</i> Bit1.</p> <p>0: Positif; 1: Négatif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6B 80 00 hex</p>	27AEh	0h
D431 axe read (1)	<p>Frein ouvert: <i>D431</i> est 1:actif si le frein est ouvert. Le paramètre passe à 0:inactif quand le frein commence à se fermer. La requête du bit d'état est effectuée via bus de terrain dans <i>D201</i> Bit2.</p> <p>REMARQUE Le paramètre ne sera écrit que si <i>F08</i> > 0.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6B C0 00 hex</p>	27AFh	0h
D432 axe read (1)	<p>Frein fermé: <i>D432</i> est 1:actif si le frein est fermé. Le paramètre passe à 0:inactif quand le frein commence à s'ouvrir. La requête du bit d'état est effectuée via bus de terrain dans <i>D201</i> Bit3.</p> <p>REMARQUE Le paramètre ne sera écrit que si <i>F08</i> > 0.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6C 00 00 hex</p>	27B0h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D433 axe read (1)	Reprise à la volée: A Niveau HIGH, l'entraînement se trouve en mode Reprise à la volée en vertu de C20. En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D201 Bit4. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6C 40 00 hex	27B1h	0h
D434 axe read (1)	Démarrage difficile: A Niveau HIGH, l'entraînement se trouve en Démarrage difficile en vertu de C20. En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D201 Bit5. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6C 80 00 hex	27B2h	0h
D435 axe read (1)	Prêt pour consigne: A Niveau HIGH, le convertisseur est libéré (E48 = 4) et le frein ouvert. En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D201 Bit6. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6C C0 00 hex	27B3h	0h
D436 axe read (1)	Limite de couple côté moteur / générateur: A Niveau HIGH, les limites de couple sont spécifiées côté moteur et côté générateur, c'est-à-dire les valeurs des sources réglées dans C132 et C133 sont différentes de zéro. En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D201 Bit7. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6D 00 00 hex	27B4h	0h
D437 axe read (1)	Pas à pas: D437 est 1:actif si les conditions suivantes sont remplies : -la validation pas à pas (sélecteur D105) ou la validation de consigne pas à pas (D55 et D113 Validation supplémentaire 2) est active, -un ordre d'arrêt (sélecteur D102) est imminent -et le régime a atteint pour la première fois la plage comprise entre -C40 et +C40. La requête du bit d'état est effectuée via bus de terrain dans D201 Bit8. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6D 40 00 hex	27B5h	0h
D438 axe read (1)	Arrêt atteint: D438 est 1:actif si un ordre d'arrêt est imminent (sélecteur D102) et le régime a atteint pour la première fois la plage comprise entre -C40 et +C40. En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D201 Bit9. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6D 80 00 hex	27B6h	0h
D439 axe read (1)	Au sein de la plage de suppression: A Niveau HIGH, le régime moteur se trouve au sein de la plage de suppression (C10.X, C11.X). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D201 Bit 10. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6D C0 00 hex	27B7h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D440 axe read (1)	M-Réel positif: A Niveau HIGH, le couple momentané (E90) est par rapport au sens de rotation Utilisateur (D57) supérieur à 5 %. En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D201 Bit 11. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6E 00 00 hex	27B8h	0h
D441 axe read (1)	M-Réel négatif: A Niveau HIGH, le couple momentané (E90) est par rapport au sens de rotation Utilisateur (D57) inférieur à -5 %. En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D201 Bit 12. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6E 40 00 hex	27B9h	0h
D442 axe read (1)	Rotation à droite: A Niveau HIGH, la vitesse (E91) est par rapport au sens de rotation Utilisateur supérieure à C40. En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D201 Bit 13. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6E 80 00 hex	27BAh	0h
D443 axe read (1)	Accélérer: A Niveau HIGH, la valeur du régime moteur augmente. En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D201 Bit 14. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6E C0 00 hex	27BBh	0h
D444 axe read (1)	Freiner: A Niveau HIGH, la valeur du régime moteur baisse. En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D201 Bit 15. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 6F 00 00 hex	27BCh	0h
D445 axe read (1)	Régulation de couple: Si paramètre D445 1:actif, le convertisseur se trouve en régulation de couple. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 04 6F 40 00 hex	27BDh	0h
D460 axe read (1)	Événement A: A Niveau HIGH, l'événement demandé via D90 s'est produit. En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans D202 Bit 11. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 73 00 00 hex	27CCh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

D.. Consigne			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
D461 axe read (1)	Événement B: A Niveau HIGH, l'événement demandé via <i>D91</i> s'est produit. En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans <i>D202</i> Bit 12. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 73 40 00 hex	27CDh	0h
D462 axe read (1)	Fin de course: A Niveau HIGH, un des fins de course a réagi (<i>D303</i> ou <i>D304</i>). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans <i>D202</i> Bit 13. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 73 80 00 hex	27CEh	0h
D463 axe read (1)	Avertissement: A Niveau HIGH, un avertissement est constaté (<i>E81</i> = 2). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans <i>D202</i> Bit 14. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 73 C0 00 hex	27CFh	0h
D464 axe read (1)	Inhibition démarrage: A Niveau HIGH, le convertisseur est en état Inhibition démarrage (<i>E48</i> = 1). En mode bus de terrain, le signal peut être demandé dans <i>D202</i> Bit 15. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 04 74 00 00 hex	27D0h	0h

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
E00 global read (0)	I-Moteur: Indique en ampère le courant moteur actuel. Bus de terrain: 1LSB=0,1A; PDO ; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.3; USS-Adr: 05 00 00 00 hex	2800h	0h
E01 global read (0)	P-Moteur: Affichage en kW de la puissance actuelle du moteur. Bus de terrain: 1LSB=0,001kW; PDO ; Type: I32; (valeur brute:2147483647 = 3435.973 kW); USS-Adr: 05 00 40 00 hex	2801h	0h
E02 global read (0)	M-Moteur filtré: Affichage en Nm du couple moteur actuel. Pour les machines asynchrones par rapport au couple nominal moteur, pour les machines brushless par rapport au couple d'immobilisation M0 . Lissé pour l'affichage sur l'écran de l'appareil. Il est possible d'accéder à la grandeur non lissée via <i>E90</i> . Bus de terrain: 1LSB=0,1Nm; PDO ; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.7; USS-Adr: 05 00 80 00 hex	2802h	0h
E03 global read (1)	Tension de circuit intermédiaire: Affichage de la tension de circuit intermédiaire actuelle. Plage de valeur pour les convertisseurs monophasés 0 ..500 V, pour les triphasés 0 ... 800 V. Bus de terrain: 1LSB=0,1V; PDO ; Type: I16; USS-Adr: 05 00 C0 00 hex	2803h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012


STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
E04 global read (1)	U-Moteur: Tension effective composée sur le moteur. Bus de terrain: 1LSB=0,1V; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767 = 2317.0 V); USS-Adr: 05 01 00 00 hex	2804h	0h
E05 global read (1)	f1-Moteur: Fréquence de la tension moteur. Bus de terrain: 1LSB=0,1Hz; PDO ; Type: I32; (valeur brute:2147483647 = 512000.0 Hz); USS-Adr: 05 01 40 00 hex	2805h	0h
E06 global read (0)	n-Consigne: En mode Régime. Affichage de la consigne de régime actuelle par rapport à l'arbre du moteur. Bus de terrain: 1LSB=0,1tours/minute; PDO ; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 05 01 80 00 hex	2806h	0h
E07 global read (1)	n-après-rampe: Affichage de la consigne de régime actuelle par rapport à l'arbre du moteur après l'intégrateur de consigne et le n-Consigne passe-bas. En mode Position (C62 = 1), la somme de Sortie régulateur de position et n-Précommande (= Consigne du régulateur de vitesse) est affichée. Bus de terrain: 1LSB=0,1tours/minute; PDO ; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 05 01 C0 00 hex	2807h	0h
E08 global read (0)	n-Moteur filtré: Affichage du régime moteur actuel. Lissé pour l'affichage sur l'écran de l'appareil. Il est possible d'accéder au régime moteur non lissé via E91. Si l'entraînement est exploité sans retour, ce régime est calculé via le modèle de moteur (dans ce cas, le régime moteur réel peut diverger du régime calculé). Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; PDO ; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 05 02 00 00 hex	2808h	0h
E09 global read (0)	Position du rotor: Position de l'arbre du moteur ou de l'encodeur moteur. En ce qui concerne les codeurs de valeur absolue, la position de l'encodeur est toujours lue à partir de l'encodeur et entrée dans ce paramètre. La plage de valeurs est limitée à ± 128 tr. Cette position est disponible dans les tous les modes d'exploitation. Pour les types de commande sans encodeur moteur, E09 sera simulé (imprécis). L'écran affiche des tours moteur entier avec 3 chiffres après la virgule La résolution intégrale de 24 Bit/tr est fournie via bus de terrain. L'exactitude et la plage de valeurs maximale dépendent de l'encodeur. Si E09 est exploité par une commande prioritaire relative à la saisie de la position, il faut <ul style="list-style-type: none"> • Que la résolution (impulsion/tour) de l'encodeur corresponde à un carré lisse, • Que E09 soit lu périodiquement et que la position dans la commande soit accumulée. Bus de terrain: 1LSB=0,001Tours; PDO ; Type: I32; (valeur brute:24 Bit=1·Tours); USS-Adr: 05 02 40 00 hex	2809h	0h
E10 global read (1)	AE1-Niveau: Niveau du signal sur l'entrée analogique 1 (X100.1 - X100.3) (sans considération de F11, F12). Pour compenser un décalage (la valeur qui arrive sur le convertisseur lorsque la commande prescrit 0 V), il faut l'entrer avec un signe inversé dans F11. Bus de terrain: 1LSB=0,001V; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767 = 20.000 V); USS-Adr: 05 02 80 00 hex	280Ah	0h
E11 global read (1)	AE2-Niveau: Niveau du signal sur l'entrée analogique 2 (X100.4 - X100.5) (sans considération de F21, F22). Pour compenser un décalage (la valeur qui arrive sur le convertisseur lorsque la commande prescrit 0 V), il faut l'entrer avec un signe inversé dans F21. Bus de terrain: 1LSB=0,001V; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767 = 20.000 V); USS-Adr: 05 02 C0 00 hex	280Bh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
E12 global read (1)	Température moteur: Température mesurée sur X2 via la sonde thermique du moteur. Bus de terrain: 1LSB=1°C; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767 = 328 °C); USS-Adr: 05 03 00 00 hex  Seulement si B38 est différent de 0.	280Ch	0h
E14 global read (2)	Relais de charge: Etat du relais de charge interne. Actif signifie que le contact est fermé, les résistances de charge sont pontées du réseau au circuit intermédiaire. Lors de la mise sous tension, le relais de charge reste tout d'abord ouvert. Il fermera dès que le circuit intermédiaire est chargé via les résistance de charge. REMARQUE Assurez-vous que les contacts sont ouverts (<i>E14 = 0:inactif</i>) avant la mise sous tension. Veillez notamment dans un bus CC à ce que les relais de charges de tous les convertisseurs reliés soient ouverts avant la mise sous tension. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 05 03 80 00 hex	280Eh	0h
E15 global read (1)	n-Encodeur moteur: Le régime calculé à partir de l'encodeur moteur indiqué dans B26. Cet affichage fonctionne même si le type de commande dans B20 n'exige aucun encodeur. Bus de terrain: 1LSB=0,1tours/minute; PDO ; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 05 03 C0 00 hex	280Fh	0h
E16 global read (1)	SortieAnalog.1-Niveau: Affichage du niveau sur la sortie analogique (X100.6 et X100.7). ±16384 est édité comme ±10 V. Bus de terrain: 1LSB=0,001V; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767 = 20.000 V); USS-Adr: 05 04 00 00 hex	2810h	0h
E17 global read (1)	Relais1: Affichage de l'état de Relais 1. La fonction du contact sur X1.1 et X1.2 (fermant) dépend de la version micrologiciel du convertisseur. Micrologiciel jusqu'à V 5.5A inclus L'affichage de l'état <i>1:actif</i> signifie que le contact est fermé. Pas de dérangement. Micrologiciel à partir de V 5.5B La fonction de Relais 1 dépend du paramètre <i>F10 Relais 1 Fonction</i> . Le réglage départ usine du paramètre <i>F10</i> est <i>0:aucun dérangement</i> . <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 05 04 40 00 hex	2811h	0h
E18 global read (1)	Relais2: Ce paramètre n'est disponible que sur les MDS 5000 et FDS 5000. Il indique l'état d'amorçage de Relais2 (frein de maintien moteur, X2.1, X2.2). Actif signifie que le contact est fermé et que le frein de maintien moteur purgé. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 05 04 80 00 hex	2812h	0h
E19 global read (2)	Entrées binaires: Le niveau de toutes les entrées binaires est affiché sous forme de mot binaire. Bit 0 = Validation, Bit 1 = BE1 etc. jusqu'au Bit 13 = BE13. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 05 04 C0 00 hex	2813h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
E20 global read (1)	Utilisation appareil: Affichage en % de l'utilisation actuelle du convertisseur. 100 % équivalent à la puissance nominale du convertisseur. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 05 00 00 hex	2814h	0h	
E21 global read (1)	Utilisation moteur: Affichage en % de l'utilisation actuelle du moteur. La grandeur de référence est le courant nominal moteur indiqué dans <i>B12</i> . Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 05 40 00 hex	2815h	0h	
E22 global read (1)	i2t-Appareil: Niveau du modèle d'appareil thermique (modèle i ² t). En cas d'utilisation à pleine capacité de 105 %, le dérangement suivant est affiché « 39:Temp.Appareil i2t ». Lorsque la limite 100 % est atteinte, le convertisseur déclenche l'événement « 39:Temp.Appareil i2t » avec le niveau indiqué dans <i>U02</i> . Le courant de sortie est limité, en cas de Servocommande ou de Commande vectorielle (<i>B20</i> = 2 ou 64), au courant nominal de l'appareil admissible. <i>domaine des valeurs in %: 0 ... 80 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: U8; (valeur brute:100·LSB=100%); USS-Adr: 05 05 80 00 hex	2816h	0h	
E23 axe read (1)	i2t-Moteur: Niveau du modèle de moteur thermique (modèle i ² t). 100 % correspondent à une utilisation à pleine capacité. Les données de dimensionnement, indiquées dans le groupe <i>B..</i> (moteur), sont à la base du modèle thermique, à savoir fonctionnement continu (exploitation S1). A plus de 100 %, la réaction paramétrée dans <i>U10</i> , <i>U11</i> pour l'événement « 45:Surtemp.Moteur i2t » est déclenchée. Si le moteur est équipé d'une thermistance KTY, le modèle I2t sera asservi sur la base de la mesure de température du moteur. Si, dans ce cas, la plaque signalétique est active, les paramètres suivants seront réglés sur : <i>U10</i> = 2:Avertissement et <i>U11</i> = 1 s. <i>domaine des valeurs in %: 0 ... 80 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: U8; (valeur brute:100·LSB=100%); USS-Adr: 05 05 C0 00 hex	2817h	0h	
E24 global read (1)	i2t-Résistance de freinage: Niveau du modèle thermique de résistance de freinage (modèle i ² t). 100 % correspondent à une utilisation à pleine capacité. Les données de la résistance de freinage sont déterminées avec <i>A21 ...A23</i> . A plus de 100 %, le dérangement suivant est affiché « 42:Temp.Ré.frein ». <i>domaine des valeurs in %: 0 ... 80 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: U8; (valeur brute:100·LSB=100%); USS-Adr: 05 06 00 00 hex	2818h	0h	
E25 global read (1)	Température appareil: Température actuelle en °C de l'appareil. (Limite surtempérature <i>R05</i> / Limite sous-température <i>R25</i>) Bus de terrain: 1LSB=1°C; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767 = 328 °C); USS-Adr: 05 06 40 00 hex	2819h	0h	
E26.0 global read (2)	Frein: Ce paramètre n'est disponible que sur le SDS 5000. L'élément 0 affiche l'état d'amorçage du frein 1 (sur X5 ou sur le module de freinage X302). 0: Serrer; 1: Purger; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 05 06 80 00 hex	281Ah	0h Array	
E26.1 global read (2)	Frein: Ce paramètre n'est disponible que sur le SDS 5000. L'élément 1 affiche l'état d'amorçage du frein 2 (sur X5 ou sur le module de freinage X302). 0: Serrer; 1: Purger; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 05 06 80 01 hex	281Ah	1h Array	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
E27 global read (2)	Sorties binaires: Le statut de toutes les sorties binaires est affiché sous forme de mot binaire. Bit0 = BA1 jusqu'à Bit9 = BA10. REMARQUE Veuillez tenir compte du fait qu'une simulation encodeur sur BA1 et BA2 n'est pas affichée dans E27. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 05 06 C0 00 hex	281Bh	0h	
E28 global read (1)	Sortie Analog.2-Niveau: Affichage du niveau sur la sortie analogique (X1.7 et X1.8). ± 16384 est édité comme ± 10 V. Bus de terrain: 1LSB=0,001V; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767 = 20.000 V); USS-Adr: 05 07 00 00 hex	281Ch	0h	
E29 axe read (2)	Avertissement: Effectuer un test de freinage! Si la gestion du freinage n'est pas active (B310 = 0:inactif), l'avertissement reste sur 0:inactif. L'activation de la gestion de freinage permet de surveiller si le temps réglé dans B311 <i>Temporisation pour test de freinage B300</i> est écoulé sans que l'action B300 <i>Test de freinage</i> n'ait été effectuée. 0: Avertissement inactif; 1: Test de freinage nécessaire, les raisons de ce message peuvent être les suivantes: - le temps réglé dans B311 <i>Temporisation pour test de freinage B300</i> est écoulé sans que l'action B300 <i>Test de freinage</i> n'ait été effectuée. - le temps réglé dans B311 <i>Temporisation pour test de freinage B300</i> est écoulé sans que l'action B300 <i>Test de freinage</i> n'ait été effectuée (dérangement 72:Test de freinage). - l'action B300 a abouti sur une erreur. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 07 40 00 hex	281Dh	0h	
E30 global read (1)	Temps de service: Affichage du temps durant lequel la pièce de commande du convertisseur était sous tension (compteur d'heures de service). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 05 07 80 00 hex	281Eh	0h	
E31 global read (1)	Temps actif: Affichage du temps durant lequel la pièce de commande du convertisseur était sous tension et la validation du bloc de puissance active. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 05 07 C0 00 hex	281Fh	0h	
E32 global read (1)	Compteur d'énergie: Affichage en Wh de l'énergie totale émise. Bus de terrain: 1LSB=1Wh; PDO ; Type: U32; USS-Adr: 05 08 00 00 hex	2820h	0h	
E33 global read (1)	Aiguille entraînée U-Zk: La tension du circuit intermédiaire est observée en permanence. La valeur la plus grande mesurée est sauvegardée ici de manière non volatile. Cette valeur peut être remise à zéro avec A37→1. Bus de terrain: 1LSB=0,1V; PDO ; Type: I16; USS-Adr: 05 08 40 00 hex	2821h	0h	
E34 global read (1)	I-Aiguille entraînée: Le courant moteur est observé en permanence. La valeur la plus grande mesurée est sauvegardée ici de manière non volatile. Cette valeur peut être remise à zéro avec A37→1. Bus de terrain: 1LSB=0,1A; PDO ; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.3; USS-Adr: 05 08 80 00 hex	2822h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
E35 global read (1)	Tmin-Aiguille entraînée: La température du convertisseur est observée en permanence. La valeur la plus petite mesurée est sauvegardée ici de manière non volatile. Cette valeur peut être remise à zéro avec A37→1. Bus de terrain: 1LSB=1°C; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767 = 328 °C); USS-Adr: 05 08 C0 00 hex	2823h	0h
E36 global read (1)	Tmax-Aiguille entraînée: La température du convertisseur est observée en permanence. La valeur la plus grande mesurée est sauvegardée ici de manière non volatile. Cette valeur peut être remise à zéro avec A37→1. Bus de terrain: 1LSB=1°C; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767 = 328 °C); USS-Adr: 05 09 00 00 hex	2824h	0h
E37 global read (3)	Énergie de freinage réinitialisable: l'énergie évacuée (en W/h) par la résistance de freinage est sauvegardée ici dans la mémoire non volatile. Cette valeur peut être remise à zéro avec A37 = 1. Bus de terrain: 1LSB=1Wh; PDO ; Type: U32; USS-Adr: 05 09 40 00 hex	2825h	0h
E38 global read (3)	Énergie de freinage durée de vie: l'énergie évacuée (en W/h) par l'énergie de freinage est sauvegardée ici dans la mémoire non volatile. Contrairement à E37, cette valeur ne peut pas être remise à zéro. Bus de terrain: 1LSB=1Wh; PDO ; Type: U32; USS-Adr: 05 09 80 00 hex	2826h	0h
E39 global read (3)	Heure de démarrage de l'application: Si le démarrage de la configuration dans l'appareil a abouti, E30 Temps de service est copié vers E39. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 05 09 C0 00 hex	2827h	0h
E40 global r=3, w=4	Compteur de température: Ce paramètre indique en % le temps durant lequel le convertisseur a été exploité à plus de 75 °C (température mesurée par le capteur de l'appareil). Le temps maximal admissible est 1 heure (=100,0 %) pendant un temps de service de 24 heures. Le compteur compte en 3,6 sec de 0,1 % vers le haut et en 83 sec (donc 23 fois plus lent) de 0,1 % vers le bas. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: U32; (valeur brute:4294967295-LSB=1327914,6%); USS-Adr: 05 0A 00 00 hex	2828h	0h
E41 global read (3)	i2t-Résistance de freinage maximum: la valeur maximale de la charge thermique de la résistance de freinage est sauvegardée ici dans la mémoire non volatile. Cette valeur peut être remise à zéro avec A37 = 1. REMARQUE - Ce paramètre n'indique pas la valeur maximale de E24. - E24 est initialisé à 80 % au moment du démarrage de l'appareil, en revanche, le modèle à la base de ce paramètre à 0 %. - Pour une mesure significative de la valeur maximale, il faut que la résistance de freinage soit à peu près à température ambiante au moment du démarrage de l'appareil. Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: U8; (valeur brute:100-LSB=100%); USS-Adr: 05 0A 40 00 hex	2829h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
E43 global read (3)	<p>Cause de l'événement: Diagnostic pour le dérangement apparu en dernier. L'événement momentanément actif est affiché dans <i>E82 Type d'événement</i>.</p> <p>Événement « 34:Panne matériel »</p> <ul style="list-style-type: none"> 1: FPGA; Erreur lors du chargement FPGA. 2: NOV-ST; Mémoire pièce de commande défectueuse (FERAM). 3: NOV-LT; Mémoire bloc de puissance défectueuse (EEPROM). 4: Frein1; La commande du frein 1 est défectueuse ou l'alimentation 24 V du module de freinage manque. 5: Frein2; La commande du frein 2 est défectueuse ou l'alimentation 24 V du module de freinage manque. 11: Mes.Courant; La mesure du décalage courant affiche un écart trop important lors du démarrage de l'appareil. <p>Événement « 37:Encodeur »</p> <ul style="list-style-type: none"> 1: Para<->Encodeur; Paramétrage impropre pour encodeur connecté. 2: ParaModArrêtMarche; Modification de paramètre ; Modification du paramétrage encodeur impossible en cours d'exploitation. Enregistrer, puis débrancher / brancher l'appareil pour valider la modification. 4: X4-Trace A/CLK; Rupture de fil trace A/Horloge. 5: X4-Trace B/Dat; Rupture de fil trace B/Données. 6: X4-Trace 0; Rupture de fil trace 0. 7: X4-EnDatAlarm; L'encodeur EnDat® annonce une alarme. 8: X4-EnDatCRC; L'encodeur EnDat® annonce qu'un nombre trop important d'erreurs a été constaté lors du contrôle de redondance. Causes possibles: Rupture de fil ou blindage du câble défectueux. 10: Resol.Supp.; Connexion résolveur impropre ou non effectuée, rupture de fil éventuelle. 11: X140 Sousrns; Erreur de coefficient de transmission, rupture de fil éventuelle. 12: X140 Surtns; Erreur de coefficient de transmission, rupture de fil éventuelle. 14: Resol.Erreur; Rupture de fil. 15: Doublet X120; Erreur de transmission double X120 apparue. 16: X120-Busy; L'encodeur a trop tardé à livrer une réponse ; pour esclave SSI : entraînement libéré depuis 5 ms, pas de télégramme. 17: RuptFil X120; Rupture de fil sur X120. 18: X120-Timeout; 19: Doublet X4; Double transmission X4. 20: X4-Busy; L'encodeur a trop tardé à livrer une réponse. 21: X4-Rupture de fil. 22: AX5000; Acquiescement sur permutation d'axe non exécuté. 23: AX5000Théorique; Comparaison entre E57 et E70. 24: X120-Diff.Ang; Dépassement de B297, G297 ou I297 sur encodeur à X120. 25: X4-Diff.Ang; Dépassement de B297, G297 ou I297 sur encodeur à X4. 26: X4-aucun encod; Encodeur introuvable sur X4 ou rupture de fil encodeur EnDat®/SSI. 27: X4-AX5000 trouv.; option opérationnelle AX 5000 sur X4 bien que le transmetteur incrémental ou l'encodeur EnDat® ait été paramétré ou aucun encodeur EnDat® n'est connecté à l'option AX 5000. 28: X4-EnDat trouv.; Encodeur EnDat® trouvé sur X4 bien qu'un autre encodeur ait été paramétré. 29: AX5000/IncEnc; Option AX 5000 erronée constatée sur X4 ou rupture de fil de la trace A d'un encodeur incrémental. 30: Opt2 incomp.; Version de l'option 2 obsolète. 31: X140EnDatAlar; L'encodeur EnDat® sur X140 annonce une alarme. 32: X140EnDatCRC; L'encodeur EnDat® sur X 140 annonce qu'un nombre trop important d'erreurs a été constaté lors du contrôle de redondance. Causes possibles : Rupture de fil ou blindage du câble défectueux. 33: IGB-Diff.Ang.; Dépassement de G297 sur l'IGB 	282Bh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher		
Par.	description	bus de terrain- adresse
	<p>34: Battery low; Au moment de la mise en service du convertisseur, on a constaté que la tension de la batterie est inférieure au seuil d'alarme de l'encodeur. Le référencement de l'axe est maintenu. Toutefois, la batterie tampon n'a plus qu'une autonomie restante limitée. Remplacez la batterie de l'AES avant la prochaine mise hors service du convertisseur. Veuillez consulter à ce sujet les instructions de service Absolute Encoder Support AES.</p> <p>35: Battery empty; Au moment de la mise en service du convertisseur, on a constaté que la tension de la batterie est inférieure à la tension minimale de l'encodeur. Le référencement de l'axe a été effacé. La batterie tampon n'est plus en mesure d'assister la position dans l'encodeur via la durée de coupure du convertisseur. Référenciez l'axe. Remplacez la batterie de l'AES avant la prochaine mise hors service du convertisseur. Veuillez consulter à ce sujet les instructions de service Absolute Encoder Support AES.</p> <p>Événement « 40:Données invalides »</p> <p>1 à 7: Mémoire pièce de commande</p> <p>1: Erreur; Niveau Low Erreur écriture / lecture ou Temporisation.</p> <p>2: BlocManque; Bloc de données inconnu.</p> <p>3: DatSéc.; Bloc sans sécurisation des données.</p> <p>4: CheckSum; Erreur somme de contrôle du bloc.</p> <p>5: R/O; read only; Bloc est r/o.</p> <p>6: Erreur de lecture; Phase de démarrage: Erreur de lecture bloc.</p> <p>7: BlocManque; Bloc introuvable.</p> <p>17 à 23: Mémoire bloc de puissance</p> <p>17: Erreur; Niveau Low Erreur écriture / lecture ou Temporisation.</p> <p>18: BlocManque; Bloc de données inconnu.</p> <p>19: DatSéc.; Bloc sans sécurisation des données.</p> <p>20: CheckSum; Erreur somme de contrôle du bloc.</p> <p>21: R/O; read only; Bloc est r/o.</p> <p>22: Erreur de lecture; Phase de démarrage: Erreur de lecture bloc.</p> <p>23: BlocManque; Bloc introuvable.</p> <p>32 et 33: Mémoire encodeur</p> <p>32: Plaque signalétique él.; Données de plaque signalétique introuvables.</p> <p>33: Val.Lim.Pl.Sign.él.; Valeur limite plaque signalétique él.; Paramètres plaque signalétique insaisissables (valeur limite ou existence).</p> <p>48: Moduleoption2; Erreur dans la mémoire de l'option 2 pour REA 5000 ou REA 5001 et XEA 5000 ou XEA 5001.</p> <p>Événement « 46:Sous-tension »</p> <p>1: Sous-tens. TCI; La valeur dans E03 Tension circuit intermédiaire est inférieure à la valeur paramétrée dans A35 Limite sous-tension</p> <p>2: Réseau biphasé; La surveillance de phase a identifié l'absence d'une phase lorsque le bloc de puissance est connecté.</p> <p>3: Panne secteur; Si la surveillance de phase saisit l'absence du réseau, le relais de charges est immédiatement désactivé. L'exploitation normale est maintenue. Si le bloc de puissance est encore branché lorsque le réseau est remis sous tension, un dérangement est déclenché au bout de 0,5 s.</p> <p>Événement « 52:Communication »</p> <p>1: CAN LifeGuard; L'appareil a détecté l'événement « Life-Guarding-Event » (le maître n'envoie plus de RTR).</p> <p>2: CAN Sync Error; Le message Sync n'a pas été reçu dans le délai défini dans le paramètre A201 Cycle Period Timeout.</p> <p>3: CAN Bus Off; Le CAN-Controller s'est déconnecté avec Bus-Off. Le pilote l'a relancé.</p> <p>4: PZD-Timeout; Panne de la liaison de données périodique (PROFIBUS).</p> <p>5: USS; (en préparation) Panne de la liaison de données périodique (USS).</p> <p>6: EtherCAT PDO-Ti; Le convertisseur n'a pas reçu de données de process dans le délai défini dans A258.</p>	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher		
Par.	description	bus de terrain- adresse
	<p>7: EtherCAT-DcSYNC0; Le signal de synchronisation « SYNC 0 » est perturbé. Ce dérangement ne peut se produire que si la EtherCAT synchronisation a été activée via « Distributed Clock (DC) ».</p> <p>8: IGB µC Panne; Le contrôleur pour la communication IGB est en panne.</p> <p>9: IGB Lost Frame; Dérangement dans l'IGB-Motionbus, le participant a découvert la perte d'au moins 2 cadres de données successifs (double erreur); cette cause apparaît uniquement si l'état IGB = 3:Motionbus et le moteur est sous tension.</p> <p>10: IGB P. LostFr; Dérangement de l'IGB-Motionbus ; un autre participant a découvert une double erreur et l'a communiquée via A163. Cette cause entraîne aussi la panne de ce convertisseur ; la cause apparaît uniquement si l'état IGB = 3:Motionbus et le moteur est sous tension.</p> <p>11: IGB Sync Err; La synchronisation est perturbée au sein du convertisseur parce que la configuration a été stoppée par POSITool; Ce dérangement apparaît uniquement si l'état IGB = 3:Motionbus et le moteur est sous tension.</p> <p>12: IGB ConfigTim; Un module n'a pas été exécuté en temps réel au début du domaine global; le cas échéant, l'ordre chronologique de la durée des modules a été mal réglé. Ce dérangement apparaît uniquement si l'état IGB = 3:Motionbus et le moteur est sous tension.</p> <p>13: IGBPartnerSyn; Un dérangement de synchronisation existe chez un autre participant du réseau IGB (cf. cause 11). Ce participant a communiqué son dérangement via A163. Par conséquent, ce convertisseur passe aussi en dérangement avec la cause 13. Ce dérangement apparaît uniquement si l'état IGB = 3:Motionbus et le moteur est sous tension.</p> <p>Evénement « 55:Platine optionnelle »</p> <p>1: CAN5000Panne; CAN 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne.</p> <p>2: DP5000Panne; DP 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne.</p> <p>3: REA5000Panne; REA 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne.</p> <p>4: SEA5000Panne; SEA 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne.</p> <p>5: XEA5000Panne; XEA 5000 ou XEA 5001 a été identifié, installé et est tombé en panne.</p> <p>6: InkSim-Init; Impossible d'initialiser la simulation de l'encodeur incrémental sur XEA. Le moteur a éventuellement tourné pendant l'initialisation.</p> <p>7: Option erronée; Platine optionnelle erronée ou manquante (comparaison entre E54/E58 et E68/E69)</p> <p>8: LEA5000Panne; LEA 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne.</p> <p>9: ECS5000Panne; ECS 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne.</p> <p>10: 24VPanne; Panne de l'alimentation 24 V pour XEA 5001 ou LEA 5000.</p> <p>11: SEA5001Panne; SEA 5001 a été identifié, installé et est tombé en panne.</p> <p>12: REA5001Panne; REA 5001 a été identifié, installé et est tombé en panne.</p> <p>13: PN5000 Pann 1; PN 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne. Des tests fondamentaux du matériel informatique ont reconnu une erreur.</p> <p>14: PN5000 Pann 2; PN 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne. Des tests fondamentaux du logiciel ont reconnu une erreur. 15: PN5000 Pann 3; PN 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne. La fonction chien de garde de la surveillance PN 5000 a reconnu une erreur.</p> <p>17: Option2 trop âgé; ou sur SDS 5000: Platine optionnelle avec état matériel trop ancien (XEA 5001: à partir état matériel 10, REA 5000: à partir état matériel 19)</p> <p>Evénement « 57:Durée utilisation »</p> <p>Une tâche périodique n'a pas été entièrement traitée au sein de son temps de cycle. La cause indique le numéro de la tâche concernée.</p> <p>Evénement « 69:Connexion moteur »</p> <p>1: Contact colle; Le contacteur ne s'est pas ouvert pendant le changement d'axe. Cette cause peut uniquement être constatée si au moins deux phases collent et le circuit intermédiaire est chargé (cf. E03). Pour les machines asynchrones, une magnétisation n'a pas pu être générée.</p> <p>2: Aucun moteur; le cas échéant, aucun moteur connecté ou interruption du câble vers le moteur.</p>	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher		
Par.	description	bus de terrain- adresse
	<p>Événement « 70:Cohérence des paramètres »</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: Type d'encodeur; le type de commande <i>B20</i> est certes « Servo », mais aucun encodeur correspondant n'a été sélectionné (<i>B26</i>, paramètre H..). 2: X120 Donné; dans un paramètre, X120 est utilisé comme source (cathode) alors qu'il est paramétré comme drain (anode) dans <i>H120</i> (ou vice-versa). 3: B12 <->B20; Type de commande <i>B20</i> n'est pas Servo, mais le courant nominal moteur (<i>B12</i>) dépasse de plus de 1,5 le courant nominal 4 kHz (<i>R24</i>) de l'appareil. 4: B10<->H31; Nombre de (paires de) pôles résolveur / moteur ; Le nombre de (paires de) pôles moteur (<i>B10</i>) et résolveur (<i>H31</i>) ne correspondent pas. 5: Glissement nég.; En cas d'utilisation des types de commande U/f, SLVC ou Vector Control (<i>B20</i>) : Type de commande sur « ASM ». Les valeurs pour le régime nominal moteur (<i>B13</i>), fréquence nominale moteur (<i>B15</i>) et nombre de pôles moteur (<i>B10</i>) engendrent un glissement négatif. 6: Limite de couple; En cas d'utilisation des valeurs saisies dans <i>C03</i> ou <i>C05</i>, le courant maximal du convertisseur serait dépassé. Saisissez des limites de couple inférieures. 7: B26:SSI-Slave; L'esclave SSI ne peut pas être utilisé comme encodeur moteur (problèmes de synchronisation). 8: C01>B83; <i>C01</i> ne peut pas être supérieur à <i>B83</i>. 9: E102/E103 manque; Tentative via l'IGB de se procurer une position maître bien que les paramètres <i>E102</i> et <i>E103</i> nécessaires ne soient pas disponibles. 10: <i>G104</i><-><i>G27</i>; Une position maître est envoyée via l'IGB-Motionbus (c.à.d. <i>G104</i> n'est pas réglé sur 0:inactif), mais les réglages 0:inactif et 6:IGB valides pour ce cas sont introuvables dans <i>G27</i>. <p>Événement « 71:Micrologiciel »</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: FW défectueux; Les états micrologiciel des processeurs de communication et d'entraînement sont incohérents ; un nouveau téléchargement du micrologiciel s'impose. 2: Activer FW; Le nouveau micrologiciel téléchargé dans le convertisseur n'est pas encore activé ; mettre hors puis sous tension. 3: Erreur CRC; Le contrôle périodique a détecté une somme de contrôle erronée ; mettre hors puis sous tension. Si l'erreur se reproduit lors du nouvel ARRÊT/MARCHE, le matériel est défectueux et doit être remplacé. <p>Événement « 72:Test de freinage »</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: B311Timeout; B311Timeout; Le temps réglé dans <i>B311 Temporisation pour test de freinage B300</i> est écoulé sans que l'action <i>B300 Test de freinage</i> n'ait été effectuée. 2: Frein défectueux; Lors de l'exécution de l'action <i>B300 Test de freinage</i>, le couple d'arrêt exigé (<i>B304</i>, <i>B305</i>) n'a pas pu être respecté ou la course test de l'encodeur intégrée au test de freinage a été terminée de manière incorrecte. <p>Événement « 73:Axe2Test de freinage »</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: B311Timeout; Le temps réglé dans <i>B311 Timeout pour test de freinage B300</i> est écoulé sans que l'action <i>B300 Test de freinage</i> avec Axe2 actif n'ait été effectuée. 2: Frein défectueux; Lors de l'exécution de l'action <i>B300 Test de freinage</i> avec Axe2 actif, le couple d'arrêt exigé (<i>B304</i>, <i>B305</i>) n'a pas pu être respecté ou la course test de l'encodeur intégrée au test de freinage a été terminée de manière incorrecte. <p>Événement « 74:Axe3Test de freinage »</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: B311Timeout; Le temps réglé dans <i>B311 Timeout pour test de freinage B300</i> est écoulé sans que l'action <i>B300 Test de freinage</i> avec Axe3 actif n'ait été effectuée. 2: Frein défectueux; Lors de l'exécution de l'action <i>B300 Test de freinage</i> avec Axe3 actif, le couple d'arrêt exigé (<i>B304</i>, <i>B305</i>) n'a pas pu être respecté ou la course test de l'encodeur intégrée au test de freinage a été terminée de manière incorrecte. 	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>Événement « 75:Ax4Test de freinage »</p> <p>1: B311Timeout; Le temps réglé dans B311 Timeout pour test de freinage B300 est écoulé sans que l'action B300 Test de freinage avec Axe4 actif n'ait été effectuée.</p> <p>2: Frein défectueux; Lors de l'exécution de l'action B300 Test de freinage avec Axe4 actif, le couple d'arrêt exigé (B304, B305) n'a pas pu être respecté ou la course test de l'encodeur intégrée au test de freinage a été terminée de manière incorrecte.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 0A C0 00 hex</p>		
E44 global read (0)	<p>Cause de l'événement: Diagnostic pour le dérangement apparu en dernier. La cause s'affiche en clair. L'événement momentanément actif est affiché dans E82 Type d'événement.</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 0B 00 00 hex</p>	282Ch	0h
E48 global read (0)	<p>Etat de l'appareil: Etat du logiciel de pilotage par états de l'appareil. Le logiciel de pilotage par états de l'appareil valide ou bloque la fonction d'entraînement et le bloc de puissance (application dans l'axe actif).</p> <p>0: Auto-test; Comme le convertisseur exécute une opération d'auto-test et de calibrage, il ne peut pas encore être validé. La fonction d'entraînement est bloquée. L'état de l'appareil permute automatiquement après quelques instants vers 1:Inhibition démarrage.</p> <p>1: Inhibition démarrage; Cet état de l'appareil empêche un redémarrage automatique lors du démarrage de l'appareil et lors de l'acquiescement d'un dérangement. La fonction d'entraînement est bloquée.</p> <p>L'état de l'appareil peut seulement commuter vers 2:Activable dans les conditions suivantes:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Validation sur niveau Low ou lors du premier démarrage A34 Démarrage automatique actif ET • circuit intermédiaire chargé ET • Axe activé <p>Conditions supplémentaires pour SDS 5000 :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Aucun IGB-Motionbus n'est configuré ou - Un IGB-Motionbus est configuré et soit l'IGB atteint l'état 3:IGB-Motionbus soit A124 IGB-Mode d'exception est activé. <p>Information</p> <p>Veillez noter qu'une permutation de l'état de l'appareil 1:Inhibition Démarrage vers 2:Activable dépend du paramètre A34.</p> <p>2: Activable; Le circuit intermédiaire est chargé, E67 Blocage de démarrage est inactif, une éventuelle permutation d'axe est terminée. La fonction d'entraînement est bloquée. Maintenant, si la validation est active, l'état de l'appareil passe à 3:En service.</p> <p>3: En service; Le circuit intermédiaire est chargé, E67 Blocage de démarrage est inactif, le bloc de puissance est préparé pour l'exploitation. La fonction d'entraînement est bloquée. L'état de l'appareil permute au bout de la durée la plus longue, c.à.d. soit 4 ms soit A150 Temps de cycle après 4:Validé.</p> <p>4: Validé; La fonction d'entraînement est validée, les consignes sont traitées.</p> <p>5: Dérangement; un dérangement s'est produit, la mémoire de dérangements a été écrite. La fonction d'entraînement est bloquée. L'état de l'appareil peut commuter vers 1:Inhibition démarrage lorsque le dérangement est acquitté.</p> <p>Information</p> <p>Veillez noter qu'une permutation de l'état de l'appareil 1:Inhibition Démarrage vers 2:Activable dépend du paramètre A34.</p> <p>6: Réaction au dérangement; un dérangement s'est produit, la mémoire de dérangements a été écrite. La fonction d'entraînement demeure validée pour la durée de l'arrêt rapide si A29 Arrêt rapide de dérangement. L'état de l'appareil passe à 5:Dérangement si:</p> <ul style="list-style-type: none"> - la mémoire de dérangements est écrite ET soit 	2830h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<ul style="list-style-type: none"> - le bloc de puissance doit être débranché (par ex. en cas de court-circuit ou mise à la terre) - A67 Blocage de démarrage = 1:actif ou - A29 Arrêt rapide de dérangement = 0:inactif ou - l'arrêt rapide se termine (à l'immobilisation, suite à max. A39 t-max Arrêt rapide ou validation = inactif) ou - si E06 Tension circuit intermédiaire est inférieure à 130 V. <p>7: Arrêt rapide; Un arrêt rapide a été déclenché, le convertisseur freine selon la rampe de freinage à un régime préréglé jusqu'à l'immobilisation. La fonction d'entraînement demeure validée pour la durée de l'arrêt rapide. L'état de l'appareil change une fois l'arrêt rapide terminé (selon la commande de l'appareil dans le domaine global, A39 t-max. Arrêt rapide, A44 Validation Arrêt rapide, A45 Fin de l'arrêt rapide).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 0C 00 00 hex</p>		
E50 global read (0)	<p>Appareil: Affichage du type d'appareil, par ex. MDS 5015.</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 0C 80 00 hex</p>	2832h	0h
E51.0 global read (0)	<p>Version micrologiciel: Version logiciel du convertisseur, par ex. V5.0. Pour le SDS 5000, version du micrologiciel actif dans l'élément 0, version du micrologiciel dans la mémoire de téléchargement de micrologiciel dans l'élément 1.</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 0C C0 00 hex</p>	2833h Array	0h
E51.1 global read (0)	<p>Version micrologiciel: Version logiciel du convertisseur, par ex. V5.0. Pour le SDS 5000, version du micrologiciel actif dans l'élément 0, version du micrologiciel dans la mémoire de téléchargement de micrologiciel dans l'élément 1.</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 0C C0 01 hex</p>	2833h Array	1h
E52 global read (1)	<p>Numéro de série: Numéro de l'appareil correspondant à la série fabriquée. Correspond au numéro de la plaque signalétique.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 05 0D 00 00 hex</p>	2834h	0h
E53 global r=1, w=4	<p>Identificateur configuration global: Indique la désignation abrégée pour la configuration du domaine global (indépendamment de l'axe). Si la configuration a été modifiée, un astérisque (*), placé en tête, s'affiche.</p> <p>3:Bornes (ou IGB Motionbus pour SDS 5000) 4:USS 5:CANopen® 7:PROFIBUS 19:DSP402 Commande de l'appareil CANopen® 20:DSP402 Commande de l'appareil PROFIBUS 23:EtherCAT® 24:DSP402 Commande de l'appareil EtherCAT® 26:PROFINET 27:DSP 402 PROFINET</p> <p>la configuration par défaut: 5:CAN IGB</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 0D 40 00 hex</p>	2835h	0h
E54 global read (1)	<p>Module optionnel 1: Affichage de la platine optionnelle supérieure reconnue lors de l'initialisation, par ex. CAN 5000.</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 0D 80 00 hex</p>	2836h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
E55 axe r=1, w=4	Identificateur configuration axe: Affiche la désignation abrégée pour la configuration de l'axe. Si la configuration a été modifiée, un astérisque (*), placé en tête, s'affiche. 0: Consigne rapide 1: Positionnement par commande infini 2: Positionnement par commande limité 8: Réducteur électronique limité 9: Positionnement par jeu de données de déplacement limité 10: Positionnement par jeu de données de déplacement infini 11: Réducteur électronique infini 12: Réducteur électronique limité PLCopen® 13: Réducteur électronique infini PLCopen® 15: Positionnement interpolant 16: Régulateur technologique 18: Consigne confort 21: Disques à came électroniques infini 22: Disques à came électroniques limité 25: Consigne rapide avec frein <i>la configuration par défaut: 21:ElectCamEndl</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 0D C0 00 hex	2837h	0h
E56.0 global r=1, w=2	Identificateur paramètre: Indique si les paramètres de l'axe 1 ont été modifiés à l'aide du champ de commande (écran et touches): Si dans A11 Axe Edit « 0:Axe 1 » a été sélectionné et qu'au moins un paramètre a été modifié à l'aide du champ de commande, la valeur de E56.0 Identificateur paramètre est mise sur 255. Si dans A11 « 1:Axe 2 » est sélectionné, en cas de modification, la valeur de E56.1 est mise sur 255, par analogie, cela s'applique aussi aux axes 3 et 4. Cela permet d'identifier une manipulation de paramètre illicite. 1: Réglage départ usine de POSITool 2..254: La valeur a été pertinemment réglée par l'utilisateur dans POSITool ou le bus de terrain et n'a pas été modifiée jusqu'à présent. 255: Au moins une valeur a été modifiée à l'aide du champ de commande ! Exceptions: Si A11 est paramétré dans le champ de commande ou si A00 Sauvegarder valeurs est déclenché, cela n'a aucune incidence sur E56. <i>domaine des valeurs: 0 ... 1 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 05 0E 00 00 hex	2838h Array	0h
E56.1 global r=1, w=2	Identificateur paramètre: Indique si les paramètres de l'axe 2 ont été modifiés à l'aide du champ de commande (écran et touches): Si dans A11 Axe Edit « 0:Axe 1 » a été sélectionné et qu'au moins un paramètre a été modifié à l'aide du champ de commande, la valeur de E56.0 Identificateur paramètre est mise sur 255. Si dans A11 « 1:Axe 2 » est sélectionné, en cas de modification, la valeur de E56.1 est mise sur 255, par analogie, cela s'applique aussi aux axes 3 et 4. Cela permet d'identifier une manipulation de paramètre illicite. 1: Réglage départ usine de POSITool. 2..254: La valeur a été pertinemment réglée par l'utilisateur dans POSITool ou le bus de terrain et n'a pas été modifiée jusqu'à présent. 255: Au moins une valeur a été modifiée à l'aide du champ de commande ! Exceptions: Si A11 est paramétré dans le champ de commande ou si A00 Sauvegarder valeurs est déclenché, cela n'a aucune incidence sur E56. <i>domaine des valeurs: 0 ... 1 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 05 0E 00 01 hex	2838h Array	1h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
E56.2 global r=1, w=2	<p>Identificateur paramètre: Indique si les paramètres de l'axe 3 ont été modifiés à l'aide du champ de commande (écran et touches): Si dans A11 Axe Edit « 0:Axe 1 » a été sélectionné et qu'au moins un paramètre a été modifié à l'aide du champ de commande, la valeur de E56.0 Identificateur paramètre est mise sur 255. Si dans A11 « 1:Axe 2 » est sélectionné, en cas de modification, la valeur de E56.1 est mise sur 255, par analogie, cela s'applique aussi aux axes 3 et 4. Cela permet d'identifier une manipulation de paramètre illicite.</p> <p>1: Réglage départ usine de POSITool. 2..254: La valeur a été pertinemment réglée par l'utilisateur dans POSITool ou le bus de terrain et n'a pas été modifiée jusqu'à présent. 255: Au moins une valeur a été modifiée à l'aide du champ de commande ! Exceptions: Si A11 est paramétré dans le champ de commande ou si A00 Sauvegarder valeurs est déclenché, cela n'a aucune incidence sur E56.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 1 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 05 0E 00 02 hex</p>	2838h Array	2h	
E56.3 global r=1, w=2	<p>Identificateur paramètre: Indique si les paramètres de l'axe 4 ont été modifiés à l'aide du champ de commande (écran et touches): Si dans A11 Axe Edit « 0:Axe 1 » a été sélectionné et qu'au moins un paramètre a été modifié à l'aide du champ de commande, la valeur de E56.0 Identificateur paramètre est mise sur 255. Si dans A11 « 1:Axe 2 » est sélectionné, en cas de modification, la valeur de E56.1 est mise sur 255, par analogie, cela s'applique aussi aux axes 3 et 4. Cela permet d'identifier une manipulation de paramètre illicite.</p> <p>1: Réglage départ usine de POSITool. 2..254: La valeur a été pertinemment réglée par l'utilisateur dans POSITool ou le bus de terrain et n'a pas été modifiée jusqu'à présent. 255: Au moins une valeur a été modifiée à l'aide du champ de commande ! Exceptions: Si A11 est paramétré dans le champ de commande ou si A00 Sauvegarder valeurs est déclenché, cela n'a aucune incidence sur E56.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 1 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 05 0E 00 03 hex</p>	2838h Array	3h	
E57 global read (1)	<p>POSIswitch: Affichage d'un POSISwitch® reconnu lors de l'initialisation.</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 0E 40 00 hex</p>	2839h	0h	
E58 global read (1)	<p>Module optionnel 2: Affichage de la platine optionnelle inférieure reconnue lors de l'initialisation, par ex. SEA 5000.</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 0E 80 00 hex</p>	283Ah	0h	
E59 global r=1, w=4	<p>Identificateur configuration: Indique la désignation abrégée pour la configuration complète (domaine global et les quatre axes). Si la configuration a été modifiée, un astérisque (*) s'affiche.</p> <p><i>la configuration par défaut: user</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 0E C0 00 hex</p>	283Bh	0h	
E60 global read (3)	<p>Booter: Uniquement pour SDS 5000. Version micrologiciel de démarrage du convertisseur, par ex. V 4.1.</p> <p>Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 0F 00 00 hex</p>	283Ch	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
E61 global read (3)	ParaModule: Taille de la mémoire ParaModul en kilooctet. Ce paramètre permet de faire la différence entre les espaces mémoire ParaModul (128 ko, 256 ko ou 1024 ko). 1024 ko ne sont gérés qu'à partir du micrologiciel V 5.5. Une taille de 0 ko signifie qu'aucun ParaModul n'a été trouvé ou que la taille du ParaModul n'est pas gérée. Bus de terrain: 1LSB=1kBytes; Type: U32; (valeur brute:10 Bit=1·kBytes); USS-Adr: 05 0F 40 00 hex	283Dh	0h
E62 global read (1)	M-max pos. act.: Limite de couple positive actuellement valable par rapport à B18. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 0F 80 00 hex	283Eh	0h
E66 global read (1)	M-max nég. act.: Limite de couple négative actuellement valable par rapport à B18. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 10 80 00 hex	2842h	0h
E67 global read (1)	Blocage de démarrage: Affichage de l'état de l'option ASP 5001. <i>0: inactif;</i> Le blocage de démarrage est inactif; le bloc de puissance peut être validé. <i>1: actif;</i> Le blocage de démarrage est actif; le bloc de puissance est bloqué de manière fiable. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 05 10 C0 00 hex	2843h	0h
E68 global read (3)	Module optionnel 1 théorique: Saisi par l'assistant de configuration POSITool. Si la configuration est transmise vers un autre appareil via Paramodul, la comparaison entre E68 et E54 permet de vérifier la disponibilité de toutes les ressources matérielles. Si cela n'est pas le cas, le dérangement « 55:Platine optionnelle » est déclenché avec comme cause d'événement E43 =7:Module optionnel erroné ou manquant. Il est alors impossible d'acquitter le dérangement. <i>la configuration par défaut: CAN 5000</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 11 00 00 hex	2844h	0h
E69 global read (3)	Module optionnel 2 théorique: Saisi par l'assistant de configuration POSITool. Si la configuration est transmise via Paramodul vers un autre appareil, la comparaison entre E69 et E58 permet de vérifier la disponibilité de toutes les ressources matérielles. Si cela n'est pas le cas, le dérangement « 55:Platine optionnelle » est déclenché avec comme cause d'événement E43 =7:Module optionnel erroné ou manquant. Il est alors impossible d'acquitter le dérangement. <i>la configuration par défaut: SEA 5001</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 11 40 00 hex	2845h	0h
E70 global read (3)	Ax5000 théorique: Saisi par l'assistant de configuration POSITool. Si la configuration est transmise via Paramodul vers un autre appareil, la comparaison entre E70 et E57 permet de vérifier la disponibilité de toutes les ressources matérielles. Si ce n'est pas le cas, le dérangement 37:n-Retour (à partir de V5.2: 37:Encodeur) est déclenché avec comme cause d'événement E43 =23:Ax5000 théorique. Il est alors impossible d'acquitter le dérangement. <i>la configuration par défaut: AX 5000</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 11 80 00 hex	2846h	0h
E71 global read (1)	AE1 mis à l'échelle: AE1-Signal après décalage et coefficient. $E71 = (E10 + F11) * F12$. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 05 11 C0 00 hex	2847h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
E72 global read (1)	AE2 mis à l'échelle: AE2-Signal après lissage, décalage et coefficient. $E72 = (E11 + F21) * F22$ Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 05 12 00 00 hex	2848h	0h	
E73 global read (1)	AE3 mis à l'échelle: AE2-Signal après lissage, décalage et coefficient ainsi que régulateur PID et décalage 2. $E73 = (E74 + F31) * F32$ Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 05 12 40 00 hex 👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2849h	0h	
E74 global read (1)	AE3-Niveau: Niveau du signal sur l'entrée analogique 3 (X102.1 - X102.2) (sans considération de F31, F32). Pour compenser un décalage (la valeur qui arrive sur le convertisseur lorsque la commande prescrit 0 V), il faut l'entrer avec un signe inversé dans F31. Bus de terrain: 1LSB=0,001V; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767 = 20.000 V); USS-Adr: 05 12 80 00 hex 👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	284Ah	0h	
E75 global read (2)	X1.Validation-invers: Le niveau de l'entrée binaire X1.Validation s'affiche inversé. Ce signal peut par ex. être utilisé pour le message en retour inversé de X1.Validation via une sortie binaire quelconque si cela est requis pour une commande à deux canaux avec l'ASP 5000. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 05 12 C0 00 hex	284Bh	0h	
E80 axe read (0)	Etat opérationnel: Affichage de l'état opérationnel actuel selon le voyant de fonctionnement. Utile en liaison avec des requêtes de bus de terrain ou une télécommande sériele. 10:PLCO_init; La commande du positionnement est initialisée (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique). 11:PLCO_Passive; La commande du positionnement se trouve à l'état 1:Passif (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique). 12:Immobile; La commande du positionnement se trouve à l'état 2:Immobile (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique). 13:Discr.Motion; La commande du positionnement se trouve à l'état 3:Discrete Motion (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique). 14:Cont.Motion; La commande du positionnement se trouve à l'état 4:Continuous Motion (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique). 15:Sync.Motion; La commande du positionnement se trouve à l'état 5:Synchronized Motion (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique). 16:Stopping; La commande du positionnement se trouve à l'état 6:Stopping (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique). 17>ErrorStop; La commande du positionnement se trouve à l'état 7>Errorstop (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique). 18:Homing; La commande du positionnement se trouve à l'état 8:Homing (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique). 19:Fin de course; Un fin de course a réagi. Veuillez noter que toutes les applications ne disposent pas de la fonction Fin de course (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique).	2850h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher		
Par.	description	bus de terrain- adresse
	<p>20: <i>refusé</i>; La commande du positionnement a constaté l'un des événements suivants (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique):</p> <ul style="list-style-type: none"> - L'entraînement n'est pas référencé, toutefois l'ordre de déplacement exige la référence. - Un ordre de déplacement, dont la cible se trouve au-delà du fin de course logiciel, a été déclenché. - Un ordre de déplacement, qui mène dans un sens de rotation bloqué, a été déclenché. <p>Le message récapitule les erreurs 1 à 4 dans <i>I90</i> ErrorCode.</p> <p>21: <i>Limité</i>; La commande du positionnement a constaté que l'une des limites suivantes a été atteinte (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique):</p> <ul style="list-style-type: none"> - Limite de couple - Erreur de poursuite - M-Limite par i^2t <p>22: <i>Interrompu</i>; La commande du positionnement a constaté l'un des événements suivants (applications Positionnement par jeu de données de déplacement ou Disque à came électronique):</p> <ul style="list-style-type: none"> - Un MC_Stop a été déclenché. - La validation a été déconnectée. - Un arrêt rapide a été déclenché. <p>23: <i>attendre</i>; L'entraînement se trouve dans un chaînage de jeux de données de déplacement et attend le signal de poursuite (application Positionnement par jeu de données de déplacement).</p> <p>24: <i>Pause</i>; L'entraînement se trouve dans un chaînage de jeux de données de déplacement et effectue actuellement une pause (application Positionnement par jeu de données de déplacement).</p> <p>30: <i>Dérangement</i>; Le convertisseur se trouve actuellement à l'état d'appareil <i>Dérangement</i>.</p> <p>31: <i>Auto-test</i>; Le convertisseur se trouve actuellement à l'état d'appareil <i>Auto-test</i>.</p> <p>32: <i>Inhibition démarrage</i>; Le convertisseur se trouve actuellement à l'état d'appareil <i>Inhibition démarrage</i> (voir Manuels de l'utilisateur du convertisseur).</p> <p>33: <i>Blocage de paramétrage</i>; réservé</p> <p>34: <i>Arrêt rapide</i>; Le convertisseur exécute un <i>Arrêt rapide</i>.</p> <p>35: <i>Connecté</i>; Le convertisseur se trouve actuellement à l'état d'appareil <i>Connecté</i> (voir Manuels de l'utilisateur du convertisseur).</p> <p>36: <i>Mode pas à pas</i>; Le mode pas à pas est actif dans l'application Consigne confort (<i>D437 = 1:actif</i>).</p> <p>37: <i>Arrêt actif</i>; Un ordre d'arrêt est imminent dans l'application Consigne confort et le régime a atteint une fois le domaine +C40 à -C40 (<i>D438 = 1:actif</i>).</p> <p>38: <i>Arrêt</i>; Un ordre d'arrêt est imminent dans l'application Consigne confort (<i>D302 = 1:actif</i>) et l'entraînement temporise avec la rampe <i>D84</i>.</p> <p>39: <i>Sens de rotation interdit</i>; Dans l'application Consigne confort, une consigne est prédéfinie dans un sens de rotation qui est bloqué (<i>D184 = 1:actif</i>, cf. aussi <i>D308</i> et <i>D309</i>).</p> <p>40: <i>Reprise à la volée</i>; Dans l'application Consigne confort, le convertisseur se trouve en mode Reprise à la volée (<i>D433 = 1:actif</i>).</p> <p>41: <i>Démarrage difficile</i>; Dans l'application Consigne confort, le convertisseur se trouve en mode Démarrage difficile (<i>D434 = 1:actif</i>).</p> <p>42: <i>accélération</i>; Dans l'application Consigne confort, le régime moteur augmente (<i>D443 = 1:actif</i>).</p> <p>43: <i>freinant</i>; Dans l'application Consigne confort, le régime moteur diminue (<i>D444 = 1:actif</i>).</p> <p>44: <i>Consigne > Consigne max.</i>; Dans l'application Consigne confort, la consigne a atteint la limite de vitesse qui s'affiche dans <i>D336</i> (Régulation de couple) ou <i>D338</i> (Régulation de vitesse) (<i>D185 = 1:actif</i>).</p> <p>45: <i>Consigne < Consigne min.</i>; Dans l'application Consigne confort, la consigne a atteint la limite de vitesse qui s'affiche dans <i>D337</i> (Régulation de couple) ou <i>D339</i> (Régulation de vitesse) (<i>D186 = 1:actif</i>).</p> <p>46: <i>Couple moteur=0</i>; Dans l'application Consigne confort en mode d'exploitation Régulation de couple, le couple actuel évolue dans un domaine de -5 % M_N à +5 % M_N.</p>	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>47: <i>Couple positif</i>; Dans l'application Consigne confort en mode d'exploitation Régulation de couple, le couple actuel (E90) par rapport au sens de rotation Utilisateur (D57) est supérieur à 5 % (D440 = 1:actif).</p> <p>48: <i>Couple négatif</i>; Dans l'application Consigne confort en mode d'exploitation Régulation de couple, le couple actuel (E90) par rapport au sens de rotation Utilisateur (D57) est inférieur à -5 % (D441 = 1:actif).</p> <p>49: <i>Zéro atteint</i>; Dans l'application Consigne confort en mode d'exploitation Régulation de vitesse, le régime a atteint le domaine de +C40 à -C40 (D180 = 1:actif).</p> <p>50: <i>En avant</i>; Dans l'application Consigne confort en mode d'exploitation Régulation de vitesse, la vitesse (E91) par rapport au sens de rotation Utilisateur (D57) est supérieure à C40 (D442 = 1:actif).</p> <p>51: <i>En arrière</i>; Dans l'application Consigne confort en mode d'exploitation Régulation de vitesse, la vitesse (E91) par rapport au sens de rotation Utilisateur (D57) est inférieure à -C40.</p> <p>52: <i>Fin de course faux</i>; Dans l'application Consigne confort, les fins de course sont permutés, c.à.d. le <i>fin de course négatif</i> a réagi pour une consigne positive (D304 = 1:actif) ou vice-versa.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 14 00 00 hex</p>		
E81 global read (1)	<p>Niveau de l'événement: Indique le niveau de l'événement actuel. De quel événement s'agit-il, sera affiché dans <i>E82 Nature de l'événement</i>. Utile en liaison avec des requêtes de bus de terrain ou une télécommande sériele.</p> <p>0: <i>inactif</i>; Le système d'événements est inactif, le convertisseur travail en mode Normal.</p> <p>1: <i>Message</i>; Un message est imminent. L'exploitation est poursuivie.</p> <p>2: <i>Avertissement</i>; Un avertissement est imminent. L'exploitation peut être poursuivie jusqu'à l'échéance du temps d'alerte relatif à cet événement (affichage dans <i>E83 Temps d'alerte</i>), ensuite un dérangement est déclenché.</p> <p>3: <i>Dérangement</i>; un dérangement s'est produit. La fonction d'entraînement est bloquée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 14 40 00 hex</p>	2851h	0h
E82 global read (0)	<p>Type d'événement: Affichage de l'événement / du dérangement actif actuel. Utile en liaison avec des requêtes de bus de terrain ou une télécommande sériele. La cause correspondante s'affiche dans <i>E43 / E44 Cause de l'événement</i>.</p> <p>30: <i>inactif</i>;</p> <p>31: <i>Court-circuit / Mise à la terre</i>; La coupure matérielle pour surintensité de courant est active parce que le moteur exige un courant trop élevé de la part du convertisseur (court-circuit entre enroulement, surcharge).</p> <p>32: <i>Court-circuit / Mise à la terre interne</i>; Un court-circuit a été constaté lors de la validation du convertisseur. Cela est probablement dû à une erreur d'appareil interne.</p> <p>33: <i>Surintensité</i>; Le courant moteur total dépasse le maximum autorisé. Le cas échéant, réglages de temps d'accélération trop courts ou de limites de couple impropres dans C03 et C05.</p> <p>34: <i>Panne matériel</i>; Une panne matérielle existe, par ex. dans la mémoire de la pièce de commande (cf. E43).</p> <p>35: <i>Chien de garde</i>; Le chien de garde du microprocesseur a réagi. Le microprocesseur est pleinement exploité ou sa fonction est éventuellement perturbée.</p> <p>36: <i>Sur tension</i>; La tension dans le circuit intermédiaire dépasse le maximum autorisé. Cela peut résulter d'une tension réseau trop élevée, du retour de l'entraînement en mode Freinage, d'une résistance de freinage trop faible ou de rampes de freinage trop raides.</p> <p>37: <i>Encodeur</i>; Une erreur relative à l'encodeur paramétré a été constatée (détails, cf. E43).</p> <p>38: <i>Surtemp. appareil capteur</i>; La température mesurée par le capteur de l'appareil est supérieure à la valeur maximale autorisée. Cela peut résulter de températures ambiantes / de l'armoire électrique trop élevées.</p> <p>39: <i>Surtemp. appareil i2t</i>; Le modèle i2t pour le convertisseur dépasse une exploitation thermique de 100 %. Cela peut résulter d'une surcharge du convertisseur due à un blocage du moteur ou une cadence trop élevée.</p>	2852h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher		
Par.	description	bus de terrain- adresse
	<p>40: <i>Données invalides</i>; Lors de l'initialisation de la mémoire non-volatile, une erreur de données a été saisie (détails, cf. E43).</p> <p>41: <i>Temp.MoteurTMS</i>; La sonde thermique moteur signale une surtempérature. Le moteur est éventuellement surchargé ou la sonde thermique n'est pas connectée.</p> <p>42: <i>Temp.Ré.Frein.</i>; Le modèle i2t pour la résistance de freinage dépasse 100 % d'utilisation. La résistance de freinage n'est éventuellement pas conçue en fonction de l'application.</p> <p>43: <i>inactif</i>;</p> <p>44: <i>Dérangement1 externe</i>; Le déclenchement est programmé en fonction de l'application.</p> <p>45: <i>Surtemp.Moteur i²t</i>; Le modèle i2t du moteur atteint une 100 % d'utilisation. Le moteur est éventuellement surchargé.</p> <p>46: <i>Sous-tension</i>; La tension de circuit intermédiaire est inférieure à la valeur limite réglée dans A35. Cela peut résulter d'interruptions dans l'alimentation réseau, de la panne d'une phase dans un raccordement triphasé ou de temps d'accélération trop courts.</p> <p>47: <i>M-Max Limite</i>; Le couple admissible pour le mode statique est dépassé dans les types de commande Servocommande, Commande vectorielle ou Commande vectorielle sans capteur. Les limites dans C03 et C05 sont éventuellement mal réglées.</p> <p>48: <i>inactif</i>;</p> <p>49: <i>inactif</i>;</p> <p>50: <i>inactif</i>;</p> <p>51: <i>inactif</i>;</p> <p>52: <i>Communication</i>; Un dérangement a été constaté au niveau de la communication (détails, cf. E43).</p> <p>53: <i>inactif</i>;</p> <p>54: <i>inactif</i>;</p> <p>55: <i>Platine optionnelle</i>; Une erreur liée à l'exploitation d'une platine optionnelle a été constatée (détails, cf. E43).</p> <p>56: <i>Overspeed</i>; Le régime mesuré était supérieur à $C01 \times 1,1 + 100$ tr/mn. L'encodeur est éventuellement défectueux.</p> <p>57: <i>Durée utilisation</i>; Le temps de cycle d'une tâche en temps réel a été dépassé (détails, cf. E43).</p> <p>58: <i>Mise à la terre</i>; Le bloc de puissance a constaté une erreur (à partir de BG3).</p> <p>59: <i>Surtemp.Moteur i²t</i>; Le modèle i2t du convertisseur dépasse 105 % d'utilisation. Cela peut résulter d'une surcharge du convertisseur due à un blocage du moteur ou une cadence trop élevée.</p> <p>60: <u102>;</p> <p>61: <u112>;</p> <p>62: <u122>;</p> <p>63: <u132>;</p> <p>64: <u142>;</p> <p>65: <u152>;</p> <p>66: <u162>;</p> <p>67: <u172>;</p> <p>68: <i>Dérangement 2 externe</i>; Le déclenchement est programmé en fonction de l'application.</p> <p>69: <i>Connexion moteur</i>; Une erreur a été constatée au niveau de la connexion moteur (détails, cf. E43).</p> <p>70: <i>Param.Cohérence</i>; Le paramétrage affiche des incohérences (détails, cf. E43).</p> <p>71: <i>Micrologiciel</i>;</p> <p>72: <i>Test de freinage Timeout</i>; La gestion du freinage annonce qu'un test de freinage s'impose (cf. E43).</p> <p>73: <i>Axe 2 Test de freinage Timeout</i>; La gestion du freinage annonce qu'un test de freinage dans Axe 2 s'impose (cf. E43).</p> <p>74: <i>Axe 3 Test de freinage Timeout</i>; La gestion du freinage annonce qu'un test de freinage dans Axe 3 s'impose (cf. E43).</p> <p>75: <i>Axe 4 Test de freinage Timeout</i>; La gestion du freinage annonce qu'un test de freinage dans Axe 4 s'impose (cf. E43).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 14 80 00 hex</p>	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
E83 global read (1)	Temps d'alerte: Lors d'alertes en cours, la durée restante jusqu'au déclenchement du dérangement s'affiche. Utile en liaison avec des requêtes de bus de terrain ou une télécommande sériele. Bus de terrain: 1LSB=1s; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 14 C0 00 hex	2853h	0h
E84 global read (1)	Axe actif: Affichage de l'axe actuel. Utile en liaison avec des requêtes de bus de terrain ou une télécommande sériele. 0: Axe 1; 1: Axe 2; 2: Axe 3; 3: Axe 4; 4: tous les axes inactifs; le dernier axe actif était Axe 1 5: tous les axes inactifs; le dernier axe actif était Axe 2 6: tous les axes inactifs; le dernier axe actif était Axe 3 7: tous les axes inactifs; le dernier axe actif était Axe 4 Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 15 00 00 hex	2854h	0h
E90 global read (3)	M-Moteur: Affichage en Nm du couple moteur actuel. Contrairement à E02 non lissé. Bus de terrain: 1LSB=0,01Nm; PDO ; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.16; USS-Adr: 05 16 80 00 hex	285Ah	0h
E91 global read (3)	n-Moteur: Affichage du régime moteur actuel en tr/mn. Contrairement à E08 non lissé. Si l'entraînement est exploité sans retour, ce régime est calculé via le modèle de moteur (dans ce cas, le régime moteur réel peut diverger du régime calculé). Bus de terrain: 1LSB=0,1tours/minute; PDO ; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 05 16 C0 00 hex	285Bh	0h
E92 global read (3)	I-d: Courant de magnétisation en %. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 17 00 00 hex	285Ch	0h
E93 global read (3)	I-q: Courant générateur de couple en %. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 17 40 00 hex	285Dh	0h
E94 global read (3)	I-a: Composants courant-a mesurés dans le système ab. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 17 80 00 hex	285Eh	0h
E95 global read (3)	I-b: Composants courant-b mesurés dans le système ab. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 17 C0 00 hex	285Fh	0h
E96 global read (3)	I-u: Composants courant-u mesurés dans le système uvw. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 18 00 00 hex	2860h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
E97 global read (3)	I-v: Composants courant-v mesurés dans le système uvw. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 18 40 00 hex	2861h	0h
E98 global read (3)	Ud: Tension dans le sens-d en V (tension de crête composée). Bus de terrain: 1LSB=0,1V; Type: I16; USS-Adr: 05 18 80 00 hex	2862h	0h
E99 global read (3)	Uq: Tension dans le sens-q en V (tension de crête composée). Bus de terrain: 1LSB=0,1V; Type: I16; USS-Adr: 05 18 C0 00 hex	2863h	0h
E100 global read (1)	n-Moteur: Affichage en pour cent du régime moteur actuel en format 16 bit peu encombrant. Le chiffre se rapporte à C01 n-max. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 05 19 00 00 hex	2864h	0h
E101 global read (1)	I-Moteur: Indique en pour cent le courant moteur actuel du courant nominal de l'appareil à une cadence de 4 kHz. Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 19 40 00 hex	2865h	0h
E102 global r=2, w=3	Position de l'axe principal Consumer: Paramètre de réception pour une position de l'axe principal via IGB. E102 doit être dans l'IGB-Mapping affecté au paramètre E163 de l'axe principal. La valeur du paramètre est affichée mise à l'échelle en nombre de tours; la mise à l'échelle interne de la valeur brute est 1 MSB = 2048 tours. MSB = most significant Bit = bit très significatif Information Si POSITool établit une liaison avec le convertisseur, ce paramètre sera toujours lu même si on a indiqué dans POSITool comme direction des données « Ecrire le paramètre ». Bus de terrain: 1LSB=1E-6Tours; PDO ; Type: I32; (valeur brute:20 Bit=1·Tours); USS-Adr: 05 19 80 00 hex	2866h	0h
E103 global r=2, w=3	Position de l'axe principal consumer estampille: Paramètre de réception pour une estampille relative à la position de l'axe principal (E102) via IGB. E103 doit être dans l'IGB-Mapping affecté au paramètre E164 de l'axe principal. La valeur du paramètre est affichée mise à l'échelle en µs; la mise à l'échelle interne de la valeur brute est 1 LSB = 7,63 ns. LSB = least significant Bit = bit peu significatif Information Si POSITool établit une liaison avec le convertisseur, ce paramètre sera toujours lu même si on a indiqué dans POSITool comme direction des données « Ecrire le paramètre ». Bus de terrain: 1LSB=1µs; PDO ; Type: U32; (valeur brute:4294967295 = 32767999 µs); USS-Adr: 05 19 C0 00 hex	2867h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
E120 global r=1, w=5	Consommable: Le texte entré dans la configuration de l'appareil étape 1/6 dans le champ « Consommable ». Bus de terrain: Type: Str8; USS-Adr: 05 1E 00 00 hex	2878h	0h
E121 global read (1)	Utilisateur: Le texte entré dans la configuration de l'appareil étape 1/6 dans le champ « Utilisateur ». Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 1E 40 00 hex	2879h	0h
E122.0 global read (3)	Informations relatives au téléchargement: Contient des informations sur le micrologiciel actif: Nom de l'utilisateur et de l'enregistrement sur l'ordinateur avec lequel le téléchargement a été effectué. Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 1E 80 00 hex	287Ah Array	0h
E122.1 global read (3)	Informations relatives au téléchargement: Contient des informations sur le micrologiciel actif: Nom de l'ordinateur avec lequel le téléchargement a été effectué. Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 1E 80 01 hex	287Ah Array	1h
E122.2 global read (3)	Informations relatives au téléchargement: Contient des informations sur le micrologiciel actif: Date et heure du téléchargement du micrologiciel. Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 1E 80 02 hex	287Ah Array	2h
E122.3 global read (3)	Informations relatives au téléchargement: Contient des informations sur le micrologiciel actif: Nombre de téléchargements effectués jusqu'à présent dans le convertisseur relié. Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 1E 80 03 hex	287Ah Array	3h
E123.0 global read (3)	Informations 2 de téléchargement: Contient des informations sur la mémoire de téléchargement de micrologiciel: Nom de l'utilisateur et de l'enregistrement sur l'ordinateur avec lequel le téléchargement a été effectué. Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 1E C0 00 hex	287Bh Array	0h
E123.1 global read (3)	Informations 2 de téléchargement: Contient des informations sur la mémoire de téléchargement de micrologiciel: Nom de l'ordinateur avec lequel le téléchargement a été effectué. Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 1E C0 01 hex	287Bh Array	1h
E123.2 global read (3)	Informations 2 de téléchargement: Contient des informations sur la mémoire de téléchargement de micrologiciel: Date et heure du téléchargement du micrologiciel. Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 1E C0 02 hex	287Bh Array	2h
E123.3 global read (3)	Informations 2 de téléchargement: Contient des informations sur la mémoire de téléchargement de micrologiciel: Nombre de téléchargements effectués jusqu'à présent dans le convertisseur relié. Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 1E C0 03 hex	287Bh Array	3h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
E149 global read (1)	Version matériel: Gamme d'appareil (FDS/MDS/SDS), version matériel du bloc de puissance (version de la topologie), date de fabrication du bloc de puissance (semaine et année). Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 05 25 40 00 hex	2895h	0h
E151 global read (2)	Cadence active: La cadence utilisée momentanément par le convertisseur. Bus de terrain: 1LSB=1kHz; Type: U8; USS-Adr: 05 25 C0 00 hex	2897h	0h
E152 global read (3)	Valeur brute simulation SSI: Affichage de la position éditée par la simulation SSI. En cas d'une simulation SSI 25 bits, les 25 bits supérieurs (31..7) de <i>E152</i> correspondent à la position éditée via SSI. En cas d'une simulation SSI 13 bits, les bits 19..7 correspondent à la position éditée via SSI. Il est impossible d'observer les bits 6..0 via SSI. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U32; USS-Adr: 05 26 00 00 hex 👁 Seulement visible si <i>E58</i> = XEA 5000 ou XEA 5001 et que <i>H120</i> est supérieur à 80: <i>Simulation encodeur incrémental</i> .	2898h	0h
E153 global read (3)	Angle brut encodeur moteur accumulé: Fournit une valeur brute accumulée de l'encodeur moteur paramétré dans <i>B26</i> . La valeur contient la valeur de <i>B35</i> sous forme de décalage additif. Etant donné qu'il s'agit d'une valeur brute, la mise à l'échelle dépend de l'encodeur moteur utilisé: <ul style="list-style-type: none"> • EnDat®, SSI: MSB=2048 tr • Résolveur: 65536LSBs=1 tr, c'est-à-dire MSB=32768 tr • Transmetteur incrémental: 1LSB=1Count (exploitation quadruple de la résolution (impulsion/tour)) MSB = most significant Bit = bit très significatif LSB = least significant Bit = bit peu significatif Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U32; USS-Adr: 05 26 40 00 hex 👁 Seulement visible si <i>B26</i> n'est pas sur 0: <i>inactif</i> .	2899h	0h
E154 global read (3)	Angle brut encodeur moteur: Fournit la valeur brute de l'encodeur moteur paramétré dans <i>B26</i> . La valeur contient la valeur de <i>B35</i> sous forme de décalage additif. Etant donné qu'il s'agit d'une valeur brute, la mise à l'échelle dépend de l'encodeur moteur utilisé: <ul style="list-style-type: none"> • EnDat®, SSI: MSB=2048 tr • Résolveur: 65536LSBs=1 tr, c'est-à-dire MSB=32768 tr • Transmetteur incrémental: 1LSB=1Count (exploitation quadruple de la résolution (impulsion/tour)), compteur 16 bits MSB = most significant Bit = bit très significatif LSB = least significant Bit = bit peu significatif Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U32; USS-Adr: 05 26 80 00 hex 👁 Seulement visible si <i>B26</i> n'est pas sur 0: <i>inactif</i> .	289Ah	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
E155 global read (3)	Angle brut de position: Valeur brute de l'encodeur moteur paramétré dans I02. Le format dépend de l'encodeur utilisé. Exemple: <ul style="list-style-type: none"> • EnDat® Multiturn, SSI: MSB = 2048 tours encodeur • EnDat® Singleturn, résolveur: MSB = 0,5 tours encodeur • Transmetteur incrémental: seuls les 16 bits supérieurs sont utilisés, ils contiennent les incréments comptés après l'exploitation quadruple. MSB = most significant Bit = bit très significatif Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U32; USS-Adr: 05 26 C0 00 hex	289Bh	0h	
E156 global read (3)	Angle brut maître: Valeur brute de l'encodeur moteur paramétré dans G27. Le format dépend de l'encodeur utilisé. Exemple: <ul style="list-style-type: none"> • EnDat® Multiturn, SSI: MSB = 2048 tours encodeur • EnDat® Singleturn, résolveur: MSB = 0,5 tours encodeur • Transmetteur incrémental: seuls les 16 bits supérieurs sont utilisés, ils contiennent les incréments comptés après l'exploitation quadruple. MSB = most significant Bit = bit très significatif Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U32; USS-Adr: 05 27 00 00 hex	289Ch	0h	
E157 axe read (2)	Valeur de comptage verrouillée: Si le module 100996 est instancé, lors de la première apparition d'une impulsion zéro d'un transmetteur incrémental connecté, réglé comme encodeur de position dans I02, la valeur du compteur incrémental sera verrouillée et mise à disposition dans E157. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 05 27 40 00 hex	289Dh	0h	
E158 axe read (2)	Statut du Counter-Latch: Si le module 100996 est instancé, lors de la première apparition d'une impulsion zéro d'un transmetteur incrémental connecté, réglé comme encodeur de position dans I02, la valeur du compteur incrémental sera verrouillée. Jusqu'à ce moment, E158 reste sur « 0:inactif ». Ensuite E158 est « 1:actif ». 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 05 27 80 00 hex	289Eh	0h	
E161 global read (3)	n-principal: La consigne de régime à la sortie de l'intégrateur de consigne. Bus de terrain: 1LSB=0,1tours/minute; PDO ; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 05 28 40 00 hex	28A1h	0h	
E163 global read (2)	Position de l'axe principal Producer: Ce paramètre met à disposition une position de l'axe principal pour la transmission ultérieure via IGB. La source de cette position de l'axe principal peut être sélectionnée dans G104. La valeur du paramètre est affichée mise à l'échelle en nombre de tours ; la mise à l'échelle interne de la valeur brute est 1 MSB = 2048 tours. MSB = most significant Bit = bit très significatif Bus de terrain: 1LSB=1E-6Tours; PDO ; Type: I32; (valeur brute:20 Bit=1·Tours); USS-Adr: 05 28 C0 00 hex	28A3h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
E164 global read (2)	<p>Position de l'axe principal producer estampille: Ce paramètre met à disposition une estampille inhérente à la position de l'axe principal dans <i>E163</i> pour la transmission ultérieure via IGB.</p> <p>La valeur du paramètre est affichée mise à l'échelle en μs ; la mise à l'échelle interne de la valeur brute est 1 LSB = 7,63 ns.</p> <p>LSB = least significant Bit = bit peu significatif</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1μs; PDO ; Type: U32; (valeur brute:4294967295 = 32767999 μs); USS-Adr: 05 29 00 00 hex</p>	28A4h	0h	
E165 global read (3)	<p>Id-Consigne: Consigne en % pour le courant de magnétisation.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 29 40 00 hex</p>	28A5h	0h	
E166 global read (3)	<p>Iq-Consigne: Consigne en % pour le courant générateur de couple.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 29 80 00 hex</p>	28A6h	0h	
E167 global read (3)	<p>Etat bloc de puissance: Indique si l'étage de sortie est validé.</p> <p>192: <i>Bloc de puissance hors service;</i></p> <p>248: <i>Activer bloc de puissance;</i></p> <p>255: <i>Bloc de puissance en service;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 05 29 C0 00 hex</p>	28A7h	0h	
E170 global read (2)	<p>M-cons: Seulement pour les types de commande avec spécification du couple. Actuellement, le couple théorique requis par le régulateur de vitesse.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 2A 80 00 hex</p>	28AAh	0h	
E174 global read (3)	<p>Compteur CRC: Compte de manière non volatile les erreurs CRC et Busy qui se sont produites dans les encodeurs EnDat®. L'apparition d'erreurs CRC est le signe de problèmes CEM. Cette valeur peut être remise à zéro avec A37→1.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 05 2B 80 00 hex</p>	28AEh	0h	
E175 global read (3)	<p>Erreur SSI: Compte les erreurs de protocole qui se sont produites dans les encodeurs SSI. Les erreurs de protocole sont reconnues parce que la valeur d'incrément maximale indiqué dans <i>H900</i> est dépassée au cours de deux protocoles successifs. La valeur erronée est rejetée. Une deuxième valeur extrême de suite provoque un dérangement de l'installation (erreur de poursuite, encodeur).</p> <p>REMARQUE Seuls les utilisateurs de niveau 4 sont autorisés à lire / modifier le paramètre <i>H900</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 05 2B C0 00 hex</p>	28AFh	0h	
E176.0 axe read (2)	<p>Compteur d'actions de rodage: compte toutes les actions <i>B301</i> Roder le frein 1, quelque soit le résultat <i>B301.2</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 05 2C 00 00 hex</p>	28B0h	0h	Array
E176.1 axe read (2)	<p>Compteur d'actions de rodage: compte toutes les actions <i>B302</i> Roder le frein 2, quelque soit le résultat <i>B302.2</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 05 2C 00 01 hex</p>	28B0h	1h	Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
E177 axe read (2)	<p>Temps depuis le dernier test de freinage: Indique en heures le temps écoulé depuis la dernière action <i>B300 Test de freinage</i>.</p> <p>Si la gestion du freinage n'est pas active (<i>B310 = 0:inactif</i>), le temps reste sur zéro. Le temps s'écoule dès l'activation de la gestion du freinage.</p> <p>Le temps restant jusqu'à ce que l'événement 72 soit affiché comme message « Test de freinage », est calculé de la manière suivante: (<i>B311 Temporisation pour test de freinage B300</i>) - (<i>E177 Temps depuis le dernier test de freinage</i>). Pendant ce temps, il faut effectuer le test de freinage suivant.</p> <p>Le temps restant jusqu'à ce que l'événement 72 soit affiché comme dérangement « Test de freinage », est calculé de la manière suivante: $2 * B311 - E177$ Le dérangement provoque le blocage du convertissage. Il faut valider le dérangement pour pouvoir effectuer les fonctions <i>B300 Test de freinage</i>, <i>B301 Roder frein 1</i> et <i>B302 Roder frein 2</i>.</p> <p>Information Dans les axes 2, 3 et 4, ce paramètre vaut par analogie pour les événements 73, 74 et 75.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1Heures; Type: U32; (valeur brute:4294967295 = 298261 Heures); USS-Adr: 05 2C 40 00 hex</p>	28B1h	0h
E178 global read (2)	<p>Nombre de cycles de commutation ASP: Le paramètre compte chaque demande et chaque sélection de l'ASP 5001 lorsque la partie commande est activée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 05 2C 80 00 hex</p>	28B2h	0h
E180 global read (3)	<p>Statut M-limite positive: La limite de couple positive est valable. Dans l'application Consigne confort, en mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D200 Bit 3</i>.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 2D 00 00 hex</p>	28B4h	0h
E181 global read (3)	<p>Statut M-limite négative: La limite de couple négative est valable. Dans l'application Consigne confort, en mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D200 Bit 4</i>.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 2D 40 00 hex</p>	28B5h	0h
E182 global read (3)	<p>Statut n-limite positive: En cas d'exploitation avec parenthésisation de la vitesse et/ou régulation de couple (<i>C61 = 1</i>), le régime maximal positif a été atteint. En cas d'exploitation sans parenthésisation de la vitesse et/ou avec régulation de vitesse (<i>C61 = 0</i>), un régime théorique positif trop élevé a été limité sur +<i>C01</i>.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 2D 80 00 hex</p>	28B6h	0h
E183 global read (3)	<p>Statut n-limite négative: En cas d'exploitation avec parenthésisation de la vitesse et/ou régulation de couple (<i>C61 = 1</i>), le régime maximal négatif a été atteint. En cas d'exploitation sans parenthésisation de la vitesse et/ou avec régulation de vitesse (<i>C61 = 0</i>), un régime théorique négatif trop élevé a été limité sur -<i>C01</i>.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 2D C0 00 hex</p>	28B7h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

E.. Afficher			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
E186 global read (3)	Statut M-Limite moteur: A Niveau HIGH, le couple a atteint la limite de couple côté moteur. En mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D200</i> Bit5. 0: <i>Inactif</i> ; 1: <i>Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 2E 80 00 hex	28BAh	0h
E187 global read (3)	Statut M-limite côté générateur: A Niveau HIGH, le couple a atteint la limite de couple côté générateur. En mode bus de terrain, le signal peut être lu dans <i>D200</i> Bit6. 0: <i>Inactif</i> ; 1: <i>Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 2E C0 00 hex	28BBh	0h
E191 global r=2, w=4	Durée utilisation: Affichage de l'utilisation relative de la tâche en temps réel par la configuration graphique. A chaque cycle de la configuration, la valeur maximale est constituée. En cas d'utilisation trop élevée (> env. 75 %), il est recommandé de régler le temps de cycle dans le paramètre <i>A150</i> à une valeur plus grande. La modification de <i>A150</i> entraîne le démarrage de <i>E191</i> à 0 %. Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: U16; valeur brute:1LSB=Funct.no.9; USS-Adr: 05 2F C0 00 hex	28BFh	0h
E200 global read (2)	Device Status Byte: Ce byte contient les signaux de statut de la commande de l'appareil. Bit 0: Validé, l'entraînement est opérationnel, pas de dérangement, l'état de l'appareil correspond à <i>E48 = 4:Exploitation validée</i> . Bit 1: Erreur: Etat de l'appareil: «Réaction au dérangement active » ou « Dérangement ». Bit 2: Arrêt rapide (également arrêt rapide dans « Réaction au dérangement active »). Bit 3,4: En cas d'axes multiples, l'axe actif est affiché ici. Bit4 Bit3 Axe 0 0 Axe 1 0 1 Axe 2 1 0 Axe 3 1 1 Axe 4 Bit 5: Axe dans <i>E84</i> est actif. Bit 6: Local: Mode local activé. Bit 7: Le bit 7 dans <i>A180</i> (Device Control Byte) est copié vers le bit 7 dans <i>E200</i> (Device Status Byte) à chaque cycle de la commande de l'appareil. Si le bit 7 est permuté dans <i>A180</i> , la CPE supérieure est informée via un cycle de communication fermé (envoyer les données, exploiter, renvoyer). Cela permet d'assurer par ex. pour le PROFIBUS une communication optimisée en termes de cycle. Le bit 7 d'établissement de liaison dans <i>A180/E200</i> ne précise pas si l'application a réagi aux données de process. Selon l'application, d'autres mécanismes sont prévus (par ex. Motion-ID pour positionnement par commande). REMARQUE Vous ne pouvez utiliser le signal Toggle du Bit 7 que si les commandes de l'appareil 3:Bornes, 4:USS, 5:CANopen, 6:PROFIBUS ou 23:EtherCAT sont appliquées. Si vous avez configuré une commande d'appareil DSP402, Bit 7 affiche toujours l'état de signal 0. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 05 32 00 00 hex	28C8h	0h
E941 global read (3)	Id-min: Anzeige des kleinsten Wertes, den die Regelung als Sollwert für <i>E92 Id</i> anfordern kann, der aktuelle Sollwert wird in <i>E165 Id-Soll</i> angezeigt. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 05 EB 40 00 hex		

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
F01 axe r=2, w=2	<p>Régime purge frein: Le régime indiqué est mappé en interne sur une fréquence pour laquelle le frein est ouvert dans le mode d'exploitation $B20 = 0$:Commande U/f ou $B20 = 1$:Régulation vectorielle sans capteur.</p> <p>Ce régime n'est pas exploité dans le mode d'exploitation $B20 = 2$:Régulation vectorielle ou $B20 = 64$:Servocommande.</p> <p>domaine des valeurs in tours/minute: 1 ... 1 ... 8191</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; Type: I16; (valeur brute:32767 = 8191 tours/minute); USS-Adr: 06 00 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si $B20 = 0$:Commande U/f ou $B20 = 1$:SLVC et que F08 n'est pas 0:inactif.</p>	2A01h	0h	
F02 axe r=2, w=2	<p>Régime serrage frein: En cas de dépassement négatif de ce régime lors de l'arrêt, le frein est fermé.</p> <p>domaine des valeurs in tours/minute: 1 ... 30 ... 8191</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; Type: I16; (valeur brute:32767 = 8191 tours/minute); USS-Adr: 06 00 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si $B20 = 0$:Commande U/f ou $B20 = 1$:SLVC et que F08 n'est pas 0:inactif.</p>	2A02h	0h	
F06 axe r=2, w=3	<p>tps relach.frein: Seulement si $F08 = 1$ (Frein). Définit la durée de purge du frein connecté. Sélectionner F06 comme coefficient supérieur de 1,3 par rapport au temps t2 (catalogue SMS, section M : servomoteurs ED+EK). Le démarrage est temporisé de la durée de F06 lors de l'octroi de la validation ou la suppression du signal Arrêt / Arrêt rapide.</p> <p>REMARQUE Si un relais de couplage est utilisé, la durée de purge frein doit être prolongée du temps de réponse du relais.</p> <p>Si $B07 = 0$ (seulement avec SDS 5000) et $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base de données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B07 = 1$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder finalement les modifications avec $A00 = 1$. Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire F07 dans la plaque signalétique.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 32767</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: I16; USS-Adr: 06 01 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si F08 Frein n'est pas sur 0:inactif.</p>	2A06h	0h	
F07 axe r=2, w=3	<p>tps serrage frein: Seulement si $F08 = 1$:actif. Définit la durée de purge du frein connecté. Sélectionner F07 comme coefficient supérieur de 1,3 par rapport au temps t1 (catalogue SMS, section M: servomoteurs ED+EK). En cas de dépassement négatif du régime de serrage frein F02, l'entraînement demeure en régulation pour la durée F07.</p> <p>REMARQUE Si un relais de couplage est utilisé, la durée de serrage frein doit être prolongée de la durée de mise au repos du relais.</p> <p>Si $B07 = 0$ (seulement avec SDS 5000) et $B04 = 1$, ce paramètre sera décrit sur la base de données de la plaque signalétique après chaque mise sous tension. D'éventuelles modifications manuelles ne seront effectives qu'après la mise à l'arrêt et la mise en marche suivante même si les modifications n'ont été sauvegardées vaguement dans le paramodule. Activer $B07 = 1$ pour effectuer des modifications permanentes puis sauvegarder finalement les modifications avec $A00 = 1$. Veuillez noter que, dans ce cas, il ne sera plus possible de lire F06 dans la plaque signalétique.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 32767</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: I16; USS-Adr: 06 01 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si F08 Frein n'est pas sur 0:inactif.</p>	2A07h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
F08 axe r=2, w=2	<p>Frein: Active la commande du frein de maintien à l'aide du convertisseur. Si <i>F08</i> est paramétré sur <i>0:inactif</i>, l'état de la commande du frein correspond à celui de l'état de <i>A900</i>. Pour SDS 5000, <i>F08</i> doit être activé pour régler <i>F09</i> et pouvoir déclencher les actions <i>B300</i>, <i>B301</i> et <i>B302</i>. Pour une gestion de freinage <i>B310</i> active, <i>F08</i> doit être activé.</p> <p>Information Pour la gestion de freinage du SDS 5000, une modification de ce paramètre est seulement valide suite à la mise hors et sous tension de l'appareil.</p> <p><i>0: inactif:</i> Le frein n'est pas commandé par l'application, mais toujours ouvert avec Validation Marche (24 V sur X2).</p> <p><i>1: actif:</i> Le frein est commandé par l'application. La commande du frein est déclenchée par l'activation du signal Arrêt / Arrêt rapide, ainsi que par la suppression de la validation. L'action par intégration du régulateur de vitesse (couple théorique) est sauvegardée au moment du serrage frein et restaurée lors du redémarrage. Si la validation est désactivée (<i>A900</i> = 0), le couple sauvegardé est supprimé.</p> <p><i>2: Ne pas sauvegarder le couple;</i> La fonction du frein est identique à la sélection <i>1:actif</i>. L'action par intégration du régulateur de vitesse (couple théorique) n'est pas sauvegardée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 02 00 00 hex</p>	2A08h	0h
F09 axe r=2, w=2	<p>Freins utilisés:</p> <p>AVERTISSEMENT Risque de dommages corporels et matériels! La sélection des actions <i>B300</i> Test de freinage ou <i>B301/B302</i> Roder freins 1/2 sans frein réellement connecté peut mener à des mouvements intempestifs dangereux de l'entraînement avec un couple moteur maximal! Comparez impérativement le réglage de ce paramètre avec le câblage du frein!</p> <p>Le paramètre <i>F09</i> définit pour quels freins une surveillance d'état périodique sera exécutée. Si l'état confirmé du frein ne correspond pas à la commande, le dérangement 34 <i>Panne matériel</i>, cause 4:<i>Frein1</i> ou 5:<i>Frein 2</i> est déclenché.</p> <p>Le paramètre <i>F09</i> communique aux actions <i>B300</i> Test de freinage et <i>B301/B302</i> Roder freins 1/2 quels sont les freins disponibles. Les actions sont uniquement utilisées pour les freins qui ont été paramétrés auparavant comme disponibles.</p> <p>Information La gestion du freinage repose sur l'exécution des réglages dans chaque axe configuré, par ex. pour Axe 1 dans <i>1.F09</i> et pour Axe 3 dans <i>3.F09</i>.</p> <p><i>1: Frein1;</i> Un seul frein est connecté au X300.1 du module de freinage STÖBER BRS 5000. <i>2: Frein2;</i> Un seul frein est connecté au X300.3 du module de freinage STÖBER BRS 5000. <i>3: Freins 1 et 2;</i> Deux freins sont connectés au X300 du module de freinage STÖBER BRS 5000.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 02 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>F08</i> Frein n'est pas sur <i>0:inactif</i>.</p>	2A09h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
F10 global r=3, w=3	<p>Fonction Relais 1: F10 permet de paramétrer le comportement de Relais 1.</p> <p><u>0: fonction 0:</u> Relais 1 est ouvert si aucune configuration n'est active ou E48 Etat d'appareil: 0:Auto-test 5:Dérangement 6:Réaction au dérangement active Relais 1 est fermé si une configuration est active et E48 Etat d'appareil: 1:Inhibition démarrage 2:Activable 3:En service 4:Exploitation validée 7:Arrêt rapide actif</p> <p><u>1: fonction 1;</u> Relais 1 est ouvert si aucune configuration n'est active ou E48 Etat d'appareil: 0:Auto-test 1:Inhibition démarrage 5:Dérangement</p> <p>Relais 1 est fermé si une configuration est active et E48 Etat d'appareil: 2:Activable 3:En service 4:Exploitation validée 6:Réaction au dérangement 7:Arrêt rapide actif</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 02 80 00 hex</p>	2A0Ah	0h	
F11 axe r=2, w=2	<p>AE1-Décalage: F11 est ajouté à E10, le résultat est multiplié par F12. Ce signal est fourni à la configuration. Pour compenser un décalage (valeur constatée par le convertisseur lorsque la commande prescrit 0 V), il faut saisir celui-ci avec un signe inversé dans F11.</p> <p>domaine des valeurs in V: -10.000 ... <u>0.000</u> ... 10.000 Bus de terrain: 1LSB=0,001V; Type: I16; (valeur brute:32767 = 20.000 V); USS-Adr: 06 02 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A0Bh	0h	
F12 axe r=2, w=2	<p>AE1-Gain: L'addition de F11 et E10 est multipliée par F12. Ce signal est fourni à la configuration.</p> <p>domaine des valeurs in %: -400.0 ... <u>100.0</u> ... 400.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=400,0%); USS-Adr: 06 03 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A0Ch	0h	
F13 axe r=2, w=2	<p>AE1 Tau pour lissage consigne: La constante de temps pour le lissage d'une consigne prédéfinie pour AE1 est paramétrée dans F13.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... <u>0.6</u> ... 200.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.11; USS-Adr: 06 03 40 00 hex</p>	2A0Dh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
F14 axe, OFF r=2, w=2	AE1 Mode sélecteur: Le mode Consigne pour AE1 est réglé dans <i>F14</i> . Pour la sélection 0:-10 V à 10 V, une tension théorique peut être connectée à AE1 au sein du domaine indiqué. Les sélections 1 et 2 peuvent être réglées lorsqu'un courant théorique est prédéfini. Pour 1:0 à 20 mA, les prescriptions 0 mA et 20 mA sont respectivement interprétées comme consignes minimale et maximale. Dans le réglage 2, cette interprétation est inversée, c.à.d. pour 0 mA (rupture de fil), le moteur est commandé avec une consigne maximale (commande de la pompe). Pour les réglages 3 et 4, la surveillance de rupture de fil peut être activée dans <i>F15</i> . Pour ces réglages, un courant théorique de 4 à 20 mA est connecté. Pour 3:4 à 20 mA, les prescriptions 4 mA et 20 mA sont respectivement interprétées comme consignes minimale et maximale. Pour la sélection 4:20 à 4 mA, le traitement est inversé, c.à.d. pour 4 mA, le moteur est commandé avec une consigne maximale. <u>0: De -10 V à 10 V;</u> <u>1: De 0 à 20 mA;</u> <u>2: De 20 à 0mA;</u> <u>3: De 4 à 20mA;</u> <u>4: De 20 à 4mA;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 03 80 00 hex	2A0Eh	0h
F15 axe r=2, w=2	AE1 Surveillance rupture fil: Si <i>F14</i> est réglée sur 3:4 à 20 mA ou 4:20 à 4 mA, la surveillance rupture fil peut être activée dans <i>F15</i> . Une surveillance rupture fil active signifie qu'en cas d'une rupture de fil, l'événement 4 de l'application est généré selon le paramétrage dans <i>U140</i> à <i>U142</i> . L'entraînement se déplace à la vitesse valable avant la rupture du fil jusqu'à ce qu'un dérangement soit généré par le paramétrage événements, la validation soit désactivée ou l'entraînement soit immobilisé par un Arrêt / Arrêt rapide. <u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 06 03 C0 00 hex	2A0Fh	0h
F21 axe r=2, w=2	AE2-Décalage: <i>F21</i> est ajouté à <i>E11</i> , le résultat est multiplié par <i>F22</i> . Ce signal est fourni à la configuration. Pour compenser un décalage (valeur constatée par le convertisseur lorsque la commande prescrit 0 V), il faut saisir celui-ci avec un signe inversé dans <i>F21</i> . <i>domaine des valeurs in V: -10.000 ... 0.000 ... 10.000</i> Bus de terrain: 1LSB=0,001V; Type: I16; (valeur brute:32767 = 20.000 V); USS-Adr: 06 05 40 00 hex 👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2A15h	0h
F22 axe r=2, w=2	AE2-Gain: <i>F21</i> est ajouté à <i>E11</i> , le résultat est multiplié par <i>F22</i> . Ce signal est fourni à la configuration. <i>domaine des valeurs in %: -400.0 ... 100.0 ... 400.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=400,0%); USS-Adr: 06 05 80 00 hex 👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2A16h	0h
F23 axe r=2, w=2	AE2 Tau pour lissage consigne: La constante de temps pour le lissage d'une consigne prédéfinie sur AE2 est paramétrée dans <i>F23</i> . <i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 0.6 ... 200.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.11; USS-Adr: 06 05 C0 00 hex	2A17h	0h
F31 axe r=2, w=2	AE3-Décalage: <i>F31</i> est ajouté à <i>E74</i> , le résultat est multiplié par <i>F32</i> . Ce signal est fourni à la configuration. Pour compenser un décalage (valeur constatée par le convertisseur lorsque la commande prescrit 0 V), il faut saisir celui-ci avec un signe inversé dans <i>F31</i> . <i>domaine des valeurs in V: -10.000 ... 0.000 ... 10.000</i> Bus de terrain: 1LSB=0,001V; Type: I16; (valeur brute:32767 = 20.000 V); USS-Adr: 06 07 C0 00 hex 👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2A1Fh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
F32 axe r=2, w=2	<p>AE3-Gain: F31 est ajouté à E74, le résultat est multiplié par F32. Ce signal est fourni à la configuration.</p> <p>domaine des valeurs in %: -400.0 ... <u>100.0</u> ... 400.0</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=400,0%); USS-Adr: 06 08 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A20h	0h
F33 axe r=2, w=2	<p>AE3 Tau pour lissage consigne: La constante de temps pour le lissage d'une consigne prédéfinie pour AE3 est paramétrée dans F33.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... <u>0.6</u> ... 200.0</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.11; USS-Adr: 06 08 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A21h	0h
F40 axe r=2, w=2	<p>Source sortie ana.1: La valeur fournie à la sortie analogique AA1 se calcule à l'aide des paramètres F40 à F44 comme ci-après:</p> <p>Jusqu' à V 5.6-C:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans F40) x F42 + F41 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans F43. 3. Si c'est activé dans F44, le montant est formé avec la valeur lissée. <p>A partir de V 5.6-D</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans F40) x F42 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans F43. 3. Si c'est activé dans F44, le montant est formé avec la valeur lissée. 4. Ensuite, le décalage F43 est additionné. <p>Une tension de ±10 V est émise aux bornes. La résolution s'élève à env. 10 mV, la période d'échantillonnage correspond à A150.</p> <p>Saisissez dans F40 les coordonnées du paramètre dont vous voulez émettre la valeur sur AA1. Comme source, vous pouvez uniquement saisir des paramètres de type 16 bits précédés d'un signe (type de données I16, ± 16384 = ± 10 V).</p> <p>domaine des valeurs: A00 ... <u>E100</u> ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 06 0A 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A28h	0h
F41 axe r=2, w=2	<p>Décalage sortie ana.1: La valeur fournie à la sortie analogique AA1 se calcule à l'aide des paramètres F40 à F44 comme ci-après:</p> <p>Jusqu' à V 5.6-C:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans F40) x F42 + F41 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans F43. 3. Si c'est activé dans F44, le montant est formé avec la valeur lissée. <p>A partir de V 5.6-D</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans F40) x F42 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans F43. 3. Si c'est activé dans F44, le montant est formé avec la valeur lissée. 4. Ensuite, le décalage F43 est additionné. 	2A29h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>Une tension de ± 10 V est émise aux bornes. La résolution s'élève à env. 10 mV, la période d'échantillonnage correspond à A150.</p> <p>Saisissez dans F41 le décalage.</p> <p>domaine des valeurs in V: -10.000 ... 0.000 ... 10.000</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,001V; Type: I16; (valeur brute:32767 = 20.000 V); USS-Adr: 06 0A 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>		
F42 axe r=2, w=2	<p>Coefficient sortie ana.1: La valeur fournie à la sortie analogique AA1 se calcule à l'aide des paramètres F40 à F44 comme ci-après:</p> <p>Jusqu' à V 5.6-C:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans F40) x F42 + F41 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans F43. 3. Si c'est activé dans F44, le montant est formé avec la valeur lissée. <p>A partir de V 5.6-D</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans F40) x F42 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans F43. 3. Si c'est activé dans F44, le montant est formé avec la valeur lissée. 4. Ensuite, le décalage F43 est additionné. <p>Une tension de ± 10 V est émise aux bornes. La résolution s'élève à env. 10 mV, la période d'échantillonnage correspond à A150.</p> <p>Saisissez dans F42 le coefficient de pondération.</p> <p>domaine des valeurs in %: -3198.9 ... 100.0 ... 3198.9</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:1024·LSB=100%); USS-Adr: 06 0A 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A2Ah	0h
F43 axe r=2, w=2	<p>Sortie ana.1 Valeur réelle Tau: La valeur fournie à la sortie analogique AA1 se calcule à l'aide des paramètres F40 à F44 comme ci-après:</p> <p>Jusqu' à V 5.6-C:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans F40) x F42 + F41 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans F43. 3. Si c'est activé dans F44, le montant est formé avec la valeur lissée. <p>A partir de V 5.6-D</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans F40) x F42 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans F43. 3. Si c'est activé dans F44, le montant est formé avec la valeur lissée. 4. Ensuite, le décalage F43 est additionné. <p>Une tension de ± 10 V est émise aux bornes. La résolution s'élève à env. 10 mV, la période d'échantillonnage correspond à A150.</p> <p>Saisissez dans F43 la constante de temps nécessaire au lissage du résultat intermédiaire.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 0.6 ... 200.0</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.11; USS-Adr: 06 0A C0 00 hex</p>	2A2Bh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
F44 axe r=2, w=2	<p>Sortie ana.1 absolu: La valeur fournie à la sortie analogique AA1 se calcule à l'aide des paramètres <i>F40</i> à <i>F44</i> comme ci-après:</p> <p>Jusqu' à V 5.6-C:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans <i>F40</i>) x <i>F42</i> + <i>F41</i> 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans <i>F43</i>. 3. Si c'est activé dans <i>F44</i>, le montant est formé avec la valeur lissée. <p>A partir de V 5.6-D</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans <i>F40</i>) x <i>F42</i> 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans <i>F43</i>. 3. Si c'est activé dans <i>F44</i>, le montant est formé avec la valeur lissée. 4. Ensuite, le décalage <i>F43</i> est additionné. <p>Une tension de ± 10 V est émise aux bornes. La résolution s'élève à env. 10 mV, la période d'échantillonnage correspond à <i>A150</i>.</p> <p>Activez dans <i>F44</i> la constitution du montant pour la sortie analogique AA1. La constitution du montant est activée si vous réglez <i>F44</i> = 1:actif.</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 06 0B 00 00 hex</p>	2A2Ch	0h
F50 axe r=2, w=2	<p>Source sortie ana.2: La valeur fournie à la sortie analogique AA2 se calcule à l'aide des paramètres <i>F50</i> à <i>F54</i> comme ci-après:</p> <p>Jusqu' à V 5.6-C:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans <i>F50</i>) x <i>F52</i> + <i>F51</i> 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans <i>F53</i>. 3. Si c'est activé dans <i>F54</i>, le montant est formé avec la valeur lissée. <p>A partir de V 5.6-D</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans <i>F50</i>) x <i>F52</i> 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans <i>F53</i>. 3. Si c'est activé dans <i>F54</i>, le montant est formé avec la valeur lissée. 4. Ensuite, le décalage <i>F53</i> est additionné. <p>Une tension de ± 10 V est émise aux bornes. La résolution s'élève à env. 10 mV, la période d'échantillonnage correspond à <i>A150</i>.</p> <p>Saisissez dans <i>F50</i> les coordonnées du paramètre dont vous voulez émettre la valeur sur AA2. Comme source, vous pouvez uniquement saisir des paramètres de type 16 bits précédés d'un signe (type de données I16, $\pm 16384 = \pm 10$ V).</p> <p>domaine des valeurs: A00 ... <u>E00</u> ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text) Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 06 0C 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A32h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
F51 axe r=2, w=2	<p>Décalage sortie ana.2: La valeur fournie à la sortie analogique AA2 se calcule à l'aide des paramètres <i>F50</i> à <i>F54</i> comme ci-après:</p> <p>Jusqu' à V 5.6-C:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans <i>F50</i>) x <i>F52</i> + <i>F51</i> 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans <i>F53</i>. 3. Si c'est activé dans <i>F54</i>, le montant est formé avec la valeur lissée. <p>A partir de V 5.6-D</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans <i>F50</i>) x <i>F52</i> 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans <i>F53</i>. 3. Si c'est activé dans <i>F54</i>, le montant est formé avec la valeur lissée. 4. Ensuite, le décalage <i>F53</i> est additionné. <p>Une tension de ± 10 V est émise aux bornes. La résolution s'élève à env. 10 mV, la période d'échantillonnage correspond à <i>A150</i>.</p> <p>Saisissez dans <i>F51</i> le décalage.</p> <p>domaine des valeurs in V: -10.000 ... <u>0.000</u> ... 10.000 Bus de terrain: 1LSB=0,001V; Type: I16; (valeur brute:32767 = 20.000 V); USS-Adr: 06 0C C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A33h	0h
F52 axe r=2, w=2	<p>Coefficient sortie analog.2: La valeur fournie à la sortie analogique AA2 se calcule à l'aide des paramètres <i>F50</i> à <i>F54</i> comme ci-après:</p> <p>Jusqu' à V 5.6-C:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans <i>F50</i>) x <i>F52</i> + <i>F51</i> 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans <i>F53</i>. 3. Si c'est activé dans <i>F54</i>, le montant est formé avec la valeur lissée. <p>A partir de V 5.6-D</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans <i>F50</i>) x <i>F52</i> 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans <i>F53</i>. 3. Si c'est activé dans <i>F54</i>, le montant est formé avec la valeur lissée. 4. Ensuite, le décalage <i>F53</i> est additionné. <p>Une tension de ± 10 V est émise aux bornes. La résolution s'élève à env. 10 mV, la période d'échantillonnage correspond à <i>A150</i>.</p> <p>Saisissez dans <i>F52</i> le coefficient de pondération.</p> <p>domaine des valeurs in %: -3198.9 ... <u>100.0</u> ... 3198.9 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:1024·LSB=100%); USS-Adr: 06 0D 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A34h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
F53 axe r=2, w=2	<p>Sortie ana.2 Valeur réelle Tau: La valeur fournie à la sortie analogique AA2 se calcule à l'aide des paramètres <i>F50</i> à <i>F54</i> comme ci-après:</p> <p>Jusqu' à V 5.6-C:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans <i>F50</i>) x <i>F52</i> + <i>F51</i> 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans <i>F53</i>. 3. Si c'est activé dans <i>F54</i>, le montant est formé avec la valeur lissée. <p>A partir de V 5.6-D</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans <i>F50</i>) x <i>F52</i> 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans <i>F53</i>. 3. Si c'est activé dans <i>F54</i>, le montant est formé avec la valeur lissée. 4. Ensuite, le décalage <i>F53</i> est additionné. <p>Une tension de ± 10 V est émise aux bornes. La résolution s'élève à env. 10 mV, la période d'échantillonnage correspond à <i>A150</i>.</p> <p>Saisissez dans <i>F53</i> la constante de temps nécessaire au lissage du résultat intermédiaire.</p> <p>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 0.6 ... 200.0</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.11; USS-Adr: 06 0D 40 00 hex</p>	2A35h	0h
F54 axe r=2, w=2	<p>Sortie ana.2 absolu: La valeur fournie à la sortie analogique AA2 se calcule à l'aide des paramètres <i>F50</i> à <i>F54</i> comme ci-après:</p> <p>Jusqu' à V 5.6-C:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans <i>F50</i>) x <i>F52</i> + <i>F51</i> 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans <i>F53</i>. 3. Si c'est activé dans <i>F54</i>, le montant est formé avec la valeur lissée. <p>A partir de V 5.6-D</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. D'abord, le résultat intermédiaire suivant est calculé: (valeur du paramètre entré dans <i>F50</i>) x <i>F52</i> 2. Ce résultat intermédiaire est ensuite lissé avec la constante de temps indiquée dans <i>F53</i>. 3. Si c'est activé dans <i>F54</i>, le montant est formé avec la valeur lissée. 4. Ensuite, le décalage <i>F53</i> est additionné. <p>Une tension de ± 10 V est émise aux bornes. La résolution s'élève à env. 10 mV, la période d'échantillonnage correspond à <i>A150</i>.</p> <p>Activez dans <i>F54</i> la constitution du montant pour la sortie analogique AA2. La constitution du montant est activée si vous réglez <i>F54</i> = 1:actif.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 06 0D 80 00 hex</p>	2A36h	0h
F61 axe r=2, w=2	<p>Source BA1: La valeur des coordonnées paramétrées est émise à la sortie binaire 1 (X101.8).</p> <p>REMARQUE</p> <p>Veuillez noter qu'en cas d'utilisation de la simulation encodeur via les sorties binaires, la sortie binaire BA1 est déjà utilisée. Dans ce cas, ne pas effectuer de saisie dans <i>F61</i>.</p> <p>domaine des valeurs: A00 ... F181 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 06 0F 40 00 hex</p> <p>👁️ Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A3Dh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes				
Par.	description			bus de terrain-adresse
F62 axe r=2, w=2	Source BA2: La valeur des coordonnées paramétrées est émise à la sortie binaire 2 (X101.9). REMARQUE Veuillez noter qu'en cas d'utilisation de la simulation encodeur via les sorties binaires, la sortie binaire BA2 est déjà utilisée. Dans ce cas, ne pas effectuer de saisie dans F62. <i>domaine des valeurs: A00 ... F182 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 06 0F 80 00 hex 👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.			2A3Eh 0h
F63 axe r=2, w=2	Source BA3: La valeur des coordonnées paramétrées est émise à la sortie binaire 1 (X103.1). <i>domaine des valeurs: A00 ... F183 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 06 0F C0 00 hex 👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.			2A3Fh 0h
F64 axe r=2, w=2	Source BA4: La valeur des coordonnées paramétrées est émise à la sortie binaire 4 (X103.2). <i>domaine des valeurs: A00 ... F184 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 06 10 00 00 hex 👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.			2A40h 0h
F65 axe r=2, w=2	Source BA5: La valeur des coordonnées paramétrées est émise à la sortie binaire 5 (X103.3). <i>domaine des valeurs: A00 ... F185 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 06 10 40 00 hex 👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.			2A41h 0h
F66 axe r=2, w=2	Source BA6: La valeur des coordonnées paramétrées est émise à la sortie binaire 5 (X103.4). <i>domaine des valeurs: A00 ... F186 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 06 10 80 00 hex 👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.			2A42h 0h
F67 axe r=2, w=2	Source BA7: La valeur des coordonnées paramétrées est émise à la sortie binaire 7 (X103.5). <i>domaine des valeurs: A00 ... F187 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 06 10 C0 00 hex 👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.			2A43h 0h
F68 axe r=2, w=2	Source BA8: La valeur des coordonnées paramétrées est émise à la sortie binaire 8 (X103.6). <i>domaine des valeurs: A00 ... F188 ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 06 11 00 00 hex 👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.			2A44h 0h
F69 axe r=2, w=2	Source BA9: La valeur des coordonnées paramétrées est émise à la sortie binaire 9 (X103.7). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 06 11 40 00 hex 👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.			2A45h 0h
F70 axe r=2, w=2	Source BA10: La valeur des coordonnées paramétrées est émise à la sortie binaire 10 (X103.8). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 06 11 80 00 hex 👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.			2A46h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
F80 axe r=2, w=2	<p>Retard marche BA1: Un signal émis par BA1 peut être temporisé avec les paramètres <i>F80</i> et <i>F81</i>. Si une valeur est saisie dans <i>F80</i>, le processus de marche du signal est temporisé de ce montant en millisecondes.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 06 14 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A50h	0h	
F81 axe r=2, w=2	<p>BA1 Retard arrêt: Un signal émis par BA1 peut être temporisé avec les paramètres <i>F80</i> et <i>F81</i>. Si une valeur est saisie dans <i>F81</i>, le processus d'arrêt du signal est temporisé de ce montant en millisecondes.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 06 14 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A51h	0h	
F82 axe r=2, w=2	<p>BA1 Inversion: Si le paramètre <i>F82</i> est activé, le signal saisi dans <i>F61</i> est émis inversé par BA1.</p> <p><i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 06 14 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A52h	0h	
F83 axe r=2, w=2	<p>Retard marche BA2: Un signal émis par BA2 peut être temporisé avec les paramètres <i>F83</i> et <i>F84</i>. Si une valeur est saisie dans <i>F83</i>, le processus de marche du signal est temporisé de ce montant en millisecondes.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 06 14 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A53h	0h	
F84 axe r=2, w=2	<p>BA2 Retard arrêt: Un signal émis par BA2 peut être temporisé avec les paramètres <i>F83</i> et <i>F84</i>. Si une valeur est saisie dans <i>F84</i>, le processus d'arrêt du signal est temporisé de ce montant en millisecondes.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 4294967</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U32; (valeur brute:1LSB=0,00099999993131496·ms); USS-Adr: 06 15 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A54h	0h	
F85 axe r=2, w=2	<p>BA2 Inversion: Si le paramètre <i>F85</i> est activé, le signal saisi dans <i>F62</i> est émis inversé par BA2.</p> <p><i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 06 15 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2A55h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012







STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
F90 global r=2, w=3	Durée d'aération contacteur axe: Indique la durée d'aération des contacteurs utilisés pour la permutation d'axe. Il convient de respecter au moins cette durée avant que le convertisseur ne déclenche le contacteur suivant. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 20 ... 32767</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: I16; USS-Adr: 06 16 80 00 hex	2A5Ah	0h
F91 global r=2, w=3	Temps de réponse contacteur axe: Indique le temps de réponse des contacteurs utilisés pour la permutation d'axe. Il convient de respecter au moins cette durée avant que le convertisseur ne mette l'axe sous tension. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 20 ... 32767</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: I16; USS-Adr: 06 16 C0 00 hex	2A5Bh	0h
F100 global, OFF r=1, w=1	Ouvrir frein source: Sélection de la source pour le signal « Ouvrir frein ». Le signal peut être prédéfini, fourni par les entrées binaires ou par le bus de terrain. Pour <i>F100 = 2:Paramètre, A180</i> , bit 6 (paramètre global) sert de source de signal. Il s'agit du réglage pour le mode bus de terrain. ATTENTION Le signal « Ouvrir frein » purge le frein indépendamment de l'état de l'appareil - cela peut mener à des mouvements intempestifs. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 19 00 00 hex	2A64h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012




STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
F181 global read (1)	BA1: Bit0 issu du <i>byte F210</i> BA Bits de commande. L'état de BE1 peut être affiché dans l'application Consigne confort en fonction de <i>F209</i> . <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 2D 40 00 hex  Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2AB5h	0h
F182 global read (1)	BA2: Bit1 issu du <i>byte F210</i> BA Bits de commande. L'état de BE2 peut être affiché dans l'application Consigne confort en fonction de <i>F209</i> . <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 2D 80 00 hex  Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2AB6h	0h
F183 global read (1)	BA3: Bit2 issu du <i>byte F210</i> BA Bits de commande. L'état de BE3 peut être affiché dans l'application Consigne confort en fonction de <i>F209</i> . <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 2D C0 00 hex  Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2AB7h	0h
F184 global read (1)	BA4: Bit3 issu du <i>byte F210</i> BA Bits de commande. L'état de BE4 peut être affiché dans l'application Consigne confort en fonction de <i>F209</i> . <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 2E 00 00 hex  Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2AB8h	0h
F185 global read (1)	BA5: Bit4 issu du <i>byte F210</i> BA Bits de commande. L'état de BE5 peut être affiché dans l'application Consigne confort en fonction de <i>F209</i> . <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 2E 40 00 hex  Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2AB9h	0h
F186 global read (1)	BA6: Bit5 issu du <i>byte F210</i> BA Bits de commande. L'état de BE6 peut être affiché dans l'application Consigne confort en fonction de <i>F209</i> . <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 2E 80 00 hex  Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2ABAh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

F.. Bornes				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
F187 global read (1)	BA7: Bit6 issu du byte <i>F210</i> BA Bits de commande. L'état de BE7 peut être affiché dans l'application Consigne confort en fonction de <i>F209</i> . <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 2E C0 00 hex  Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2AB Bh	0h	
F188 global read (1)	BA8: Bit0 issu du byte <i>F210</i> BA Bits de commande. L'état de BE8 peut être affiché dans l'application Consigne confort en fonction de <i>F209</i> . <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 06 2F 00 00 hex  Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2AB Ch	0h	
F200 global read (2)	BE-Byte: BE1-BE8 comme barre des bits pour transmission à faible encombrement dans le canal des données de process. Les entrées binaires 9 à 13 (uniquement XEA 5000 ou XEA 5001 pour MDS 5000 ou LEA 5000 pour FDS 5000) sont disponibles dans le paramètre <i>E19</i> . Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 06 32 00 00 hex	2AC 8h	0h	
F209 axe r=2, w=2	Mappage F200 (BE) sur F210 (BA): L'accès externe aux sorties binaires du convertisseur est réglé à l'aide de <i>F209</i> . Si <i>F209</i> est inactif, les bits de <i>F210</i> sont extraits vers les paramètres <i>F181</i> ... <i>F188</i> . Si <i>F209</i> est activé, <i>F200</i> (BE1 à BE8) est copié sur <i>F181</i> ... <i>F188</i> . A l'aide de <i>F181</i> ... <i>F188</i> , les signaux peuvent ensuite être fournis aux sorties binaires (<i>F61</i> ... <i>F70</i>). <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 06 34 40 00 hex	2AD 1h	0h	
F210 global r=2, w=2	Bits de commande BA: Le paramètre <i>F210</i> sert notamment à autoriser une commande prioritaire à accéder aux sorties binaires du convertisseur. Les différents bits de <i>F210</i> sont extraits automatiquement vers les paramètres de bit <i>F181</i> ... <i>F188</i> . Mit Hilfe der Parameter <i>F61</i> ... <i>F70</i> können die einzelnen Bits auf die Binärausgänge geschrieben werden. Dans l'application Consigne confort, la fonction de <i>F210</i> peut être modifiée par le paramètre <i>F209</i> . <i>domaine des valeurs: 0 ... 00000000bin ... 255 (Representation binary)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 06 34 80 00 hex  Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2AD 2h	0h	
F300 axe read (2)	Frein ouvrir: Affichage du signal « Ouvrir frein ». A niveau HIGH, le frein de maintien est commandé et ouvert via les contacts 1 et 2 du connecteur X2 (MDS/FDS) ou bien X5 (SDS), indépendamment de l'état opérationnel actuel du convertisseur. Le signal « Ouvrir frein » est par ex. requis pour déplacer manuellement l'entraînement sans validation ni alimentation réseau (en cas d'alimentation externe de 24 V). <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 06 4B 00 00 hex	2B2 Ch	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
G00 axe r=2, w=3	Ampli.boucle fermée: Amplification globale pour l'écart de régulation du régulateur PID. La valeur de l'écart de régulation indiquée via <i>G180</i> est amplifiée avec <i>G00</i> et répartie parallèlement entre les ramifications P, I et D. <i>domaine des valeurs in %:</i> -200000.0 ... <u>100.0</u> ... 200000.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I32; (valeur brute:65536·LSB=100%); USS-Adr: 07 00 00 00 hex	2C00h	0h	
G02 axe r=2, w=3	Ki rég.PIDKi: Coefficient pour le gain intégral de l'écart de régulation du régulateur PID (cf. aussi <i>G00</i>). Exemple: pour <i>G00</i> = 100 % et <i>G02</i> = 1 1/s, la valeur de <i>G180</i> est atteinte en une seconde à <i>G19</i> si l'écart de régulation est constant. <i>domaine des valeurs in 1/s:</i> 0.00 ... <u>0.00</u> ... 30.00 Bus de terrain: 1LSB=0,01·1/s; Type: I32; (valeur brute:2147483647 = 500000.00 x 1/s); USS-Adr: 07 00 80 00 hex	2C02h	0h	
G03 axe r=2, w=3	Kd rég.PID: Coefficient pour le gain différentiel de l'écart de régulation du régulateur PID (cf. aussi <i>G00</i>). <i>domaine des valeurs in ms:</i> 0.0 ... <u>0.0</u> ... 32768.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; (valeur brute:16 Bit=1·ms); USS-Adr: 07 00 C0 00 hex	2C03h	0h	
G06 axe r=2, w=3	Kp2 rég.PID: Coefficient pour le gain proportionnel de l'écart de régulation du régulateur PID (cf. aussi <i>G00</i>). <i>domaine des valeurs in %:</i> 0.0 ... <u>100.0</u> ... 20000.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I32; (valeur brute:65536·LSB=100%); USS-Adr: 07 01 80 00 hex	2C06h	0h	
G07 axe r=2, w=3	Passe bas action D rég.PID: Constante de temps pour le filtre passe-bas de l'action différentielle. <i>domaine des valeurs in ms:</i> 0.0 ... <u>1.2</u> ... 200.1 Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; (valeur brute:1LSB=Funct.no.11); USS-Adr: 07 01 C0 00 hex	2C07h	0h	
G08 axe r=2, w=3	Régulateur PID limite supérieure: Valeur maximale que le régulateur PID peut atteindre. Lorsque cette limite est atteinte, <i>G181</i> ou <i>G200</i> Bit 3 est paramétré sur 1. <i>domaine des valeurs in %:</i> -400.0 ... <u>150.0</u> ... 400.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I32; (valeur brute:16384·LSB=100%); USS-Adr: 07 02 00 00 hex	2C08h	0h	
G09 axe r=2, w=3	Régulateur PID limite inférieure: Valeur minimale que le régulateur PID peut atteindre. Lorsque cette limite est atteinte, <i>G182</i> ou <i>G200</i> Bit 4 est paramétré sur 1. <i>domaine des valeurs in %:</i> -400.0 ... <u>-150.0</u> ... 400.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I32; (valeur brute:16384·LSB=100%); USS-Adr: 07 02 40 00 hex	2C09h	0h	
G11 axe r=2, w=3	Tau pour passe-bas valeur réelle technologique: Détermine la constante de temps du passe-bas PT1. Si le signal réel créé est parasité, il est possible de le filtrer. <i>domaine des valeurs in ms:</i> 0.0 ... <u>0.0</u> ... 5039.1 Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; (valeur brute:1LSB=Funct.no.11); USS-Adr: 07 02 C0 00 hex	2C0Bh	0h	
G12 axe, OFF r=2, w=2	Source paramètre valeur réelle technologique: Détermine la source à lire pour la valeur réelle. Il faut entrer une coordonnée, telle que par ex. « <i>E90</i> » (M-Moteur). Seuls les paramètres de type I16 peuvent être utilisés comme source. <i>domaine des valeurs:</i> A00 ... <u>G233</u> ... A.Gxxx.yyyy (<i>Parameter number in plain text</i>) Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 07 03 00 00 hex	2C0Ch	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
G13 axe r=2, w=3	PID Valeur d'initialisation: Valeur d'initialisation pour le mode de travail du régulateur PID saisi dans <i>G14</i> . <i>domaine des valeurs in %: -200.0 ... 0.0 ... 200.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I32; (valeur brute:16384·LSB=100%); USS-Adr: 07 03 40 00 hex	2C0Dh	0h
G14 axe, OFF r=2, w=3	Mode PID: Définit le mode de travail du régulateur PID alors que <i>G13</i> sert de paramètre auxiliaire. Si le domaine de travail en vigueur est dépassé par un mode, une limitation est effectuée sur la valeur limite correspondante <i>G08</i> ou <i>G09</i> . <i>0: Normal;</i> <i>1: Sortie=Action I=0;</i> <i>2: Sortie=Action I=G13;</i> <i>3: Sortie=G13,action I=P sortie;</i> <i>4: Sortie=PID,action I=G13 maintenir;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 03 80 00 hex	2C0Eh	0h
G15 axe r=2, w=3	Consigne technologie couple précommande: Pondération pour la précommande de la consigne de couple. Si <i>G15</i> = 0, la précommande est désactivée. <i>domaine des valeurs in %: 0 ... 80 ... 100</i> Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 07 03 C0 00 hex	2C0Fh	0h
G16 axe r=2, w=3	Pondération PID: Pondération du régulateur PID. Si <i>G16</i> = 0, le régulateur PID est désactivé. <i>domaine des valeurs in %: 0 ... 100 ... 400</i> Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 07 04 00 00 hex	2C10h	0h
G18 axe read (2)	PID Action P: Paramètre d'observation pour la surveillance de l'action P du régulateur PID. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I32; (valeur brute:16384·LSB=100%); USS-Adr: 07 04 80 00 hex	2C12h	0h
G19 axe read (2)	PID Action I: Paramètre d'observation pour la surveillance de l'action I du régulateur PID. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I32; (valeur brute:16384·LSB=100%); USS-Adr: 07 04 C0 00 hex	2C13h	0h
G21 axe r=1, w=1	Vitesse maître: Pour définir le rapport de réduction maître - esclave en cas de couplage maître - esclave sans caractéristique de couplage ni sans propres unités maître. Le régime esclave résulte de $n\text{Esclave} = G22/G21 \cdot n\text{Maître}$. Si <i>G21</i> = 1 et <i>G22</i> = 2, l'esclave fonctionne deux fois plus rapidement que le maître. Il est conseillé de sélectionner la résolution (impulsion/tour) de l'encodeur maître selon <i>G27</i> comme carré (par ex. 1024). <i>G22</i> et <i>G21</i> sont simplifiés en interne l'un par rapport à l'autre de manière mathématique puis multipliés par les nombres d'incrémentes par tour encodeur correspondants. Le résultat est sauvegardé dans les paramètres <i>G253</i> et <i>G254</i> . Outre l'inversion du signal de l'encodeur dans le paramètre correspondant du <i>Groupe H</i> , le sens de comptage de la position maître peut être inversé par une valeur négative dans <i>G21</i> . <i>domaine des valeurs: -31Bit ... 1 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 05 40 00 hex	2C15h	0h
G22 axe r=1, w=1	Vitesse esclave: Pour définir le rapport de réduction maître - esclave en cas de couplage maître - esclave sans caractéristique de couplage ni sans propres unités maître. Le régime esclave résulte de $n\text{Esclave} = G22/G21 \cdot n\text{Maître}$. Si <i>G21</i> = 1 et <i>G22</i> = 2, l'esclave fonctionne deux fois plus rapidement que le maître. Il est conseillé de sélectionner la résolution (impulsion/tour) de l'encodeur maître selon <i>G27</i> comme carré (par ex. 1024). <i>G22</i> et <i>G21</i> sont simplifiés en interne l'un par rapport à l'autre de manière mathématique puis multipliés par les nombres d'incrémentes par tour encodeur correspondants. Le résultat est sauvegardé dans les paramètres <i>G253</i> et <i>G254</i> . <i>domaine des valeurs: 0 ... 1 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 05 80 00 hex	2C16h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description			bus de terrain- adresse
G23 axe r=1, w=1	Gain réducteur: Le rapport maître-esclave est influencé sans temporisation. G23 et la source saisie dans G130 représentent sous forme de somme le rapport maître-esclave efficient. Cela permet de modifier légèrement un rapport de base (par ex. via entrée analogique): Paramétrer G130 sur une entrée analogique, G23 par ex. sur 100 %, coefficient d'entrée analogique par ex. sur 1 %: le rapport maître-esclave pour -10 V à + 10 V évolue alors entre 99 et 101 % sur l'entrée analogique. Si la mise à l'échelle engendrent de grands numérateurs ou dénominateurs inadmissibles, le rapport de réduction sans erreur d'arrondi ne peut plus être garanti. Cela est le cas si G246 affiche une valeur supérieure à 1. <i>domaine des valeurs in %: 0.00 ... 100.00 ... 200.00</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,00%); USS-Adr: 07 05 C0 00 hex			2C17h 0h
G27 axe, OFF r=3, w=3	Encodeur maître: L'encodeur qui doit fournir les signaux pour la position maître est sélectionné. <u>0: inactif;</u> aucun signal maître n'est exploité. <u>1: Encodeur BE;</u> Les signaux maître sont connectés aux entrées binaires. <u>3: Encodeur X140;</u> Les signaux maître arrivent via le connecteur X140. <u>4: Encodeur X120;</u> Les signaux maître arrivent via le connecteur X120. <u>5: Maître virtuel;</u> Position maître du maître virtuel. Dans l'application Disque à came électrique, le maître virtuel est intégré dans le modèle standard. Dans les applications Positionnement par jeu de données de déplacement et Positionnement par commande synchrone, le maître virtuel peut être équipé ultérieurement de l'option Programmation libre, graphique. <u>6: IGB;</u> Uniquement pour SDS 5000: Les valeurs dans E102 et E103 sont utilisées comme signaux maître. Veuillez noter que E102 et E103 doivent être écrits par l'IGB-Motionbus. Les paramètres nécessaires sont mentionnés dans le Manuel de l'utilisateur SDS 5000, ID 442290, chapitre Communication. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 06 C0 00 hex			2C1Bh 0h
G28 axe read (0)	Vitesse axe maître: Pour contrôler la mise en service. Régime de l'encodeur maître selon G27. Bus de terrain: 1LSB=1tours/minute; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 07 07 00 00 hex			2C1Ch 0h
G30 axe r=1, w=1	Type d'axe de l'axe maître: Définition si l'axe maître est un axe avec une plage de déplacement limitée ou un axe Infini. <u>0: Limité;</u> <u>1: Infini;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 07 80 00 hex ☞ Seulement visible si aucun réducteur électronique n'est utilisé.			2C1Eh 0h
G31 axe r=2, w=2	n-Précommande externe: L'écart angulaire dynamique pendant les accélérations est réduit par la précommande régime. Normalement, les incréments maître sont différenciés et additionnés comme précommande à la consigne régime. Avantage: Aucun câblage supplémentaire. Inconvénient: Le maître doit d'abord se déplacer avant que l'esclave puisse réagir. Voir aussi G131, G231, G331. REMARQUE Si la précommande régime s'effectue via un signal régime externe de l'entraînement maître, il y a lieu de veiller à ce que la précommande régime soit calculée avec le rapport de régime G21/G22. La précommande régime se réfère à l'entraînement esclave. <u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 07 C0 00 hex			2C1Fh 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
G34 axe r=1, w=1	<p>Position de référence de l'axe maître: Valeur chargée au point de référence comme position réelle pour l'axe maître. Le point de référence est repris lors du référencement de l'axe esclave. L'interrupteur de référence maître autorise un référencement ultérieur continu.</p> <p>REMARQUE DerLe paramètre est identique à I34 de l'axe esclave.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -21474836.48 ... 0.00 ... 21474836.47</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: P64; USS-Adr: 07 08 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si aucun réducteur électronique n'est utilisé.</p>	2C22h	0h
G36 axe r=1, w=1	<p>Référencage maître continu: Un flanc montant à l'entrée de l'interrupteur de référence maître mène à un référencement ultérieur dynamique de la position réelle maître.</p> <p>ATTENTION A l'état accouplé, un référencement ultérieur mène à la génération abrupte d'un écart de poursuite au niveau de la modification de la position lors du référencement ultérieur.</p> <p><u>0: inactif;</u> 1: <i>standard</i>; Dans toute la plage de déplacement ou au sein d'une circonférence (axe Infini), il n'y a qu'un seul interrupteur de référence. La position réelle est automatiquement corrigée lors du passage devant le flanc de référence de cet interrupteur de référence. 2: <i>périodique</i>; Tout le long de la plage de déplacement, plusieurs interrupteurs de référence sont aménagés tous les intervalles de <i>G41 Période de référence</i>, qui permettent de corriger respectivement la position réelle.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 09 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si aucun réducteur électronique n'est utilisé.</p>	2C24h	0h
G37 axe r=1, w=1	<p>Référencement à la mise en marche: Si 1:<i>actif</i>, le reste d'incrément de la position maître et la position actuelle de l'encodeur maître seront sauvegardés 100 ms après la désactivation de la validation de l'appareil et rétablis après la mise hors service et la remise en service de l'appareil. Pour les codeurs absolus Singleturn (par ex. résolveurs), suite à la remise sous tension, la position n'est reconstruite que si l'écart angulaire était inférieur à 5°. Pour les codeurs incrémentaux, la position est toujours reconstruite.</p> <p>REMARQUE Pour réaliser cette fonction, I37 doit par ailleurs être réglé sur 2:<i>Reconstruire l'angle sauvegardé</i>.</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: <i>Actif;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I8; USS-Adr: 07 09 40 00 hex</p>	2C25h	0h
G38 axe r=1, w=1	<p>Position de référence de l'axe maître: Valeur chargée au moment d'appliquer la référence comme position réelle pour l'axe maître.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 07 09 80 00 hex</p>	2C26h	0h
G40 axe r=1, w=1	<p>Circonférence de l'axe maître: Valeur maximale pour la position réelle maître à partir de laquelle la position est recomptée depuis zéro, par ex. 360 degrés (fonction Modulo).</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 07 0A 00 00 hex</p>	2C28h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
G41 axe r=1, w=1	<p>Période de référence: Seulement si G36 = 2 (référencage continu périodiquement). Définit l'écart des repères de référence ou des drapeaux de référence pour un référencage continu périodiquement.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: 0.00 ... 360.00 ... 21474836.47</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; USS-Adr: 07 0A 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si aucun réducteur électronique n'est utilisé.</p>	2C29h	0h
G46 axe r=1, w=1	<p>Nombre de décimales: Nombre de positions décimales pour l'affichage et la saisie de consignes de position, de vitesses et d'accélération maître et G47. Important: Toute modification de G86 engendre un <u>décalage</u> de la virgule et donc une modification des valeurs concernées. C'est pourquoi il est recommandé de paramétrer G46 au début d'une mise en service.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est identique à I06 de l'axe esclave. Exemple: Si G46 passe de 2 à 1, les valeurs telles que 12,27 mm/s deviennent 122,7 mm/s.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 2 ... 3</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 0B 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si aucun réducteur électronique n'est utilisé.</p>	2C2Eh	0h
G47 axe, OFF r=1, w=1	<p>Distance par tour numérateur: Avec G48, G47 définit le parcours (différence de position) par rapport à une rotation de l'encodeur maître G27. Le nombre de positions décimales équivaut G46. Le sens de comptage de la position maître peut être inversé par une valeur négative dans G47.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est identique à I07 de l'axe esclave.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -21474836.48 ... 360.00 ... 21474836.47</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; USS-Adr: 07 0B C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si aucun réducteur électronique n'est utilisé.</p>	2C2Fh	0h
G48 axe, OFF r=1, w=1	<p>Distance par tour dénominateur: Numérateur G47 est divisé par dénominateur G48. De cette manière, un rapport de réduction mathématique exact peut aussi être calculé comme fraction (engrenage, courroie dentée).</p> <p>REMARQUE Le paramètre est identique à I08 de l'axe esclave.</p> <p><i>domaine des valeurs in Tours encodeur: 0 ... 1 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1Tours encodeur; Type: I32; USS-Adr: 07 0C 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si aucun réducteur électronique n'est utilisé.</p>	2C30h	0h
G49 axe r=1, w=1	<p>Unité de mesure: Saisie et affichage de l'unité de mesure définie librement par l'utilisateur via POSITool pour l'axe maître. Possibilité de saisir 8 caractères au maximum. Saisies autorisées (exemples): Inc, mm, °, degré, pouce.</p> <p>REMARQUE Le paramètre est identique à I09 de l'axe esclave.</p> <p><i>la configuration par défaut: °</i> Bus de terrain: Type: Str8; USS-Adr: 07 0C 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si aucun réducteur électronique n'est utilisé.</p>	2C31h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
G50 axe r=3, w=3	Décalage de la valeur de l'encodeur maître: Actuellement, sans effet. <i>domaine des valeurs in Bits: -8 ... 0 ... 8</i> Bus de terrain: 1LSB=1Bits; Type: I8; USS-Adr: 07 0C 80 00 hex	2C32h	0h	
G51 axe r=2, w=2	Décalage sur position réelle maître: La valeur dans G51 a un effet additif sur la position réelle maître. <i>domaine des valeurs in Incréments: -31Bit ... 0 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1Incréments; Type: I32; USS-Adr: 07 0C C0 00 hex	2C33h	0h	
G52 axe r=2, w=2	Décalage sur vitesse du maître: La valeur dans G52 a un effet additif sur les impulsions maître entrantes. La valeur est indiquée en incréments/s de l'encodeur maître. G52 se prête en premier lieu à simuler un mouvement de l'encodeur maître en vue de faciliter la mise en service. <i>domaine des valeurs in Inc/s: -31Bit ... 0 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1Inc/s; Type: I32; USS-Adr: 07 0D 00 00 hex	2C34h	0h	
G53 axe r=2, w=2	Décalage sur position réelle maître: La valeur dans G53 a un effet additif sur la position réelle maître. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 0D 40 00 hex	2C35h	0h	
G54 axe r=2, w=2	Décalage sur vitesse du maître: La valeur dans G54 a un effet additif sur la vitesse maître. La valeur est indiquée dans la mise à l'échelle régulière du maître. G54 se prête en premier lieu à simuler un mouvement de l'encodeur maître en vue de faciliter la mise en service. <i>domaine des valeurs in G245: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 0D 80 00 hex	2C36h	0h	
G58 axe r=2, w=2	Maître virtuel position de référence: Un flanc montant de « Maître virtuel applique position de référence » (G59) permet de régler sur cette valeur la position réelle du maître virtuel. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 0E 80 00 hex	2C3Ah	0h	
G59 axe r=2, w=2	Maître virtuel applique position de référence: Un flanc montant de ce paramètre permet de régler la position réelle du maître virtuel sur la valeur « Maître virtuel position de référence » (G58). <i>0: Inactif; 1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 07 0E C0 00 hex	2C3Bh	0h	
G60.0 axe r=3, w=3	Caractéristique de couplage X-Tableau: Valeurs du tableau de courbes 1 dans le sens X. Les valeurs sont sauvegardées sous forme normalisée. 2^30=1073741824 est la valeur finale. <i>domaine des valeurs: -31Bit ... 0 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 0F 00 00 hex	2C3Ch	0h	Array
G61.0 axe r=3, w=3	Caractéristique de couplage Y-Tableau: Valeurs du tableau de courbes 1 dans le sens Y. Les valeurs sont sauvegardées sous forme normalisée. 2^30=1073741824 est la valeur finale. <i>domaine des valeurs: -31Bit ... 0 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 0F 40 00 hex	2C3Dh	0h	Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
G62.0 axe r=3, w=3	Caractéristique de couplage 2 X-Tableau: Valeurs du tableau de courbes 2 dans le sens X. Les valeurs sont sauvegardées sous forme normalisée. 2^30=1073741824 est la valeur finale. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 0F 80 00 hex	2C3Eh Array	0h	
G63.0 axe r=3, w=3	Caractéristique de couplage 2 Y-Tableau: Valeurs du tableau de courbes 2 dans le sens Y. Les valeurs sont sauvegardées sous forme normalisée. 2^30=1073741824 est la valeur finale. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 0F C0 00 hex	2C3Fh Array	0h	
G64.0 axe r=3, w=3	Caractéristique de couplage 3 X-Tableau: Valeurs du tableau de courbes 3 dans le sens X. Les valeurs sont sauvegardées sous forme normalisée. 2^30=1073741824 est la valeur finale. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 10 00 00 hex	2C40h Array	0h	
G65.0 axe r=3, w=3	Caractéristique de couplage 3 Y-Tableau: Valeurs du tableau de courbes 3 dans le sens Y. Les valeurs sont sauvegardées sous forme normalisée. 2^30=1073741824 est la valeur finale. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 10 40 00 hex	2C41h Array	0h	
G66.0 axe r=3, w=3	Caractéristique de couplage 4 X-Tableau: Valeurs du tableau de courbes 4 dans le sens X. Les valeurs sont sauvegardées sous forme normalisée. 2^30=1073741824 est la valeur finale. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 10 80 00 hex	2C42h Array	0h	
G67.0 axe r=3, w=3	Caractéristique de couplage 4 Y-Tableau: Valeurs du tableau de courbes 4 dans le sens Y. Les valeurs sont sauvegardées sous forme normalisée. 2^30=1073741824 est la valeur finale. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 10 C0 00 hex	2C43h Array	0h	
G68 axe r=1, w=3	Longueur du tableau de cames 1: G68 définit la longueur valable du tableau de courbes 1 formé à partir du X-Tableau G60 et du Y-Tableau G61. Le nombre des éléments du tableau peut être supérieur à la longueur valable vu qu'il doit être identique pour tous les axes. Par contre, G68 peut être différent pour chaque axe, toutefois jamais supérieur au nombre des éléments du tableau. G68 est automatiquement réglé par l'assistant lorsque le tableau de courbes est importé. AVERTISSEMENT Ne pas modifier manuellement G68. Un réglage erroné de G68 peut mener à des mouvements intempestifs de l'entraînement. <i>domaine des valeurs: 0 ... 16380 ... 16380</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I16; USS-Adr: 07 11 00 00 hex	2C44h	0h	
G69 axe r=1, w=3	Longueur du tableau de cames 2: G69 définit la longueur valable du tableau de courbes 2 formé à partir du X-Tableau G62 et du Y-Tableau G63. Le nombre des éléments du tableau peut être supérieur à la longueur valable vu qu'il doit être identique pour tous les axes. Par contre, G69 peut être différent pour chaque axe, toutefois jamais supérieur au nombre des éléments du tableau. G69 est automatiquement réglé par l'assistant lorsque le tableau de courbes est importé. AVERTISSEMENT Ne pas modifier manuellement G69. Un réglage erroné de G69 peut mener à des mouvements intempestifs de l'entraînement. <i>domaine des valeurs: 0 ... 16380 ... 16380</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I16; USS-Adr: 07 11 40 00 hex	2C45h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
G70 axe r=1, w=3	<p>Longueur du tableau de cames 3: G70 définit la longueur valable du tableau de courbes 3 formé à partir du X-Tableau G64 et du Y-Tableau G65. Le nombre des éléments du tableau peut être supérieur à la longueur valable vu qu'il doit être identique pour tous les axes. Par contre, G70 peut être différent pour chaque axe, toutefois jamais supérieur au nombre des éléments du tableau. G70 est automatiquement réglé par l'assistant lorsque le tableau de courbes est importé.</p> <p>AVERTISSEMENT Ne pas modifier manuellement G70. Un réglage erroné de G70 peut mener à des mouvements intempestifs de l'entraînement.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 16380 ... 16380 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I16; USS-Adr: 07 11 80 00 hex</p>	2C46h	0h	
G71 axe r=1, w=3	<p>Longueur du tableau de cames 4: G71 définit la longueur valable du tableau de courbes 4 formé à partir du X-Tableau G66 et du Y-Tableau G67. Le nombre des éléments du tableau peut être supérieur à la longueur valable vu qu'il doit être identique pour tous les axes. Par contre, G71 peut être différent pour chaque axe, toutefois jamais supérieur au nombre des éléments du tableau. G71 est automatiquement réglé par l'assistant lorsque le tableau de courbes est importé.</p> <p>AVERTISSEMENT Ne pas modifier manuellement G71. Un réglage erroné de G71 peut mener à des mouvements intempestifs de l'entraînement.</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 16380 ... 16380 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I16; USS-Adr: 07 11 C0 00 hex</p>	2C47h	0h	
G80 axe read (2)	<p>Maître position réelle: Affichage de la position réelle maître du module « Master SyncPosi ». La position réelle est affichée dans les unités telle qu'elle est indiquée par G46, G47, G48 et G49. Même si l'axe maître est paramétré comme plage de déplacement infinie, G80 fournit des positions réelles continues sans renvoi Infini.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 07 14 00 00 hex</p>	2C50h	0h	
G81 axe read (2)	<p>Maître position réelle: Affichage de la position réelle maître du module « Master el. gear ». La position réelle est déjà convertie au sein du système de référence de l'entraînement esclave et affichée dans les unités indiquées par I06, I07, I08 et I09.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 07 14 40 00 hex</p>	2C51h	0h	
G84 axe read (2)	<p>Maître vitesse: Affichage de la vitesse maître du module « Master SyncPosi ». La vitesse est affichée dans les unités telle qu'elle est indiquée par G46, G47, G48 et G49.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 15 00 00 hex</p>	2C54h	0h	
G85 axe read (2)	<p>Maître vitesse: Affichage de la vitesse maître du module « Master el. gear ». La vitesse est déjà convertie au sein du système de référence de l'entraînement esclave et affichée dans les unités indiquées par I06, I07, I08 et I09.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 07 15 40 00 hex</p>	2C55h	0h	
G87 axe read (3)	<p>Estampille position maître: Estampille appropriée à la position réelle maître actuelle.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: U16; USS-Adr: 07 15 C0 00 hex</p>	2C57h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
G88 axe read (1)	Maître dépassement Infini: Indique le renvoi de la position réelle maître axe Infini de G40 vers 0 avec 1:Dépassement et le renvoi de 0 vers G40 avec -1:Sous-dépassement -1: Sous-dépassement; 0: Inactif; 1: Dépassement; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I8; USS-Adr: 07 16 00 00 hex	2C58h	0h	
G89 axe read (1)	Maître est en référence: Indique que l'axe maître a été référencé. Ce signal est émis si, en raison d'un flanc montant sur l'entrée de l'interrupteur de référence maître, la position réelle est mise sur la position de référence G34. ATTENTION Si l'événement « 37:n-Retour » est déclenché par l'encodeur correspondant à l'axe maître, le signal <i>Maître est en référence</i> sera déclenché. Après Réseau ARRET/MARCHE (acquiescement), il faut effectuer une nouvelle course de référence. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 16 40 00 hex	2C59h	0h	
G90 global r=3, w=3	PLL: Ce paramètre active la régulation PLL. La régulation PLL synchronise le convertisseur avec les télégrammes SYNC du bus CAN ou avec le signal SYNC du bus EtherCAT®. Information Défense de modifier ce paramètre si vous utiliser la platine EtherCAT® ECS 5000 ou l'Integrated Bus (IGB)! Dans ces deux cas, le paramètre est automatiquement réglé. Une modification manuelle peut engendrer un dysfonctionnement de la synchronisation. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 16 80 00 hex	2C5Ah	0h	
G91 global r=3, w=3	PLL Décalage phase: Valeur de correction dans le temps entre l'entrée des télégrammes SYNC et la position de phase du temps de cycle dans le convertisseur. <i>domaine des valeurs in µs: -32768 ... -800 ... 32767</i> Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: I16; USS-Adr: 07 16 C0 00 hex 👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.	2C5Bh	0h	
G92 global r=3, w=3	PLL Gain: Gain proportionnel de la régulation PLL. L'instabilité des télégrammes SYNC croissant, il faut réduire le gain. <i>domaine des valeurs in %: 0.0 ... 20.0 ... 100.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I32; (valeur brute:2,14748E9-LSB=100%); USS-Adr: 07 17 00 00 hex 👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.	2C5Ch	0h	
G93 global r=3, w=3	PLL Constante de temps passe-bas: Détermine la fréquence limite du filtre passe-bas de la régulation PLL. L'instabilité des télégrammes SYNC croissant, il faut augmenter le temps. <i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 40.0 ... 200.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; valeur brute:1LSB=Fnct.no.11; USS-Adr: 07 17 40 00 hex 👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.	2C5Dh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie														
Par.	description			bus de terrain- adresse										
G95 global read (3)	PLL Statut: Affiche l'état de la régulation PLL. <ul style="list-style-type: none">• Bit -0: PLL Statut• Bit -1: PLL Statut• 00 PLL enclenchée• 01 enclenchée, mais plus de la moitié de la gamme de réglage est inutilisée (fréquence trop élevée)• 10 enclenchée, mais plus de la moitié de la gamme de réglage est inutilisée (fréquence trop basse)• 11 PLL non enclenchée• Bit -2: est 1 quand la PLL a prolongé le temps de cycle interne (A150)• Bit -3: est 1 quand la régulation arrive aux limites de la gamme de réglage• Bit -4: est 1 quand le temps de cycle mesuré (G96) est supérieur à la spécification (G98)• Bit -5: est 1 si G90 = inactif (PLL désactivée)• Bit -6: réservé• Bit -7: réservé Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 17 C0 00 hex 👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.			2C5Fh	0h									
G96 global read (3)	PLL Temps de cycle mesuré: Temps de cycle (valeur filtrée) des télégrammes SYNC calculée par la régulation PLL. Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: I32; USS-Adr: 07 18 00 00 hex 👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.			2C60h	0h									
G97 global read (3)	PLL Correction de cycle: Correction de cycle spécifiée par la régulation PLL. Bus de terrain: 1LSB=1Cycles d'horloge; Type: I8; USS-Adr: 07 18 40 00 hex 👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.			2C61h	0h									
G98 global r=3, w=3	Spécification temps de cycle: Temps de cycle par défaut des télégrammes SYNC. <i>domaine des valeurs in µs: 0 ... 4000 ... 8000</i> Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: I16; USS-Adr: 07 18 80 00 hex			2C62h	0h									
G100 axe, OFF r=1, w=1	Source inverser consigne technologique: Sélection de la source pour le signal Invers.Cons.Techn. Si G100 = 2:Paramètre, le byte de commande ou le mot de commande sert de source de signal. Ce réglage est prévu pour le mode bus de terrain. Le mot de commande peut être placé dans les différentes applications sur plusieurs paramètres. La liste ci-dessous présente les mots de commande pour les différentes applications. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via G300. <table><tr><td>Application</td><td>Paramètre</td><td>Bit</td></tr><tr><td>Régulateur technologique</td><td>G210</td><td>2</td></tr><tr><td>Consigne confort</td><td>D211</td><td>4</td></tr></table> 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3;			Application	Paramètre	Bit	Régulateur technologique	G210	2	Consigne confort	D211	4	2C64h	0h
Application	Paramètre	Bit												
Régulateur technologique	G210	2												
Consigne confort	D211	4												

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie													
Par.	description		bus de terrain-adresse										
	<div>8: BE3-invers;</div> <div>9: BE4;</div> <div>10: BE4-invers;</div> <div>11: BE5;</div> <div>12: BE5-invers;</div> <div>13: BE6;</div> <div>14: BE6-invers;</div> <div>15: BE7;</div> <div>16: BE7-invers;</div> <div>17: BE8;</div> <div>18: BE8-invers;</div> <div>19: BE9;</div> <div>20: BE9-invers;</div> <div>21: BE10;</div> <div>22: BE10-invers;</div> <div>23: BE11;</div> <div>24: BE11-invers;</div> <div>25: BE12;</div> <div>26: BE12-invers;</div> <div>27: BE13;</div> <div>28: BE13-invers;</div> <div>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 19 00 00 hex</div>												
<div>G101</div> <div>axe, OFF</div> <div>r=1, w=1</div>	<div>Source régulateur PID désactiver: Sélection de la source pour le signal PID.</div> <div>Si G101 = 2:Paramètre, le byte de commande ou le mot de commande sert de source de signal. Ce réglage est prévu pour le mode bus de terrain. Le mot de commande peut être placé dans les différentes applications sur plusieurs paramètres. La liste ci-dessous présente les mots de commande pour les différentes applications. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via G301.</div> <table><tr><td>Application</td><td>Paramètre</td><td>Bit</td></tr><tr><td>Régulateur technologique</td><td>G210</td><td>3</td></tr><tr><td>Consigne confort</td><td>D211</td><td>5</td></tr></table> <div>0: Bas;</div> <div>1: Haut;</div> <div>2: Paramètre;</div> <div>3: BE1;</div> <div>4: BE1-invers;</div> <div>5: BE2;</div> <div>6: BE2-invers;</div> <div>7: BE3;</div> <div>8: BE3-invers;</div> <div>9: BE4;</div> <div>10: BE4-invers;</div> <div>11: BE5;</div> <div>12: BE5-invers;</div> <div>13: BE6;</div> <div>14: BE6-invers;</div> <div>15: BE7;</div> <div>16: BE7-invers;</div> <div>17: BE8;</div> <div>18: BE8-invers;</div> <div>19: BE9;</div> <div>20: BE9-invers;</div> <div>21: BE10;</div> <div>22: BE10-invers;</div> <div>23: BE11;</div> <div>24: BE11-invers;</div>		Application	Paramètre	Bit	Régulateur technologique	G210	3	Consigne confort	D211	5	2C65h	0h
Application	Paramètre	Bit											
Régulateur technologique	G210	3											
Consigne confort	D211	5											

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie												
Par.	description	bus de terrain-adresse										
	25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 19 40 00 hex											
G102 axe r=1, w=1	Source régulateur PID appliquer: Sélection de la source pour le signal RégulateurPID. Si G102 = 2:Paramètre, le byte de commande ou le mot de commande sert de source de signal. Ce réglage est prévu pour le mode bus de terrain. Le mot de commande peut être placé dans les différentes applications sur plusieurs paramètres. La liste ci-dessous présente les mots de commande pour les différentes applications. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via G302. <table><tr><td>Application</td><td>Paramètre</td><td>Bit</td></tr><tr><td>Régulateur technologique</td><td>G210</td><td>4</td></tr><tr><td>Consigne confort</td><td>D211</td><td>6</td></tr></table> 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 19 80 00 hex	Application	Paramètre	Bit	Régulateur technologique	G210	4	Consigne confort	D211	6	2C66h	0h
Application	Paramètre	Bit										
Régulateur technologique	G210	4										
Consigne confort	D211	6										
G103 axe, OFF r=1, w=1	Maître appliquer position de référence source: Le signal Appliquer position de référence maître applique avec un flanc montant la position réelle maître sur la position de référence maître réglée. Le paramètre G103 définit la source du signal. Les options 0:Low et 1:High ont la même importance que des valeurs fixes. Si G103 = 3:BE1...28:BE13-invers, l'application de la position réelle maître peut être exécutée via l'entrée binaire sélectionnée. Si G103 = 2:Paramètre, le mot de commande de l'application sélectionnée sert de source de signal, par ex. I223 Bit 9. Ce réglage est prévu pour le mode bus de terrain. Mots de commande (paramètres globaux) possibles:	2C67h	0h									

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description			bus de terrain-adresse
	<p><i>Application</i> <i>Paramètre</i> <i>Bit</i></p> <p>Disque à came él. I223 9</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 19 C0 00 hex</p>			
G104 axe, OFF r=3, w=3	<p>Position de l'axe de conduite source: Sélectionne l'encodeur source pour une position de l'axe principal qui est mappée sur les paramètres <i>E163</i> et <i>E164</i>. Ces paramètres peuvent être diffusés via l'IGB pour transmettre à d'autres convertisseurs la position de l'axe principal.</p> <p>Information Pour l'encodeur sélectionné dans ce paramètre, les paramètres <i>G297</i> et <i>G298</i> permettent d'exécuter un contrôle de plausibilité. Veuillez noter que toutes les applications ne disposent pas des paramètres <i>G297</i> et <i>G298</i>!</p> <p>0: <i>inactif</i>; aucune position d'axe principal n'est éditée. 1: <i>Encodeur BE</i>; les signaux aux entrées binaires BE3, BE4 et BE5 sont émis comme position de l'axe principal. 2: <i>Encodeur X4</i>; les signaux à X4 sont émis comme position de l'axe principal. 3: <i>Encodeur X140</i>; les signaux au connecteur X140 sont émis comme position de l'axe principal. 4: <i>Encodeur X120</i>; les signaux à X120 sont émis comme position de l'axe principal. 5: <i>Maître virtuel</i>; les signaux du maître virtuel sont émis comme position de l'axe principal.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 1A 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>E163 Position de l'axe de conduite Producer</i> existe.</p>			2C68h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
G130 axe, OFF r=1, w=1	<p>Source Décalage gain réducteur: Sélection de la source pour le signal <i>Mise à l'échelle</i>. Le rapport maître-esclave est influencé sans temporisation. G23 et la source saisie dans G130 représentent sous forme de somme le rapport maître-esclave efficient. Le signal peut être prédéfini sur 0, fourni par les entrées analogiques (AE1 à AE3) ou le bus de terrain. Pour G130 = 4:Paramètre, le paramètre (global) G230 sert de source de signal. Ce paramétrage s'impose pour le mode bus de terrain.</p> <p>Cela permet de modifier légèrement un rapport de base (par ex. via entrée analogique) : Paramétrer G130 sur une entrée analogique, G23 par ex. sur 100 %, coefficient d'entrée analogique par ex. sur 1 % : le rapport maître-esclave pour -10 V à + 10 V évolue alors entre 99 et 101 % sur l'entrée analogique.</p> <p>0: 0 (zéro); 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 20 80 00 hex</p>	2C82h	0h	
G131 axe, OFF r=2, w=2	<p>Source n-précommande: Sélection de la source pour le signal <i>SpeedFeedFwd</i>. Le signal peut être prédéfini sur 0, fourni par les entrées analogiques (AE1 à AE3) ou le bus de terrain. Pour G131 = 4:Paramètre, le paramètre (global) G231 sert de source de signal. Ce paramétrage s'impose pour le mode bus de terrain.</p> <p>REMARQUE Si la précommande régime s'effectue via un signal régime externe de l'entraînement maître, il y a lieu de veiller à ce que la précommande régime soit calculée avec le rapport de régime G21/G22. La précommande régime se réfère à l'entraînement esclave.</p> <p>0: 0 (zéro); 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 20 C0 00 hex</p>	2C83h	0h	
G132 axe, OFF r=1, w=1	<p>Source consigne technologique: Sélection de la source pour le signal « Consigne tech. » La consigne peut être fournie par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Si G132 = 4:Paramètre, le paramètre G232 sert de source de signal.</p> <p>0: 0 (zéro); 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 21 00 00 hex</p>	2C84h	0h	
G133 axe, OFF r=1, w=1	<p>Source valeur réelle technologique: Sélection de la source pour le signal « Consigne Valeur réelle » La valeur réelle peut être fournie par les entrées analogiques ou le bus de terrain. Si G133 = 4:Paramètre, le paramètre G233 sert de source de signal.</p> <p>0: 0 (zéro); 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 21 40 00 hex</p>	2C85h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description			bus de terrain-adresse
G140 axe r=3, w=3	Maître pas à pas Enable: Les paramètres <i>G140</i> à <i>G142</i> ainsi que <i>G144</i> et <i>G145</i> permettent de déplacer en mode pas à pas le maître virtuel. Le signal Maître validation pas à pas amène le maître virtuel dans le mode manuel. <u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 07 23 00 00 hex			2C8Ch 0h
G141 axe r=3, w=3	Maître pas à pas+: Les paramètres <i>G140</i> à <i>G142</i> ainsi que <i>G144</i> et <i>G145</i> permettent de déplacer en mode pas à pas le maître virtuel. Le signal <i>Maître pas à pas+</i> permet de démarrer le déplacement manuel en direction positive. REMARQUE Le mode manuel doit être activé pour assurer la conformité de cette fonction (signal <i>Maître validation pas à pas</i>). <u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 07 23 40 00 hex			2C8Dh 0h
G142 axe r=3, w=3	Maître pas à pas-: Les paramètres <i>G140</i> à <i>G142</i> ainsi que <i>G144</i> et <i>G145</i> permettent de déplacer en mode pas à pas le maître virtuel. Le signal <i>Maître pas à pas-</i> permet de démarrer le déplacement manuel en direction négative. REMARQUE Le mode manuel doit être activé pour assurer la conformité de cette fonction (signal <i>Maître validation pas à pas</i>). <u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: B; USS-Adr: 07 23 80 00 hex			2C8Eh 0h
G143 axe r=3, w=3	Maître surpassement de vitesse: Saisissez dans le paramètre <i>G143</i> le surpassement de vitesse pour le maître virtuel. <i>Maître surpassement de vitesse</i> influence toutes les vitesses du maître virtuel (mode pas à pas, positionnement). <i>domaine des valeurs in %: 0.0 ... 100.0 ... 400.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=400,0%); USS-Adr: 07 23 C0 00 hex			2C8Fh 0h
G144 axe r=3, w=3	Maître vitesse pas à pas: Les paramètres <i>G140</i> à <i>G142</i> ainsi que <i>G144</i> et <i>G145</i> permettent de déplacer en mode pas à pas le maître virtuel. Par analogie à toutes les autres vitesses du maître virtuel, peut être modifiée via maître surpassement de vitesse <i>G143</i> . L'accélération en mode pas à pas est définie par <i>G145</i> . REMARQUE La valeur paramétrée est arrondie en interne à des incréments entiers. C'est pourquoi il n'est pas toujours possible de mapper de manière précise les valeurs saisies. <i>domaine des valeurs in G245: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 24 00 00 hex			2C90h 0h
G145 axe r=3, w=3	Maître accélération pas à pas: Les paramètres <i>G140</i> à <i>G142</i> ainsi que <i>G144</i> et <i>G145</i> permettent de déplacer en mode pas à pas le maître virtuel. Saisissez dans le paramètre <i>G145</i> l'accélération du maître virtuel en mode pas à pas. REMARQUE La valeur paramétrée est arrondie en interne à des incréments entiers. C'est pourquoi il n'est pas toujours possible de mapper de manière précise les valeurs saisies. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 24 40 00 hex			2C91h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
G146 axe r=3, w=3	<p>Maître fin de course+ logiciel: Saisissez dans les paramètres <i>G146</i> et <i>G147</i> la position des fins de course logiciel pour le maître virtuel. Vous pouvez seulement utiliser les fins de course logiciel pour une plage de déplacement limitée (<i>G30</i> = 0).</p> <p>Saisissez dans <i>G146</i> le fin de course logiciel dans le sens de rotation positif. Le fin de course logiciel est seulement valable si le maître virtuel est référencé. La commande par positionnement refuse des ordres de déplacement vers des cibles au-delà du fin de course logiciel (message <i>G163</i> = 2). Mode manuel et jeux de données de déplacement Infini sont arrêtés aux fins de course logiciels.</p> <p>Si <i>G146</i> et <i>G147</i> ont une valeur identique, leur fonction est désactivée.</p> <p>ATTENTION Les dépassements du domaine de positionnement autorisé suite à un changement de jeu à la volée avec des rampes plus lentes ne sont pas interceptés par les fins de course logiciel!</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 07 24 80 00 hex</p>	2C92h	0h
G147 axe r=3, w=3	<p>Maître fin de course- logiciel: Saisissez dans les paramètres <i>G146</i> et <i>G147</i> la position des fins de course logiciel pour le maître virtuel. Vous pouvez seulement utiliser les fins de course logiciel pour une plage de déplacement limitée (<i>G30</i> = 0).</p> <p>Saisissez dans <i>G147</i> le fin de course logiciel dans le sens de rotation négatif. Le fin de course logiciel est seulement valable si le maître virtuel est référencé. La commande par positionnement refuse des ordres de déplacement vers des cibles au-delà du fin de course logiciel (message <i>G163</i> = 3). Course manuelle et jeux de données de déplacement Infini sont arrêtés aux fins de course logiciel.</p> <p>Si <i>G146</i> et <i>G147</i> ont une valeur identique, leur fonction est désactivée.</p> <p>ATTENTION Les dépassements du domaine de positionnement autorisé suite à un changement de jeu à la volée avec des rampes plus lentes ne sont pas interceptés par les fins de course logiciel!</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 07 24 C0 00 hex</p>	2C93h	0h
G148 axe r=3, w=3	<p>Master tip deceleration</p> <p><i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 25 00 00 hex</p>	2C94h	0h
G150 axe read (3)	<p>Refusé: Le maître virtuel positionnant a refusé l'exécution d'une commande. La cause s'affiche dans le paramètre <i>G163</i>.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 25 80 00 hex</p>	2C96h	0h
G151 axe read (3)	<p>Limité: Le maître virtuel positionnant est actuellement limité par l'un des fins de course logiciel.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 25 C0 00 hex</p>	2C97h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
G152 axe read (3)	Interrompu: Affichage du signal <i>Aborted</i> (interrompu) à l'interface de sortie du maître virtuel positionnant. Le signal actif indique que le dernier ordre de déplacement a été interrompu (par ex. par un ordre d'arrêt ou un nouvel ordre de déplacement refusé). Le signal devient inactif lorsqu'un nouvel ordre de déplacement est démarré. L'indicateur « Aborted » ne permet donc pas d'identifier l'interruption d'un ordre de déplacement précédent par un nouvel ordre de déplacement. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 26 00 00 hex	2C98h	0h
G153 axe read (3)	Vitesse constante: Affichage de la vitesse constante à l'interface de sortie du maître virtuel positionnant. A niveau HIGH, le maître virtuel se déplace à une vitesse constante. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 26 40 00 hex	2C99h	0h
G154 axe read (3)	En position: Affichage de la valeur actuelle à la sortie éponyme du maître virtuel positionnant. « En position » est appliqué lorsque le profil de vitesse spécifié est intégralement parcouru. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 26 80 00 hex	2C9Ah	0h
G155 axe read (3)	En référence: Affichage du signal de sortie <i>En référence</i> du maître virtuel positionnant. Le signal est appliqué lorsque le maître virtuel via une commande Home a changé sa position actuelle par rapport à la position de référence G58. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 26 C0 00 hex	2C9Bh	0h
G156 axe read (3)	Terminé: Affichage du signal <i>Done</i> (fin) à l'interface de sortie du maître virtuel positionnant. Si le signal est actif, l'ordre à exécuter a été traité avec succès. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 27 00 00 hex	2C9Ch	0h
G157 axe read (3)	Accélérant: Affichage du signal <i>Accelera</i> (accélérer) à l'interface de sortie du maître virtuel positionnant. Si le signal est actif, le régime augmente. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 27 40 00 hex	2C9Dh	0h
G158 axe read (3)	Freinant: Affichage du signal <i>Decelera</i> (freiner) à l'interface de sortie du maître virtuel positionnant. Si le signal est actif, le régime baisse. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 27 80 00 hex	2C9Eh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description			bus de terrain-adresse
G159 axe read (1)	PLCOpen Maître State: Etat du maître virtuel positionnant selon la définition PLCopen. 0: <i>PLCO_Init</i> ; maître virtuel positionnant en phase d'initialisation. 1: <i>PLCO_Passive</i> ; Positionnement passif. Si l'entraînement se trouve en dehors de la dernière fenêtre cible, la position théorique est paramétrée de manière identique à la position réelle et le signal « En position » est inactif. 2: <i>Immobile</i> ; Le maître virtuel positionnant se trouve en état d'immobilisation et est prêt à accepter un ordre de déplacement. 3: <i>Discr.Motion</i> ; Le maître virtuel positionnant se trouve au sein d'un mouvement dont la position cible est définie. 4: <i>Cont.Motion</i> ; Le maître virtuel positionnant est au sein d'un mouvement dont la position cible n'est pas définie. 5: <i>Réserve</i> ; 6: <i>Arrêter</i> ; Le maître virtuel positionnant freine selon la rampe de freinage prédéfinie jusqu'à l'immobilisation. Ensuite, une transition est effectuée vers l'état « Immobile ». 7: <i>ErrorStop</i> ; Le maître virtuel positionnant exécute un arrêt. Lorsque l'entraînement est immobilisé, l'état « ErrorStop » est maintenu. 8: <i>Réserve</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 07 27 C0 00 hex			2C9Fh 0h
G160 axe read (2)	Aktive PLCopen Step-ID: Ce paramètre permet d'afficher le dernier jeu de données de déplacement du maître virtuel démarré. Si des modules PLCopen sont utilisés, chacun de ces modules possède à son interface de consigne une Step-ID utilisable comme identificateur librement réglable (un nombre de 0 à 65535). L'identificateur du dernier module PLCopen démarré est entré dans dans G160. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 07 28 00 00 hex			2CA0h 0h
G161 axe read (1)	Erreur: Affichage du signal <i>Error</i> à l'interface de sortie du maître virtuel positionnant. Un signal actif signale qu'une erreur vient de se produire. Consulter G163 <i>ErrorCode</i> pour connaître la nature de l'erreur. 0: <i>Inactif</i> ; 1: <i>Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 28 40 00 hex			2CA1h 0h
G162 axe read (1)	Motion ID active: La valeur de MotionID du maître virtuel positionnant validée avec le dernier flanc montant du signal <i>Execute</i> . Chaque commande permet de transmettre une MotionID validée avec le flanc montant du signal « <i>Execute</i> ». Si la MotionID correspondante s'affiche comme MotionID active, la commande est en cours de traitement. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 07 28 80 00 hex			2CA2h 0h
G163 axe read (1)	ErrorCode: Si l'état PLCOpen du maître virtuel positionnant G159 est « ErrorStop », il est possible d'en lire ici l'origine. 0: <i>Sans erreur</i> ; 1: <i>Direction interdite</i> ; Tentative de démarrer une ordre de déplacement dans une direction interdite. 2: <i>Refusé à cause du fin de course SW pos.</i> ; Tentative de démarrer un ordre de déplacement dont la position cible se trouve au-delà du fin de course SW positif. 3: <i>Refusé à cause du fin de course SW nég.</i> ; Tentative de démarrer un ordre de déplacement dont la position cible se trouve au-delà du fin de course SW négatif. 4: <i>Ordre de course absolue sans référencement</i> ; Tentative de démarrer un ordre de déplacement avec une cible absolue alors que l'entraînement n'était pas référencé. 5: <i>Réserve</i> ; 6: <i>Réserve</i> ;			2CA3h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie												
Par.	description	bus de terrain- adresse										
	7: <i>Fin de course SW positif</i> ; ErrorStop à cause du fin de course+ SW activé. 8: <i>Fin de course SW négatif</i> ; ErrorStop à cause du fin de course- SW activé. 9: <i>Réserve</i> ; 10: <i>Refusé à cause de la position hors de la circonférence</i> ; 11: <i>Réserve</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 07 28 C0 00 hex											
G180 axe read (2)	Régulateur PID écart de régulation: Paramètre d'affichage pour l'écart de régulation du régulateur PID (<i>G180</i> = G332 - G333). Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 07 2D 00 00 hex	2CB4h	0h									
G181 axe read (1)	PID limite supérieure atteinte: Le signal binaire prend la valeur « 1 » lorsque le régulateur PID a atteint la valeur maximale admissible (réglable via <i>C08</i>) de la sortie. En mode bus de terrain, le signal peut être lu selon l'application sélectionnée grâce aux mots de statut suivants: <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Régulateur technologique</td><td>G200</td><td>3</td></tr><tr><td>Consigne confort</td><td>D200</td><td>7</td></tr></table> <i>0: Inactif</i> ; <i>1: Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 2D 40 00 hex	<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Régulateur technologique	G200	3	Consigne confort	D200	7	2CB5h	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>										
Régulateur technologique	G200	3										
Consigne confort	D200	7										
G182 axe read (1)	PID limite inférieure atteinte: Le signal binaire prend la valeur « 1 » lorsque le régulateur PID a atteint la valeur minimale admissible (réglable via <i>G09</i>) de la sortie. En mode bus de terrain, le signal peut être lu selon l'application sélectionnée grâce aux mots de statut suivants : <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Régulateur technologique</td><td>G200</td><td>4</td></tr><tr><td>Consigne confort</td><td>D200</td><td>8</td></tr></table> <i>0: Inactif</i> ; <i>1: Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 2D 80 00 hex	<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Régulateur technologique	G200	4	Consigne confort	D200	8	2CB6h	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>										
Régulateur technologique	G200	4										
Consigne confort	D200	8										
G185 axe read (2)	PID Valeur réglée: Paramètre d'affichage pour la sortie du régulateur PID après la pondération (<i>G16</i>). Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800,0%); USS-Adr: 07 2E 40 00 hex	2CB9h	0h									
G190 axe read (3)	Position réelle maître virtuel: Affiche la position réelle actuelle du module « Maître virtuel ». Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 2F 80 00 hex	2CBEh	0h									
G191 axe read (3)	Vitesse actuelle maître virtuel: Affiche la vitesse de déplacement actuelle du module « Maître virtuel ». <i>domaine des valeurs in G245: -47185920.00 ... 0,00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 2F C0 00 hex	2CBFh	0h									
G194 axe read (2)	Maître virtuel estampille: Contient l'estampille de la valeur actuelle de la position réelle du maître virtuel. Bus de terrain: 1LSB=1µs; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 07 30 80 00 hex	2CC2h	0h									

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
G200 global read (2)	<p>Byte d'état régulateur technologique: Ce byte contient les signaux de statut de l'application.</p> <p>Bit 0: <i>Zéro atteint (D180)</i></p> <p>Bit 1: <i>Consigne atteinte (D181):</i> L'intégrateur de consigne a atteint sa consigne</p> <p>Bit 2: <i>Limite de couple (D182):</i> La limite de couple positive ou négative est atteinte</p> <p>Bit 3: <i>PID limite supérieure atteinte (G181):</i> La limite supérieure du régulateur PID est atteinte</p> <p>Bit 4: <i>PID limite inférieure atteinte (G182):</i> La limite inférieure du régulateur PID est atteinte</p> <p>Bit 5: <i>Surveillance limite supérieure atteinte (C180):</i> La limite supérieure de l'écran du domaine est atteinte</p> <p>Bit 6: <i>Surveillance limite inférieure atteinte (C181):</i> La limite inférieure de l'écran du domaine est atteinte</p> <p>Bit 7: Réservé</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 07 32 00 00 hex</p>	2CC8h	0h	
G203 global read (2)	<p>Maître position réelle: Paramètre global pour appeler la position réelle du maître via un bus de terrain. La position est transmise par la mise à l'échelle bus de terrain dans la mise à l'échelle client sans chiffre après la virgule: « 123,45 ° » est envoyé sous forme de G203 = 12345 à la commande.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; PDO ; Type: I32; (valeur brute:1LSB=0,01·<G49>); USS-Adr: 07 32 C0 00 hex</p>	2CCBh	0h	
G210 global r=2, w=2	<p>Byte de commande régulateur technologique: Ce byte contient les signaux de consigne à l'application.</p> <p>Bit 0: <i>Sens de rotation (D300):</i> Si le bit = 1, la valeur de la précommande (D230) est inversée.</p> <p>Bit 1: <i>Dérangement externe (D301):</i> Le dérangement « 44:Dérangement1 externe » est déclenché.</p> <p>Bit 2: <i>Inverser consigne technologique (G300):</i> Si le bit = 1, la consigne du régulateur technologique (G232) est inversée.</p> <p>Bit 3: <i>Régulateur PID désactiver (G301):</i> Si le bit = 1, le régulateur PID est désactivé.</p> <p>Bit 4: <i>Valider sélection du mode PID (Statut PID mode G302):</i> Si le bit = 1, le mode de travail du régulateur PID peut être défini via le mode PID (G14). Si le bit = 0, le mode PID est toujours 0:Normal</p> <p>Bit 5: Réservé</p> <p>Bit 6: Réservé</p> <p>Bit 7: Réservé</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 00000000bin ... 255 (Representation binary)</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 07 34 80 00 hex</p>	2CD2h	0h	
G230 global r=2, w=2	<p>Décalage gain réducteur: Le rapport maître-esclave est influencé sans temporisation. G23 et la source saisie dans G130 représentent sous forme de somme le rapport maître-esclave efficient. Le signal peut être prédéfini sur 0, fourni par les entrées analogiques (AE1 à AE3) ou le bus de terrain. Pour G130 = 4:Paramètre, le paramètre (global) G230 sert de source de signal. Ce paramétrage s'impose pour le mode bus de terrain.</p> <p>Cela permet de modifier légèrement un rapport de base (par ex. via entrée analogique) : Paramétrer G130 sur une entrée analogique, G23 par ex. sur 100 %, coefficient d'entrée analogique par ex. sur 1 %: le rapport maître-esclave pour -10 V à + 10 V évolue alors entre 99 et 101 % sur l'entrée analogique.</p> <p>Si la mise à l'échelle engendrent de grands numérateurs ou dénominateurs inadmissibles, le rapport de réduction sans erreur d'arrondi ne peut plus être garanti. Cela est le cas si G246 affiche une valeur supérieure à 1.</p> <p>domaine des valeurs in %: -200.01 ... 0,00 ... 200.00</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,01%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,00%); USS-Adr: 07 39 80 00 hex</p>	2CE6h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
G231 global r=2, w=2	<p>n-Précommande: L'écart angulaire dynamique pendant les accélérations est réduit par la précommande régime. Normalement, les incréments maître sont différenciés et additionnés comme précommande à la consigne régime. Avantage: Aucun câblage supplémentaire. Inconvénient: Le maître doit d'abord se déplacer avant que l'esclave puisse réagir. La consigne régime de l'esclave peut être connectée directement via G231. Pour ce faire, le maître peut utiliser E07 via bus de terrain ou la sortie analogique. La précommande peut aussi être déduite d'une entrée analogique via G131. Avec G31 = 0: <i>inactif</i>, la précommande régime calculée à partir de la position maître peut être utilisée.</p> <p>REMARQUE Si la précommande régime s'effectue via un signal régime externe de l'entraînement maître, il y a lieu de veiller à ce que la précommande régime soit calculée avec le rapport de régime G21/G22. La précommande régime se réfère à l'entraînement esclave.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: -200.01 ... 0.00 ... 200.00</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,00%); USS-Adr: 07 39 C0 00 hex</p>	2CE7h	0h	
G232 global r=2, w=3	<p>Consigne technologique: Consigne technologique de l'application Régulateur technologique (grandeur de référence du circuit de réglage). La valeur est traitée si G132 est paramétré sur « 4:Paramètre ».</p> <p><i>domaine des valeurs in %: -200.0 ... 0.0 ... 200.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 07 3A 00 00 hex</p>	2CE8h	0h	
G233 global r=2, w=3	<p>Valeur réelle technologie: Valeur réelle technologie de l'application Régulateur technologique. La valeur est traitée si G133 est paramétré sur 4:Paramètre. La valeur réelle est filtrée par un passe-bas PT1 (G11) avant d'être traitée dans le régulateur PID.</p> <p><i>domaine des valeurs in %: -200.0 ... 0.0 ... 200.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 07 3A 40 00 hex</p>	2CE9h	0h	
G244 axe read (3)	<p>Unité de mesure: Unité de mesure automatiquement déduite de G49 pour l'accélération maître.</p> <p><i>la configuration par défaut: °/s²</i> Bus de terrain: Type: Str8; USS-Adr: 07 3D 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si aucun réducteur électronique n'est utilisé.</p>	2CF4h	0h	
G245 axe read (3)	<p>Unité de mesure: Unité de mesure automatiquement déduite de G49 pour vitesse maître.</p> <p><i>la configuration par défaut: °/s</i> Bus de terrain: Type: Str8; USS-Adr: 07 3D 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si aucun réducteur électronique n'est utilisé.</p>	2CF5h	0h	
G248 axe read (3)	<p>Incréments technologiques: (en cas d'utilisation du module « Maître SyncPosi ») Automatiquement généré à partir de G27 et des paramètres de l'encodeur dépendants. La résolution (impulsion/tour) valable de l'encodeur s'affiche.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 16384 ... 16384</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I16; USS-Adr: 07 3E 00 00 hex</p>	2CF8h	0h	
G249 axe read (3)	<p>Maître effectif régime: (en cas d'utilisation du module « Maître SyncPosi ») G249 et G250 représentent le rapport de réduction effectif valable maître - esclave basé sur les incréments. Les saisies sont automatiquement générées.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 3E 40 00 hex</p>	2CF9h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
G250 axe read (3)	Esclave effectif régime: (en cas d'utilisation du module « Maître SyncPosi ») G249 et G250 représentent le rapport de réduction effectif valable maître - esclave basé sur les incréments. Les saisies sont automatiquement générées. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 3E 80 00 hex	2CFAh	0h	
G251 axe read (3)	Maître effectif sens de comptage: (en cas d'utilisation du module « Maître SyncPosi ») Direction dans laquelle se déplace la valeur réelle maître si l'encodeur maître tourne vers l'avant. 0: Positif; 1: Négatif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 3E C0 00 hex	2CFBh	0h	
G252 axe read (3)	Incréments technologiques: (en cas d'utilisation du module « Maître el. gear ») Automatiquement généré à partir de G27 et des paramètres de l'encodeur dépendants. La résolution (impulsion/tour) valable de l'encodeur s'affiche. <i>domaine des valeurs: 0 ... 16384 ... 16384</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I16; USS-Adr: 07 3F 00 00 hex	2CFCh	0h	
G253 axe read (3)	Maître effectif régime: G253 et G254 représentent le rapport de réduction effectif valable maître - esclave basé sur les incréments. Les saisies sont automatiquement générées. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 3F 40 00 hex	2CFDh	0h	
G254 axe read (3)	Esclave effectif régime: G253 et G254 représentent le rapport de réduction effectif valable maître - esclave basé sur les incréments. Les saisies sont automatiquement générées. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 3F 80 00 hex	2CFEh	0h	
G255 axe read (3)	Maître effectif sens de comptage: Direction dans laquelle se déplace la valeur réelle maître si l'encodeur maître tourne vers l'avant. 0: Positif; 1: Négatif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 3F C0 00 hex	2CFFh	0h	
G290 global read (3)	Evaluation des erreurs position axe de conduite source: Le paramètre indique l'état actuel du compteur d'évaluation d'erreur (cf. G298) pour l'encodeur sélectionné dans G104. <i>domaine des valeurs: 0.0 ... 0.0 ... 12.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1; Type: I8; USS-Adr: 07 48 80 00 hex	2D22h	0h	
G291 global r=3, w=3	Compteur d'erreurs position axe de conduite source: Le paramètre compte les erreurs tolérées de l'encodeur sélectionné dans G104 depuis le dernier redémarrage de l'appareil. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 07 48 C0 00 hex	2D23h	0h	
G295 global read (3)	Double transmission encodeur maître: Indique si, pour l'encodeur SSI utilisé comme encodeur maître, la surveillance de la double transmission est active. L'exploitation de l'encodeur commence tout d'abord sans surveillance de la double transmission qui est automatiquement activée après quelques instants si l'encodeur SSI utilisé gère cette fonction. Si la surveillance est désactivée, la sécurité des données est nettement compromise. Si l'encodeur maître n'est pas un encodeur SSI, ce paramètre n'a aucune signification. REMARQUE Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat® est exploité sur le convertisseur. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 49 C0 00 hex	2D27h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
G296 global read (3)	<p>Compteur d'erreurs encodeur maître: Compte les erreurs tolérées de l'encodeur maître depuis le dernier redémarrage de l'appareil.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat[®] est exploité sur le convertisseur.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 07 4A 00 00 hex</p>	2D28h	0h
G297 axe r=3, w=3	<p>Régime maximal encodeur maître: G297 permet de vérifier la plausibilité de l'encodeur sélectionné dans G104 et G27. La différence entre deux valeurs d'encodeur successives est surveillée. Si cette différence est supérieure au régime indiqué dans G297, un dérangement sera déclenché (37:n-Retour / Double transmission, à partir de V5.2: 37:Encodeur / X4-Régime ou X120-Différence angulaire et à partir de V5.4 IGB-Différence angulaire).</p> <p>L'indication de la différence incrémentale est indépendante du système d'encodeur et est toujours normée sur 8192 incréments par tour.</p> <p>Information Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat[®] est exploité sur le convertisseur. Pour l'encodeur sélectionné dans G27, la sélection 6:IGB peut aussi être surveillée.</p> <p><i>domaine des valeurs in Incréments/ms: 0 ... 16777216 ... 24 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1Incréments/ms; Type: I32; (valeur brute:7 Bit=1·Incréments/ms); USS-Adr: 07 4A 40 00 hex</p>	2D29h	0h
G298 axe r=3, w=3	<p>Tolérance erreur encodeur maître: Règle la tolérance du convertisseur par rapport aux erreurs de l'encodeur sélectionné dans G104 et G27. Cette tolérance permet, en cas d'erreurs sporadiques de l'encodeur, d'éviter un dérangement 37:n-Retour. Dans ce cas, le convertisseur extrapole une valeur d'encodeur. Le paramètre G298 indique le nombre d'erreurs pouvant être tolérées avant que le convertisseur ne passe en dérangement.</p> <p>L'évaluation des erreurs est structurée comme ci-après (exemple pour l'encodeur paramétré dans G27, pour l'encodeur G104 le paramètre de référence est G290 au lieu de G299): Chaque valeur d'encodeur arrivant est vérifiée. Si une erreur d'encodeur est constatée, G299 et G298 sont comparées. Si le compteur d'évaluation d'erreur G299 est supérieur ou égal à G298, le dérangement 37:Encodeur sera déclenché. Si G299 est inférieur à G298, l'erreur sera tolérée. L'état du compteur G299 est augmenté de 1.0. Si la valeur d'encodeur arrivant est conforme, le compteur d'évaluation d'erreur G299 est baissé de 0,1. L'abaissement se poursuit jusqu'à la valeur 0. Exemple: Si la valeur 0,1 est réglée dans G298, une erreur sera tolérée, avant la prochaine erreur, il faudra déterminer au moins 10 valeurs conformes. Les erreurs suivantes sont tolérées: - CRC EnDat[®] - EnDat[®] occupé - Double transmission SSI - SSI occupé - Non-respect du régime maximal de G297 Pour toute autre erreur d'encodeur, par ex. rupture de fil, un dérangement est immédiatement déclenché, quel que soit G298. La qualité du mouvement peut être compromise pendant la tolérance d'erreur. Si des erreurs d'encodeur se produisent fréquemment, il est recommandé de vérifier le câblage. Le compteur d'évaluation d'erreur peut être visualisé dans G299 ou G291.</p>	2D2Ah	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	Information Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat® est exploité sur le convertisseur. Pour l'encodeur sélectionné dans G27, la sélection 6:/GB peut aussi être surveillée. <i>domaine des valeurs: 0.0 ... 1.0 ... 3.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1; Type: I8; USS-Adr: 07 4A 80 00 hex		
G299 global read (3)	Evaluation des erreurs encodeur maître: Affiche l'état momentané du compteur d'évaluation d'erreur (voir G298). REMARQUE Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat® est exploité sur le convertisseur. <i>domaine des valeurs: 0.0 ... 0.0 ... 12.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1; Type: I8; USS-Adr: 07 4A C0 00 hex	2D2Bh	0h
G300 axe read (2)	Statut inverser consigne technologique: Paramètre d'affichage pour l'état de signal actuel à l'entrée du régulateur technologique. G300 affiche l'état, quelle que soit la source sélectionnée dans G100. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 4B 00 00 hex	2D2Ch	0h
G301 axe read (2)	Statut régulateur PID désactiver: Paramètre d'affichage pour l'état de signal actuel à l'entrée du régulateur technologique. G301 affiche l'état, quelle que soit la source sélectionnée dans G101. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 4B 40 00 hex	2D2Dh	0h
G302 axe read (2)	Statut mode PID: Paramètre d'affichage pour l'état de signal actuel à l'entrée du régulateur PID. G302 affiche l'état, quel que soit le mode sélectionné dans G14. 0: Normal; 1: Sortie=Action I=0; 2: Sortie=Action I=G13; 3: Sortie=G13,action I=P sortie; 4: Sortie=PID,action I=G13 maintenir; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 4B 80 00 hex	2D2Eh	0h
G330 axe read (1)	Gain réducteur: Paramètre d'affichage qui visualise le résultat de l'addition de G23 Coefficient du réducteur et celui de la valeur sélectionnée par G130 (G230 Décalage coefficient du réducteur, AE1 ... AE3). 100 % correspond à la position neutre. REMARQUE Si la somme de G23 Coefficient du réducteur et de la source sélectionnée dans G130 est égale ou inférieure à zéro, la valeur négative ou 0 s'affiche certes dans G330. toutefois, seule la valeur 0 est valable. Cette valeur du coefficient du réducteur entraîne l'immobilisation de l'axe esclave. Bus de terrain: 1LSB=0,01%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,00%); USS-Adr: 07 52 80 00 hex	2D4Ah	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
G331 axe read (2)	<p>n-Précommande: Affichage de la valeur actuelle du signal <i>SpeedFeedFwd</i> (précommande régime). Voir aussi <i>G131</i>, <i>G231</i>.</p> <p>REMARQUE Si la précommande régime s'effectue via un signal régime externe de l'entraînement maître, il y a lieu de veiller à ce que la précommande régime soit calculée avec le rapport de régime <i>G21/G22</i>. La précommande régime se réfère à l'entraînement esclave.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,01%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,00%); USS-Adr: 07 52 C0 00 hex</p>	2D4Bh	0h	
G332 axe read (2)	<p>Statut consigne technologique: Paramètre d'affichage pour la consigne actuelle du régulateur technologique après la position d'inversion.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 07 53 00 00 hex</p>	2D4Ch	0h	
G333 axe read (2)	<p>Statut valeur réelle technologique: Paramètre d'affichage pour la valeur réelle actuelle du régulateur technologique après le filtre passe-bas.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 07 53 40 00 hex</p>	2D4Dh	0h	
G340 axe, OFF r=3, w=3	<p>Filtre valeur réelle maître: Active la filtration par le filtre valeur réelle maître. La multiplication incrémentation est toujours active indépendamment de la filtration.</p> <p><u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 55 00 00 hex</p>	2D54h	0h	
G341 axe, OFF r=3, w=3	<p>Filtre maître multiplication incrémentation: Coefficient de multiplication pour la position maître comme exposant de 2. Une valeur de 5 fournit par ex. une multiplication de la position maître par le coefficient 32.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 8</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I8; USS-Adr: 07 55 40 00 hex</p>	2D55h	0h	
G342 axe r=3, w=3	<p>Filtre maître passe-bas position: Constante de temps pour le passe-bas position du filtre valeur réelle maître.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 1,2 ... 1007.2</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; valeur brute:1LSB=Fnct.no.11; USS-Adr: 07 55 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	2D56h	0h	
G343 axe r=3, w=3	<p>Filtre maître passe-bas vitesse: Constante de temps pour le passe-bas vitesse du filtre valeur réelle maître.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 3,7 ... 1007.2</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; valeur brute:1LSB=Fnct.no.11; USS-Adr: 07 55 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	2D57h	0h	
G344 axe r=3, w=3	<p>Filtre maître compensation temps mort: Possibilité de compensation des temps morts qui résultent du traitement de la valeur réelle maître.</p> <p><i>domaine des valeurs in ms: 0.0 ... 0,0 ... 1000.0</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1ms; Type: I32; (valeur brute:2147483647 = 32768000.0 ms); USS-Adr: 07 56 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si la valeur du paramètre sur la coordonnée immédiatement inférieure, divisible par 10, est différente de 0.</p>	2D58h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
G348 axe read (3)	Position maître filtrée: Le paramètre indique la position maître après la multiplication incrémentation et la filtration par le filtre valeur réelle maître. Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.23; USS-Adr: 07 57 00 00 hex	2D5Ch	0h	
G349 axe read (3)	Vitesse maître filtrée: Le paramètre indique la vitesse maître après la multiplication incrémentation et la filtration par le filtre valeur réelle maître. Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.24; USS-Adr: 07 57 40 00 hex	2D5Dh	0h	
G400 axe r=3, w=3	Motion ID: <i>Motion ID</i> est un indicateur d'ordre de déplacement librement réglable par l'utilisateur. Les modules PLCopen incrémentent à chaque démarrage de module <i>G400</i> et l'utilisent comme code de jeu de données de déplacement. La modification de <i>G400</i> signifie que le module PLCopen est « aborté » (interrompu). Voir aussi <i>G162</i> . <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 07 64 00 00 hex	2D90h	0h	
G401 axe r=3, w=3	Commande: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du maître virtuel positionnant. Dans <i>G401</i> , la commande est envoyée à cette fonctionnalité. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 64 40 00 hex	2D91h	0h	
G402 axe r=3, w=3	Execute: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du maître virtuel positionnant. Dans <i>G402</i> , le signal Execute (exécuter) est envoyé à cette fonctionnalité. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 07 64 80 00 hex	2D92h	0h	
G403 axe r=3, w=3	Position cible: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du maître virtuel positionnant. Dans <i>G403</i> , la position cible est envoyée à cette fonctionnalité. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 07 64 C0 00 hex	2D93h	0h	
G404 axe r=3, w=3	Vitesse: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du maître virtuel positionnant. Dans <i>G404</i> , la vitesse théorique est envoyée à cette fonctionnalité. <i>domaine des valeurs in G245: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 65 00 00 hex	2D94h	0h	
G405 axe r=3, w=3	Accél: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du maître virtuel positionnant. Dans <i>G405</i> , l'accélération théorique est envoyée à cette fonctionnalité. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 65 40 00 hex	2D95h	0h	
G406 axe r=3, w=3	Décél: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du maître virtuel positionnant. Dans <i>G406</i> , la décélération théorique est envoyée à cette fonction. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 65 80 00 hex	2D96h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
G407 axe r=3, w=3	Limitation Jerk: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du maître virtuel positionnant. Dans <i>G407</i> , la limitation Jerk théorique est envoyée à cette fonctionnalité. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Fct.no.20; USS-Adr: 07 65 C0 00 hex	2D97h	0h
G408 axe r=3, w=3	Estampille pour exécuter: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du maître virtuel positionnant. Dans <i>G408</i> , l'estampille du signal <i>Execute</i> est envoyée à cette fonctionnalité. Avec cette valeur, le maître virtuel peut, indépendamment du temps de cycle paramétré dans <i>A150</i> , reconstruire à la microseconde près le moment exact où le signal <i>Execute</i> est apparu. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 07 66 00 00 hex	2D98h	0h
G409 axe read (3)	MC Stop: Le module PLCopen « Maître PLCopen MC_Stop » est obligé, selon la définition dans PLCopen, de bloquer les autres modules PLCopen en cas de signal <i>Execute</i> (exécuter) imminent. Le module MC_Stop fournit à ce sujet dans <i>G409</i> son entrée <i>Execute</i> inversée, tous les autres modules PLCopen constituent une combinaison ET logique entre le signal <i>Execute</i> correspondant et <i>G409</i> . <i>domaine des valeurs: 0 ... 1 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 66 40 00 hex	2D99h	0h
G850 axe read (3)	Maître absolu / relatif: Valeur lors de la dernière exécution de MC_CamIn. 0: Maître relatif: Dans ce mode d'exploitation, le moment d'activation du disque à came est attribué à la valeur maître actuelle du début du tableau. 1: Maître absolu: Dans ce mode d'exploitation, la valeur maître actuelle est toujours attribuée au point correspondant dans le tableau. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 D4 80 00 hex		
G852 axe read (3)	Disque à came périodique: Valeur lors de la dernière activation du module couplage de tables. Si le maître est de type « plage de déplacement infinie avec circonférence », le disque à cames est redémarré avec chaque sur / sous-dépassement de la circonférence en cas d'exécution périodique du disque à cames. Si l'allure de la courbe est ouverte, la différence entre valeur initiale et finale est additionnée respectivement comme décalage. Cela permet d'obtenir une courbe sans sauts. En cas d'exécution non périodique, le tableau de courbes est conservé à partir du prochain sur / sous-dépassement de la circonférence de la valeur initiale ou finale. Aucune réaction n'intervient plus en liaison avec la position maître. Si le maître est de type « limité », une exécution périodique est impossible. Les valeurs initiale et finale sont extrapolées pour toutes les valeurs X situées au-delà du disque à came, c.à.d. la dernière valeur Y du tableau est attribuée à toutes les valeurs supérieures à la dernière valeur X et la première valeur Y à toutes les valeurs inférieures à la première valeur X. Cela est seulement possible jusqu'au dépassement de la plage de valeurs de la position réelle maître. Si la position réelle maître dépasse par exemple le point de dépassement dans le sens positif, elle adopte derrière le point de dépassement la valeur négative maximale et calcule alors la valeur de tableau correspondante. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 D5 00 00 hex		
G853 axe read (3)	Numéro de référence disque à came: Valeur lors de la dernière exécution de MC_CamIn. Le numéro de référence du disque à came à sélectionner est transféré dans ce paramètre. Un tableau de courbes sur 4 (max.) est sélectionné. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 D5 40 00 hex		

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
G854 axe read (3)	Mise à l'échelle maître: Valeur lors de la dernière activation du module couplage de tables. Ici, une distance est indiquée en unités maître. Il s'agit de la distance attribuée à la longueur totale du tableau de courbes dans le sens X. Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.23; USS-Adr: 07 D5 80 00 hex		
G855 axe read (3)	Décalage maître: Valeur lors de la dernière activation du module couplage de tables. La valeur « Décalage maître » est soustraite de la valeur réelle maître actuelle avant de préparer le résultat comme indice dans le tableau de courbes. Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.24; USS-Adr: 07 D5 C0 00 hex		
G856 axe read (3)	Mise à l'échelle esclave: Valeur lors de la dernière activation du module couplage de tables. Ici, une distance est indiquée en unités esclave. Il s'agit de la distance attribuée à la valeur finale de normalisation (2^30) du tableau de courbes dans le sens Y. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 07 D6 00 00 hex		
G857 axe read (3)	Décalage esclave: Valeur lors de la dernière activation du module couplage de tables. La valeur « Décalage esclave » est ajoutée à la valeur de sortie mise à l'échelle du tableau de courbes. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 07 D6 40 00 hex		
G858 axe read (3)	CamIn Exécuter: Etat sauvegardé du signal Execute du module MC_CamIn qui est fourni via le paramètre de couplage. La valeur sert à reconnaître un flanc montant du signal. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 D6 80 00 hex		
G860 axe read (3)	Sortie couplage de tables plage de déplacement lim.: Cette valeur est transmise au noyau Posi comme position réelle maître dans la représentation pour plage de déplacement limitée. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 07 D7 00 00 hex		
G861 axe read (3)	Sortie couplage de tables plage de déplacement infinie: Cette valeur est transmise au noyau Posi comme position réelle maître dans la représentation pour plage de déplacement infinie. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 07 D7 40 00 hex		
G862 axe read (3)	Sortie couplage de tables vitesse: Cette valeur est transmise au noyau Posi comme vitesse maître. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 07 D7 80 00 hex		
G863 axe read (3)	Code d'état couplage de tables: Le comportement du couplage de tables diffère respectivement en fonction des différents états. 0: <i>actif</i> , Mode de travail normal du couplage de tables. La valeur de sortie est calculée selon les prescriptions de calcul correspondantes à l'aide de la table et écrite sur la sortie. 1: <i>Réservé</i> ; 2: <i>Réservé</i> ; 3: <i>Fin du tableau atteinte</i> ; Un sur / sous-dépassement de la position maître au-delà du point zéro est intervenu pour un disque à came non périodique. A partir de ce moment, la valeur de sortie du couplage de tables ne se modifie plus jusqu'à ce que le couplage de tables soit de nouveau activé via un signal Execute. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 D7 C0 00 hex		

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
G864 axe read (3)	Indicateurs d'état du couplage de tables: Bit 0 = 1: L'indice calculé dans le tableau de courbes est inférieur à 0. Bit 1 = 1: L'indice calculé dans le tableau de courbes est supérieur à l'indice maximal. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 D8 00 00 hex		
G865 axe read (3)	Accu pour décalage de came périodique: Dans cette valeur, le décalage de came périodique est additionné à chaque dépassement de la position maître via la circonférence ou à chaque sous-dépassement de la position maître via le point zéro. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 07 D8 40 00 hex		
G866 axe read (3)	Décalage de came périodique: En cas de courbes ouvertes, un décalage, dont on doit tenir compte à chaque sur / sous-dépassement de la position maître, résulte de la différence des valeurs Y au début et à la fin du tableau et de la valeur Slave-Scaling. Cette valeur est calculée une fois lors du démarrage du disque à came et est affichée dans G866. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 07 D8 80 00 hex		
G867 axe read (3)	Position maître moins décalage: Affichage de la position maître moins décalage maître. Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.24; USS-Adr: 07 D8 C0 00 hex		
G868 axe read (3)	Position maître après normalisation: Affichage de la position maître moins décalage maître via la valeur Master-Scaling (normalisés pour l'accès au tableau). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 D9 00 00 hex		
G869 axe read (3)	Valeur de sortie du tableau normalisée: Valeur normalisée à la sortie du tableau. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 D9 40 00 hex		
G870 axe read (3)	Valeur de sortie du tableau mise à l'échelle: Valeur de sortie du tableau mise à l'échelle avec la valeur Slave-Scaling, mais encore sans décalage esclave. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 07 D9 80 00 hex		
G871 axe read (3)	Pos. maître moins décalage non-compensé: Affichage de la position maître moins décalage maître sans compensation temps mort. Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.24; USS-Adr: 07 D9 C0 00 hex		
G907 axe read (3)	Sauvegarder signal du connecteur reste maître: Paramètre connecteur qui établit la liaison des modules de référencement vers le module valeur réelle maître. G907 permet de communiquer au module valeur réelle maître quand il doit s'initialiser à partir des valeurs sauvegardées et quand les valeurs seront sauvegardées (voir également G37). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I8; USS-Adr: 07 E2 C0 00 hex		
G908 axe read (3)	Connecteur position maître limité: Paramètre connecteur qui établit la liaison vers les modules de référencement. La position réelle est déjà convertie au sein du système de référence de l'entraînement esclave et affichée dans les unités indiquées par I06, I07, I08 et I09. Même si l'axe maître est paramétré comme axe ayant une plage de déplacement infinie, G900 affiche des positions réelles continues sans interruption lors de la circonférence. Contrairement à G900, G908 montre la valeur avant un module de couplage maître - esclave. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: P64; USS-Adr: 07 E3 00 00 hex		

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
G909 axe read (3)	<p>Connecteur position maître infini: Paramètre connecteur qui établit la liaison vers les modules de référencement. La position réelle est déjà convertie au sein du système de référence de l'entraînement esclave et affichée dans les unités indiquées par <i>I06</i>, <i>I07</i>, <i>I08</i> et <i>I09</i>. Si l'axe maître est un axe infini, <i>G901</i> fournit toujours des valeurs comprises entre 0 et la valeur de <i>G940</i> (voir également <i>G940</i> et <i>G40</i>). Contrairement à <i>G901</i>, <i>G909</i> montre la valeur avant un module de couplage maître - esclave.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: P64; USS-Adr: 07 E3 40 00 hex</p>		
G910 axe read (3)	<p>Position maître limité non-compensé: <i>G910</i> sert de source valeur réelle éventuelle pour une came maître. <i>G910</i> contient la position réelle du maître sans la compensation du temps mort, normalement obligatoire. <i>G911</i> affiche, même en cas de paramétrage en tant que maître ayant une plage de déplacement infinie, la valeur réelle sans interruption de la circonférence <i>G40</i>. <i>G911</i> est affichée sous forme de valeur de position avec les unités déterminées par <i>G46</i>, <i>G47</i>, <i>G48</i> et <i>G49</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 07 E3 80 00 hex</p>		
G911 axe read (3)	<p>Position maître infini non-compensé: <i>G911</i> sert de source valeur réelle éventuelle pour une came maître. <i>G911</i> contient la position réelle du maître sans la compensation du temps mort, normalement obligatoire. <i>G911</i> affiche, en cas de paramétrage en tant que maître ayant une plage de déplacement infinie, la valeur réelle avec interruption de la circonférence <i>G40</i>. <i>G911</i> est affichée sous forme de valeur de position avec les unités déterminées par <i>G46</i>, <i>G47</i>, <i>G48</i> et <i>G49</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 07 E3 C0 00 hex</p>		
G940 axe read (3)	<p>Circonférence de l'axe maître: Paramètre connecteur qui établit la liaison vers la commande du positionnement et vers les modules de référencement. <i>G940</i> est directement déduit de <i>G40</i> et affiché seulement au sein du système de référence esclave au lieu du système de référence maître. La circonférence est déjà convertie au sein du système de référence de l'entraînement esclave et affichée dans les unités indiquées par <i>I06</i>, <i>I07</i>, <i>I08</i> et <i>I09</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 07 EB 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si aucun réducteur électronique n'est utilisé.</p>		
G950 axe read (3)	<p>Maître absolu / relatif:</p> <p>0: Maître relatif: Dans ce mode d'exploitation, le moment d'activation du disque à came est attribué à la valeur maître actuelle du début du tableau.</p> <p>1: Maître absolu: Dans ce mode d'exploitation, la valeur maître actuelle est toujours attribuée au point correspondant dans le tableau.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 ED 80 00 hex</p>		
G951 axe read (3)	<p>Esclave absolu / relatif: N'a actuellement aucune conséquence et est toujours 0.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 ED C0 00 hex</p>		

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

G.. Technologie			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
G952 axe read (3)	<p>Disque à came périodique: Si le maître est de type « plage de déplacement infinie avec circonférence », le disque à cames est redémarré avec chaque sur / sous-dépassement de la circonférence en cas d'exécution périodique du disque à cames. Si l'allure de la courbe est ouverte, la différence entre valeur initiale et finale est additionnée respectivement comme décalage. Cela permet d'obtenir une courbe sans sauts.</p> <p>En cas d'exécution non périodique, le tableau de courbes est conservé à partir du prochain sur / sous-dépassement de la circonférence de la valeur initiale ou finale. Aucune réaction n'intervient plus en liaison avec la position maître.</p> <p>Si le maître est de type « limité », une exécution périodique est impossible. Les valeurs initiale et finale sont extrapolées pour toutes les valeurs X situées au-delà du disque à came, c.à.d. la dernière valeur Y du tableau est attribuée à toutes les valeurs supérieures à la dernière valeur X et la première valeur Y à toutes les valeurs inférieures à la première valeur X. Cela est seulement possible jusqu'au dépassement de la plage de valeurs de la position réelle maître. Si la position réelle maître dépasse par exemple le point de dépassement dans le sens positif, elle adopte derrière le point de dépassement la valeur négative maximale et calcule alors la valeur de tableau correspondante.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 EE 00 00 hex</p>		
G953 axe read (3)	<p>Numéro de référence disque à came: Le numéro de référence du disque à came à sélectionner est transféré dans ce paramètre. Un tableau de courbes sur 4 (max.) est sélectionné.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 EE 40 00 hex</p>		
G954 axe read (3)	<p>Mise à l'échelle maître: Ici, une distance est indiquée en unités maître. Il s'agit de la distance attribuée à la longueur totale du tableau de courbes dans le sens X.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 07 EE 80 00 hex</p>		
G955 axe read (3)	<p>Décalage maître: La valeur « Décalage maître » est soustraite de la valeur réelle maître actuelle avant de préparer le résultat comme indice dans le tableau de courbes.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 07 EE C0 00 hex</p>		
G956 axe read (3)	<p>Mise à l'échelle esclave: Ici, une distance est indiquée en unités esclave. Il s'agit de la distance attribuée à la valeur finale de normalisation (2^{30}) du tableau de courbes dans le sens Y.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 07 EF 00 00 hex</p>		
G957 axe read (3)	<p>Décalage esclave: La valeur « Décalage esclave » est ajoutée à la valeur de sortie mise à l'échelle du tableau de courbes.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 07 EF 40 00 hex</p>		
G958 axe read (3)	<p>CamIn Exécuter: Le signal Execute du module MC_CamIn est transmis au module de couplage tableau via ce paramètre de couplage.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 07 EF 80 00 hex</p>		
G959 axe read (3)	<p>CamIn Exécuter estampille: L'estampille qui appartient au signal Execute du module MC_CamIn est transférée vers ce paramètre de couplage.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 07 EF C0 00 hex</p>		

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

H.. Encodeur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
H00 axe, OFF r=2, w=2	<p>X4-Fonction: Fonction de l'interface encodeur X4 (encodeur moteur).</p> <p>REMARQUE Veuillez tenir compte du fait que, pour FDS 5000, seul le réglage 3:Encodeur incrémental In est disponible.</p> <p>REMARQUE Veuillez tenir compte du fait qu'une modification dans H00 peut entraîner une remise à l'échelle des valeurs de position (dans les applications de position). La mise à l'échelle peut durer plusieurs secondes.</p> <p>0: <i>inactif</i>; 3: <i>Encodeur incrémental In</i>; (seulement pour les machines asynchrones) 64: <i>EnDat</i>[®]; 65: <i>SSI Maître</i>; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 00 00 00 hex</p>	2E00h	0h
H01 axe, OFF r=2, w=2	<p>X4-Incréments: Nombre d'incréments pour l'encodeur réglé dans H00. En ce qui concerne les encodeurs incrémentaux, chaque incrément fournit 4 pas de comptage par l'exploitation du flanc et donc une résolution quatre fois plus haute de la position. En cas d'un encodeur SSI, H01 agit comme un coefficient du réducteur, 1024 étant égal à 1. Pour d'autres réglages du paramètre en cas d'encodeurs SSI, veuillez consulter STÖBER ANTRIEBSTECHNIK.</p> <p><i>domaine des valeurs in Inc/tr: 30 ... 1024 ... 8191</i> Bus de terrain: 1LSB=1Inc/tr; Type: I16; USS-Adr: 08 00 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si H00 = 3:EncoderIn.</p>	2E01h	0h
H02 axe, OFF r=2, w=2	<p>X4-invers: Inverse le signe de l'angle livré par l'encodeur dans la saisie encodeur. Peut être utilisé en cas de phases inversées. Respecter B05!</p> <p>0: <i>inactif</i>; 1: <i>actif</i>; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 00 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si H00 n'est pas sur 0:inactif.</p>	2E02h	0h
H05 axe, OFF r=2, w=2	<p>X4-SSI-Code: Mode de codage de l'angle par l'encodeur SSI.</p> <p>0: <i>Gray</i>; 1: <i>Binaire</i>; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 01 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si H00 = 65:Maître SSI.</p>	2E05h	0h
H08 axe, OFF r=2, w=2	<p>POSI Switch[®] Encoder-Port: L'unité de commande POSISwitch[®] (en option) permet de connecter plusieurs moteurs à un convertisseur. Dans H08, il est possible de régler pour chacun des quatre axes (logiciel) indépendamment l'un de l'autre quelle connexion sur POSISwitch[®] (c'est-à-dire quel moteur) est affectée à la configuration d'axe respective. Ce mécanisme permet ainsi d'exploiter deux ou plusieurs applications dans des axes (logiciels) séparés avec un seul moteur.</p> <p>REMARQUE Une exploitation conforme de la plaque signalétique électronique, après une modification du paramètre H08, n'est garantie qu'après un redémarrage de l'appareil.</p> <p>0: <i>Enc1</i>; 1: <i>Enc2</i>; 2: <i>Enc3</i>; 3: <i>Enc4</i>; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 02 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si un POSISwitch[®] a été détecté sur X4.</p>	2E08h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

H.. Encodeur				
Par.	description			bus de terrain-adresse
H10 axe, OFF r=2, w=2	<p>X4-SSI-Bits données: En cas d'exploitation avec 24 ou 25 Bit, la valeur significative maximale 12 Bit correspond, pour les encodeurs rotoriques, à un tour encodeur complet (Multiturns), ensuite il n'est possible de codifier que 12 ou 13 Bit au sein d'un tour. Si 24 Bit est réglé, le bit peu significatif est forcé sur 0. En cas de réglage sur 13 Bit, tous les 13 Bits codifient l'angle au sein d'un tour (Singleturn).</p> <p><u>0: 25;</u> <u>1: 24;</u> 2: 13 court; Exploitation d'un encodeur SSI Singleturn avec télégramme 13 Bit. 3: 13 Tannenbaum; Exploitation d'un encodeur SSI Singleturn 13 Bit avec télégramme 25 Bit. Les 12 bits supérieurs sont ignorés durant l'exploitation.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 02 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si H00 = 65:Maître SSI.</p>			2E0Ah 0h
H11 axe, OFF r=2, w=2	<p>Double transmission X4: Désactive la double transmission pour l'encodeur SSI. Si la double transmission est activée, l'angle est interrogé deux fois l'une derrière l'autre afin d'obtenir une sécurité des données accrue. Si l'encodeur ne gère pas la double transmission, le convertisseur désactive automatiquement la surveillance, demande cependant deux fois. Si la double transmission est désactivée avec ce paramètre, le convertisseur ne génère pas de deuxième requête. Dans la mesure où le matériel utilisé le permet, il est recommandé de ne pas désactiver la double transmission.</p> <p><u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 08 02 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si H00 = 65:Maître SSI.</p>			2E0Bh 0h
H14 axe, OFF r=3, w=3	<p>N-track monitoring: En cas d'encodeur incrémental sans piste zéro sur X4, il est possible ici de désactiver la surveillance rupture fil pour la piste zéro.</p> <p><u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 08 03 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si H00 = 3:EncoderIn.</p>			2E0Eh 0h
H18 global, OFF read (2)	<p>Posi-Switch Configuration Port: Affiche sous forme de mot binaire auxquels ports POSISwitch® des encodeurs sont connectés. Ce qui est constaté par le convertisseur au démarrage.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 04 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si un POSISwitch® a été détecté sur X4.</p>			2E12h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

H.. Encodeur															
Par.	description	bus de terrain-adresse													
H40 axe, OFF r=2, w=2	BE-Encodeur: Fonction de l'exploitation encodeur sur BE3 (X101.13), BE4 (X101.14) et BE5 (X101.15). Les entrées binaires ont les fonctions suivantes pour les différents réglages : <table><tr><td></td><td>1: Encodeur incrémental In</td><td>2: Moteur pas à pas entrée</td></tr><tr><td>BE3</td><td>Trace zéro</td><td>-</td></tr><tr><td>BE4</td><td>Trace A+</td><td>(Incréments) Freq.+</td></tr><tr><td>BE5</td><td>Trace B+</td><td>(Sens de rotation) Signe+</td></tr></table> REMARQUE Veuillez tenir compte du fait qu'une modification dans <i>H40</i> peut entraîner une remise à l'échelle des valeurs de position (dans les applications de position). La mise à l'échelle peut durer plusieurs secondes. <u>0: Inactif;</u> 1: Encodeur incrémental In; 2: Moteur pas à pas entrée; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 0A 00 00 hex Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.		1: Encodeur incrémental In	2: Moteur pas à pas entrée	BE3	Trace zéro	-	BE4	Trace A+	(Incréments) Freq.+	BE5	Trace B+	(Sens de rotation) Signe+	2E28h	0h
	1: Encodeur incrémental In	2: Moteur pas à pas entrée													
BE3	Trace zéro	-													
BE4	Trace A+	(Incréments) Freq.+													
BE5	Trace B+	(Sens de rotation) Signe+													
H41 axe, OFF r=2, w=2	BE-Incréments: Incréments par tour d'encodeur de l'encodeur sur BE4 (X101.14) et BE5 (X101.15). En ce qui concerne les encodeurs incrémentaux, chaque incrément fournit 4 pas de comptage par l'exploitation du flanc et donc une résolution quatre fois plus haute de la position. <i>domaine des valeurs in Inc/tr: 30 ... 1024 ... 8191</i> Bus de terrain: 1LSB=1Inc/tr; Type: I16; USS-Adr: 08 0A 40 00 hex Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et que <i>H40</i> n'est pas sur 0:inactif.	2E29h	0h												
H42 axe, OFF r=2, w=2	BE-invers: Inverse le signe de l'angle livré par l'encodeur BE dans la saisie encodeur. Peut être utilisé en cas de phases moteur inversées. <u>0: Inactif;</u> 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 0A 80 00 hex Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et que <i>H40</i> n'est pas sur 0:inactif.	2E2Ah	0h												
H60 axe, OFF r=2, w=2	BA-Simulation encodeur: Fonction de la simulation encodeur sur les sorties binaires BA1 et BA2 (bornes X101.16 et X101.17). La simulation encodeur est disponible en tant que fonction système dans toutes les applications. Important: La simulation encodeur ne fonctionne que si aucune autre fonction n'a été affectée aux sorties binaires. Les paramètres respectifs <i>F61</i> et <i>F62</i> ne doivent contenir aucune entrée - s'ils sont disponibles dans l'application. <u>0: Inactif;</u> 1: Encodeur incrémental simulation; 2: Moteur pas à pas simulation; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 0F 00 00 hex Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2E3Ch	0h												

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

H.. Encodeur			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
H62 axe, OFF r=2, w=2	BA-invers: Inverse le signe de la simulation encodeur BA. <u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 0F 80 00 hex 👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et que <i>H60</i> n'est pas sur <i>0:inactif</i> .	2E3Eh	0h
H63 axe, OFF r=2, w=2	BA-Incréments: Incréments de la simulation encodeur sur BA1 / BA2. Si la source est un codeur absolu, <i>H63</i> affiche les incréments comme s'il s'agissait d'un véritable encodeur incrémental. Si la source est un encodeur incrémental, c'est le coefficient du diviseur de la sélection qui s'applique. 1:2 signifie que la moitié des incréments source est éditée sur les encodeurs BA. <u>1: 64 I/U(1:16);</u> <u>2: 128 I/U(1:8);</u> <u>3: 256 I/U(1:4);</u> <u>4: 512 I/U(1:2);</u> <u>5: 1024 I/U(1:1);</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 0F C0 00 hex 👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et que <i>H60</i> n'est pas sur <i>0:inactif</i> .	2E3Fh	0h
H67 axe, OFF r=2, w=2	Source simulation encodeur BA: Indique la source utilisée comme encodeur position pour la simulation encodeur BA. <u>0: Encodeur moteur;</u> <u>1: Configuration;</u> Avec <i>H67</i> = 1, il est possible de calculer librement les incréments à éditer au sein de la configuration graphique (par ex. en tant que fréquence proportionnelle au couple). Généralement, dans les applications standard, la simulation si <i>H67</i> = 1 est nulle. <u>2: Codeur de position;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 10 C0 00 hex 👁 Seulement visible si une platine est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et que <i>H60</i> n'est pas sur <i>0:inactif</i> .	2E43h	0h
H120 axe, OFF r=2, w=2	Fonction X120: Fonction du connecteur X120 sur le module bornes Entrée / Sortie Elargi (XEA 5000 ou XEA 5001) et/ou sur le module bornes Entrée / Sortie Résolveur REA 5001. REMARQUE L'interface X120 sur la platine optionnelle REA 5000 simule en permanence les signaux de l'encodeur TTL en rapport avec un résolveur connecté à X140. C'est pourquoi, il est impossible d'influencer cette interface avec <i>H120</i> . REMARQUE Veuillez tenir compte du fait qu'une modification dans <i>H120</i> peut entraîner une remise à l'échelle des valeurs de position (dans les applications de position). La mise à l'échelle peut durer plusieurs secondes. <u>0: Inactif;</u> <u>4: Encodeur incrémental In;</u> <u>5: Moteur pas à pas entrée;</u> <u>67: SSI Maître;</u> <u>68: SSI Esclave;</u> <u>80: Encodeur incrémental simulation;</u> <u>81: Moteur pas à pas simulation;</u> <u>82: SSI Simulation;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 1E 00 00 hex	2E78h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

H.. Encodeur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
H121 axe, OFF r=2, w=2	<p>X120-Incréments: Incréments par tour d'encodeur de l'encodeur sur X120. En ce qui concerne les encodeurs incrémentaux, chaque incrément fournit 4 pas de comptage par l'exploitation du flanc et donc une résolution quatre fois plus haute de la position.</p> <p><i>domaine des valeurs in Inc/tr: 30 ... 1024 ... 8191</i> Bus de terrain: 1LSB=1Inc/tr; Type: I16; USS-Adr: 08 1E 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et qu'une entrée d'encodeur est paramétrée dans <i>H120</i>.</p>	2E79h	0h
H122 axe, OFF r=2, w=2	<p>X120-invers: Inverse le signe de l'angle livré par l'encodeur X120 dans la saisie encodeur. Peut être utilisé en cas de phases moteur inversées. Respecter <i>B05</i>!</p> <p><u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 1E 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et que <i>H120</i> n'est pas sur 0:inactif ou une platine REA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2E7Ah	0h
H123 axe, OFF r=2, w=2	<p>X120-Incréments simulation encodeur: Incréments de la simulation encodeur sur X120. Si la source est un codeur absolu, <i>H123</i> affiche les incréments comme s'il s'agissait d'un véritable encodeur incrémental. Si la source est un encodeur incrémental, c'est le coefficient du diviseur de la sélection qui s'applique. 1:2 signifie que la moitié des incréments source est éditée sur X120; 2:1 signifie que le double d'incrément est édité sur X120.</p> <p>REMARQUE L'interface X120 sur la platine optionnelle REA 5000 simule en permanence les signaux de l'encodeur TTL en rapport avec un résolveur connecté à X140. C'est pourquoi, dans ce cas, le coefficient du diviseur réglé dans <i>H123</i> se base toujours sur X140.</p> <p><u>1: 64 I/U(1:16);</u> <u>2: 128 I/U(1:8);</u> <u>3: 256 I/U(1:4);</u> <u>4: 512 I/U(1:2);</u> <u>5: 1024 I/U(1:1);</u> <u>6: 2048 I/U(2:1);</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 1E C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et qu'une simulation encodeur est paramétrée dans <i>H120</i> ou une platine REA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2E7Bh	0h
H124 axe, OFF r=2, w=2	<p>Décalage position zéro X120: Décalage de l'impulsion zéro en cas de simulation encodeur incrémental.</p> <p><i>domaine des valeurs in °: 0.0 ... 0.0 ... 360.0</i> Bus de terrain: 1LSB=0,1°; Type: I16; USS-Adr: 08 1F 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et qu'une simulation encodeur est paramétrée dans <i>H120</i> ou une platine REA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.</p>	2E7Ch	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

H.. Encodeur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
H125 axe, OFF r=2, w=2	<p>Code SSI X120: Mode de codage de l'angle par l'encodeur SSI et pour la simulation SSI.</p> <p>0: <u>Gray</u>; 1: <u>Binaire</u>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 1F 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et qu'une fonctionnalité SSI est sélectionnée dans <i>H120</i>.</p>	2E7Dh	0h
H127 axe, OFF r=2, w=2	<p>Source simulation encodeur X120: Indique la source utilisée comme encodeur position pour la simulation encodeur X120.</p> <p>0: <u>Encodeur moteur</u>; la source utilisée est l'encodeur réglé dans <i>B26</i>. 1: <u>Configuration</u>; la source utilisée est le maître virtuel. 2: <u>Encodeur position</u>; la source utilisée est l'encodeur réglé dans <i>I02</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 1F C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si <i>E58</i> = XEA 5000 ou XEA 5001 et que <i>H120</i> est supérieur à 80: <i>Simulation encodeur incrémental</i>.</p>	2E7Fh	0h
H130 axe, OFF r=2, w=2	<p>Bits données SSI X120: En cas d'exploitation ou de simulation avec 24 ou 25 Bit, la valeur significative maximale 12 Bit correspond, pour les encodeurs rotoriques, à un tour encodeur complet (Multiturns), ensuite il n'est possible de codifier que 12 ou 13 Bit au sein d'un tour. Si 24 Bit est réglé, le bit peu significatif est forcé sur 0.</p> <p>En cas de réglage sur 13 Bit, tous les 13 Bits codifient l'angle au sein d'un tour (Singleturn).</p> <p>REMARQUE Veuillez tenir compte que, dans la version V 5.2, le réglage du bit données SSI est effectué avec le paramètre <i>H126</i>. Pour tout renseignement sur la documentation de <i>H126</i>, veuillez vous adresser à electronics@stoeber.de.</p> <p>0: <u>25</u>; 1: <u>24</u>; 2: <u>13 court</u>; Exploitation ou simulation d'un encodeur SSI Singleturn avec télégramme 13 Bit. 3: <u>13 Tannenbaum</u>; Exploitation ou simulation d'un encodeur SSI Singleturn 13 Bit avec télégramme 25 Bit. Les 12 bits supérieurs sont ignorés durant l'exploitation, forcés sur 0 en cas de simulation.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 20 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et qu'une fonctionnalité SSI est sélectionnée dans <i>H120</i>.</p>	2E82h	0h
H131 axe, OFF r=2, w=2	<p>Double transmission X120: Désactive la double transmission pour l'encodeur SSI. Si la double transmission est activée, l'angle est interrogé deux fois l'une derrière l'autre en cadence continue afin d'obtenir une sécurité des données accrue. Si l'encodeur ne gère pas la double transmission, le convertisseur désactive automatiquement la surveillance, demande cependant deux fois à cadence continue. Si la double transmission est désactivée avec ce paramètre, le convertisseur ne génère pas de deuxième requête.</p> <p>REMARQUE Dans la mesure où le matériel utilisé le permet, il est recommandé de ne pas désactiver la double transmission.</p> <p>0: <u>Inactif</u>; 1: <u>Actif</u>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 08 20 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et qu'une fonctionnalité SSI est sélectionnée dans <i>H120</i>.</p>	2E83h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

H.. Encodeur				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
H132 axe, OFF r=3, w=3	SSI-Timeout: Ce paramètre active la surveillance Timeout en cas de simulation SSI sur X120. La surveillance Timeout déclenche le dérangement 37 si, pour un MDS 5000 pendant plus de 5 ms ou un SDS 5000 pendant plus de 1,25 ms, aucune position n'a été demandée. Si la surveillance Timeout a été désactivée, il faut que la commande supérieure veille à ce que la transmission SSI soit exempte d'erreur et exploitée à la bonne cadence. Cette surveillance est alors désactivée dans l'entraînement ! Si la simulation SSI est une partie du bus SSI-Motion (par ex. course synchrone, disque à came), la surveillance droit restée activée. Dans le cas contraire, la fiabilité du bus SSI-Motion et, donc l'application, n'est plus donnée. Si la simulation n'est opérationnelle qu'après le démarrage du convertisseur, il faut env. 5 s pour que la surveillance démarre, même si Timeout est activé. Cette mesure permet à l'appareil exploitant (commande, autre convertisseur) d'avoir un temps de démarrage légèrement plus long avant que le dérangement ne soit déclenché. <u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 08 21 00 00 hex 👁 Seulement visible si <i>E58</i> = XEA 5000 ou XEA 5001 et que <i>H120</i> est supérieur à 80: <i>Simulation encodeur incrémental</i> .	2E84h	0h	
H133 global r=3, w=3	Décalage de simulation SSI: Ce paramètre spécifie un décalage pour la simulation SSI. Celui-ci est ajouté à la valeur issue de l'exploitation d'un encodeur source réel. En cas d'utilisation d'un encodeur maître virtuel comme source SSI, ce paramètre est sans effet. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 08 21 40 00 hex 👁 Seulement visible si <i>E58</i> = XEA 5000 ou XEA 5001 et que <i>H120</i> est supérieur à 80: <i>Simulation encodeur incrémental</i> .	2E85h	0h	
H134 axe, OFF r=3, w=3	N-track monitoring: En cas d'encodeur incrémental sans piste zéro sur X120, il est possible ici de désactiver la surveillance rupture fil pour la piste zéro. <u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 08 21 80 00 hex 👁 Seulement visible si une platine XEA est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et qu'une entrée d'encodeur est paramétrée dans <i>H120</i> .	2E86h	0h	
H140 axe, OFF r=2, w=2	X140-Fonction: Fonction du connecteur X140 sur le module bornes Entrée / Sortie Résolveur (REA 5000, REA 5001). REMARQUE Veuillez tenir compte du fait qu'une modification dans <i>H140</i> peut entraîner une remise à l'échelle des valeurs de position (dans les applications de position). La mise à l'échelle peut durer plusieurs secondes. <u>0: Inactif;</u> <u>66: Résolveur;</u> <u>71: EnDat avec traces Sin-Cos;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 23 00 00 hex 👁 Seulement visible si une platine optionnelle de résolveur est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure.	2E8Ch	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

H.. Encodeur			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
H142 axe, OFF r=2, w=2	<p>X140-invers: Inverse le signe de l'angle livré par l'encodeur X140 dans la saisie encodeur. Peut être utilisé en cas de phases moteur inversées. Respecter <i>B05</i>!</p> <p><u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 23 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si une platine optionnelle de résolveur est insérée dans l'encoche optionnelle inférieure et que <i>H140</i> n'est pas sur <i>0:inactif</i>.</p>	2E8Eh	0h
H148 axe, OFF r=2, w=2	<p>X140-Resolverpole: Nombre de pôles du résolveur sur X140 (les versions micrologiciel précédant V 5.4 n'autorisent l'exploitation que de résolveurs à deux pôles).</p> <p>REMARQUE Seulement en cas d'utilisation d'un REA 5000: La simulation de l'encodeur incrémental sur X120 donne une résolution (impulsion/tour) augmentée du coefficient <i>H148/2</i> par rapport à la résolution (impulsion/tour) paramétrée dans <i>H123</i>.</p> <p><u>domaine des valeurs: 2 ... 2 ... 6</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; (valeur brute:255 = 510); USS-Adr: 08 25 00 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si REA 5000 ou REA 5001 est paramétré dans <i>E58</i> et que <i>H140</i> = <i>66:Résolveur</i>.</p>	2E94h	0h
H149 axe read (3)	<p>Sinus-Cosinus-Periods: Seules les périodes sinus-cosinus d'un encodeur EnDat® (avec pistes sinus-cosinus), connecté à X140, seront affichées. Le paramètre est invisible si le paramètre <i>H140 X140-Fonction</i> n'est pas réglé sur <i>71: EnDat avec pistes Sin-Cos</i>. Le paramètre est également invisible si aucune platine optionnelle (REA 5000 ou REA 5001) n'est configurée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1·1/Tour; Type: I16; USS-Adr: 08 25 40 00 hex</p>	2E95h	0h
H300 axe, OFF r=3, w=3	<p>Référence maintenir: Si réglage « <i>1:actif</i> », en cas de dérangement CRC EnDat® sur X4, le statut « En référence » (<i>I86</i>) ne sera pas effacé comme c'est le cas habituellement. Le réglage de <i>H300</i> est important pour les combinaisons de paramètres suivantes :</p> <p>1. <i>I02</i> = <i>2:X4-Encodeur</i> 2. <i>I02</i> = <i>0:Encodeur moteur</i> et <i>B26</i> = <i>2:X4-Encodeur</i></p> <p><u>0: inactif;</u> <u>1: actif;</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 08 4B 00 00 hex</p>	2F2Ch	0h

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
I01 axe r=1, w=1	<p>Circonférence: Seulement si une application de positionnement avec plage de déplacement infinie est disponible. Valeur maximale pour la position réelle à partir de laquelle la position est recomptée depuis zéro, par ex. 360 degrés (fonction Modulo).</p> <p><u>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 360,00 ... 31Bit</u></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 00 40 00 hex</p>	3001h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
I02 axe, OFF r=1, w=1	<p>Codeur de position: Sélection de l'interface à laquelle l'encodeur position est connecté. Il faut paramétrer conformément l'encodeur pour l'interface respective dans le groupe H...</p> <p>0: <i>Encodeur moteur</i>; l'encodeur sélectionné par B26 (retour moteur).</p> <p>1: <i>Encodeur BE</i>; Encodeur incrémental sur les entrées binaires BE4 et BE5.</p> <p>2: <i>X4-Encodeur</i>; Encodeur sur le connecteur X4 de l'appareil de base MDS 5000 ou FDS 5000. L'encodeur connecté à X4 sert généralement à la régulation moteur. Dans ce cas, les réglages I02 = 0 et I02 = 2 donnent le même résultat.</p> <p>3: <i>X140-Encodeur</i>; Résolveur sur le connecteur X140 du REA 5000, résolveur ou encodeur EnDat® sur le connecteur X140 pour REA 5001. Si l'encodeur sur X140 sert de régulation moteur, I02 = 0 et I02 = 3 ont le même effet.</p> <p>4: <i>X120-Encodeur</i>; Encodeur sur le connecteur X120 du module bornes Entrée / Sortie Elargi (XEA 5000 ou XEA 5001).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 00 80 00 hex</p>	3002h	0h	
I04 axe r=1, w=1	<p>Direction admissible: Pour les axes infinis avec une seule direction admissible du point de vue mécanique. Les mouvements dans la mauvaise direction sont signalés par le message « refusé » dans le paramètre I200.1. Le référencement est effectué intégralement à la vitesse I33, pas de changement de direction.</p> <p>0: <i>positif et négatif</i>; les deux directions sont admissibles.</p> <p>1: <i>positif</i>; seule la direction positive est admissible (vaut également pour le déplacement manuel!).</p> <p>2: <i>négatif</i>; seule la direction négative est admissible (vaut également pour le déplacement manuel!).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 01 00 00 hex</p>	3004h	0h	
I06 axe r=1, w=1	<p>Nombre de décimales: Nombre de positions décimales pour l'affichage et la saisie de consignes de position, de vitesses, d'accélération et I07.</p> <p>Exemple: Si I06 passe de 2 à 1, les valeurs telles que 12,27 mm deviennent 122,7 mm. La raison de ce comportement réside dans la manière de travailler sans erreur d'arrondi du logiciel de positionnement.</p> <p>Important: Toute modification de I06 engendre un <u>décalage</u> de la virgule et donc une modification des valeurs concernées. C'est pourquoi il est recommandé de paramétrer I06 au début d'une mise en service.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 2 ... 3</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 01 80 00 hex</p>	3006h	0h	
I07 axe, OFF r=1, w=1	<p>Distance par tour numérateur: Avec I08, I07 parcourt le chemin (différence de position) en rapport avec un tour de l'encodeur Posi I02. Le nombre de positions décimales équivaut I06. Toute inversion A gauche / à droite par des valeurs négatives dans I07 est possible (dans ce cas, il faut également changer les fins de course matériel!).</p> <p>Exemple: En cas de réduction de $i = 2015/144 = 13,99$ et de consigne spécifiée en angle [degré] sur l'arbre de sortie, il résulte $I07 = 360^\circ/13,99 \text{ tr} = 25,73^\circ/\text{tr}$. Pour une conversion sans erreur d'arrondi, il faut spécifier $I07 = 360 \cdot 144 = 51840$ et $I08 = 2015$.</p> <p>Si une vis à billes, entraînée directement, avec une montée de 10 mm/tr est utilisée, il résulte pour $I09 = \text{'mm'}$ et deux chiffres après la virgule $I07 = 10,00$.</p> <p>En cas de hautes exigences, I08 peut aider à accroître l'exactitude presque à volonté: 12,34567 mm/tr correspond à $I07 = 12345,67$ et $I08 = 1000$.</p> <p>Important: Toute modification de I07 influence les valeurs des autres paramètres. C'est pourquoi il est recommandé de paramétrer I07 au début d'une mise en service.</p> <p>domaine des valeurs in I09: -21474836.48 ... 360,00 ... 21474836.47</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; (valeur brute: 1LSB=0,01·<I09>); USS-Adr: 09 01 C0 00 hex</p>	3007h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
I08 axe, OFF r=1, w=1	<p>Distance par tour dénominateur: Numérateur <i>I07</i> est divisé par dénominateur <i>I08</i>. De cette manière, un rapport de réduction mathématique exact peut aussi être calculé comme fraction (engrenage, courroie dentée). A respecter en cas d'encodeurs externes qui ne sont pas montés au moteur: Il faut qu'un « tour codeur » soit en relation avec un tour moteur.</p> <p>Important: Toute modification de <i>I08</i> influence les valeurs des autres paramètres. C'est pourquoi il est recommandé de paramétrer <i>I08</i> au début d'une mise en service.</p> <p><i>domaine des valeurs in Tours encodeur: 0 ... 1 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1Tours encodeur; Type: I32; USS-Adr: 09 02 00 00 hex</p>	3008h	0h	
I09 axe r=1, w=1	<p>Unité de mesure: Saisie et affichage de l'unité de mesure définie librement par l'utilisateur via POSITool. Possibilité de saisir 8 caractères au maximum. Saisies autorisées (exemples): <i>Inc, mm, °, degré, inch, etc.</i></p> <p><i>la configuration par défaut: °</i> Bus de terrain: Type: Str8; USS-Adr: 09 02 40 00 hex</p>	3009h	0h	
I10 axe r=1, w=1	<p>Vitesse maximale: En cas de spécification d'une vitesse d'avance accrue, la valeur est limitée à <i>I10</i> sans qu'il ne se produise une erreur de poursuite.</p> <p>REMARQUE La valeur paramétrée est arrondie en interne à des incréments entiers du système de mesure utilisé. En fonction de la résolution de l'encodeur position <i>I02</i>, les valeurs entrées ne sont donc par toujours exactement mappables. Le régime moteur maximal résulte de $n_{max} = I10 \cdot I08 / I07$ (tenir compte des unités).</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s: 0.00 ... 10.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 02 80 00 hex</p>	300Ah	0h	
I11 axe r=1, w=1	<p>Accélération maximale: Les accélérations spécifiées sont limitées à la valeur maximale <i>I11</i>. Les Arrêt rapide, Déplacement manuel et Course de référence ont leurs propres rampes d'accélération (<i>I17, I13</i> et <i>I39</i>).</p> <p>REMARQUE La valeur paramétrée est arrondie en interne à des incréments entiers du système de mesure utilisé. En fonction de la résolution de l'encodeur position <i>I02</i>, les valeurs entrées ne sont donc par toujours exactement mappables. La durée d'accélération sur la vitesse nominale est calculée comme suit $t = I10 / I11$ (respecter les unités).</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 10.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 02 C0 00 hex</p>	300Bh	0h	
I12 axe r=1, w=1	<p>Vitesse Manuel: Vitesse en mode pas à pas. Peut être modifiée, comme toutes les autres vitesses, via maître surpassement de vitesse. L'accélération en mode pas à pas est déterminée par <i>I13</i>.</p> <p>REMARQUE La valeur paramétrée est arrondie en interne à des incréments entiers du système de mesure utilisé. En fonction de la résolution de l'encodeur position <i>I02</i>, les valeurs entrées ne sont donc par toujours exactement mappables.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s: 0.00 ... 180.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 03 00 00 hex</p>	300Ch	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement				
Par.	description			bus de terrain-adresse
I13 axe r=1, w=1	Accélération Manuel: Accélération en mode pas à pas. REMARQUE La valeur paramétrée est arrondie en interne à des incréments entiers du système de mesure utilisé. En fonction de la résolution de l'encodeur position <i>I02</i> , les valeurs entrées ne sont donc par toujours exactement mappables. <i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 03 40 00 hex			300Dh 0h
I14 axe r=1, w=1	Pas à pas: Largeur du pas pour le déplacement quand un flanc montant saisit sur le signal Pas à PasStep+ ou Pas à PasStep-. Il faut que le signal soit paramétré sur une source via le paramètre <i>I107</i> Pas à PasStep+ source de signal. <i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 256.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; PDO ; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 03 80 00 hex			300Eh 0h
I15 axe r=1, w=1	tip deceleration <i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 03 C0 00 hex			300Fh 0h
I16 axe r=2, w=2	Lissage rampe: Limiter le Jerk par lissage rampe. Le profil d'accélération généré (position, régime, couple) est lissé avec un filtre de 2ème rang (PT2) dont la constante de temps correspond à <i>I16</i> . Les excitations haute fréquence d'un dispositif mécanique vibrant peuvent être ainsi réduite ou éliminées. Le positionnement est légèrement prolongé en raison du lissage, parallèlement l'entraînement se déplace sans Jerk en position cible (moins de dépassement). REMARQUE Pour l'application Positionnement par jeu de données de déplacement, <i>I16</i> sert de paramètre d'affichage. Les temps de lissage sont affichés dans le paramètre du tableau <i>J25.X</i> . Le temps de lissage actuel est copié pendant l'exploitation dans <i>I16</i> et peut être consulté ici. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 32766</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.13; USS-Adr: 09 04 00 00 hex			3010h 0h
I17 axe r=1, w=1	Accélération de l'arrêt rapide: Accélération en cas d'arrêt rapide. REMARQUE La valeur paramétrée est arrondie en interne à des incréments entiers du système de mesure utilisé. En fonction de la résolution de l'encodeur position <i>I02</i> , les valeurs entrées ne sont donc par toujours exactement mappables. <i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 10.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 04 40 00 hex			3011h 0h
I20 axe r=1, w=1	Gain régulateur de position: Gain régulateur de position (seulement comportement P) Notamment dans le secteur des machines-outils, <i>I20</i> est désignée comme « Gain de vitesse » ou « Coefficient Kv ». Dans la pratique, le coefficient KV est parfois également indiqué avec l'unité [m/min/mn]. Cela correspond exactement à $0,06 \cdot I20$. <i>domaine des valeurs in 1/s: 0 ... 30 ... 300</i> Bus de terrain: 1LSB=1·1/s; Type: I32; USS-Adr: 09 05 00 00 hex			3014h 0h
I21 axe r=1, w=1	Erreur de poursuite maximale: Si l'écart de poursuite dépasse la valeur réglée ici, l'événement externe 0 sera déclenché. Via POSITool, il est possible de déterminer la réaction au dépassement de l'écart de poursuite. <i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 360.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 05 40 00 hex			3015h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
I22 axe r=1, w=1	<p>Fenêtre de position: Fenêtre permettant de générer le signal I85 « En position » et I180 « Fenêtre de position atteinte ».</p> <p>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 5.00 ... 31Bit</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 05 80 00 hex</p>	3016h	0h
I23 axe r=2, w=2	<p>Zone morte régulateur de position: « Zone morte » du régulateur de position. Utile afin d'éviter les vibrations de repos dues au frottement ou au jeu d'inversion de marche, notamment en cas d'utilisation d'un encodeur position externe.</p> <p>ATTENTION</p> <p>I23 Zone morte doit être inférieur à la fenêtre de position I22, dans le cas contraire, l'entraînement n'atteint pas sa position cible!</p> <p>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 05 C0 00 hex</p>	3017h	0h
I24 axe r=2, w=2	<p>Compensation jeu: En raison de leur conception, il est possible que sur certaines machines l'entraînement, en cas de changement de direction, ne se retrouve pas immédiatement en fin mécanique.</p> <p>Afin de pouvoir affecter conformément les positions réelle et théorique à l'arbre de sortie, la compensation des jeux a besoin, outre les informations sur l'encodeur position et éventuellement le référencement, de savoir dans quelle direction l'entraînement se trouve en fin mécanique. En principe, cela n'est possible qu'après un mouvement d'au moins la valeur de la compensation des jeux. Au moment d'initialiser l'axe, il faut donc que l'entraînement soit en fin mécanique. C'est ce que fait par exemple une course de référence.</p> <p>Lors du prochain mouvement dans la même direction, le dispositif resterait par conséquent en fin dans la même direction. Il n'y aurait donc pas de compensation des jeux. Si toutefois un mouvement est effectué dans la direction opposée, la position théorique est corrigée de I24 dans la direction correspondante. A chaque changement de la direction de mouvement, la position théorique sera corrigée en fonction de la combinaison de I31 et de la dernière direction de mouvement.</p> <p>La course de référence Appl.Réf avec la compensation des jeux n'est pas autorisée car elle ne donne aucun renseignement sur la fin mécanique de la machine!</p> <p>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 06 00 00 hex</p>	3018h	0h
I25 axe r=2, w=2	<p>Précommande vitesse: Connexion du profil régime calculé sur la sortie du régulateur de position. La n-précommande soulage le régulateur de position et réduit ainsi l'erreur de poursuite. Si I25 = 100 %, l'entraînement se déplace à vitesse constante sans erreur de poursuite stationnaire, tend toutefois au dépassement en position cible. C'est pourquoi I25 est, dans la plupart des applications, à 60 ... 95 %. Outre une réduction de I25, un dépassement en position cible peut être également entravé par une augmentation de C32 (constante de temps action I).</p> <p>domaine des valeurs in %: 0 ... 80 ... 100</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=400%); USS-Adr: 09 06 40 00 hex</p>	3019h	0h
I26 axe r=2, w=2	<p>Posi coefficient du réducteur: En cas d'utilisation d'un encodeur position externe, non monté sur l'arbre du moteur (I02 différente de 0), le rapport entre le régime moteur et le régime encodeur est déterminé dans I26. En cas d'encodeur position <i>rotorique</i>, la formule suivante s'applique: I26 = Régime moteur / Régime encodeur ou I26 = Trajet parcouru par tour de l'encodeur externe / Trajet parcouru par tour de l'encodeur moteur. Ce coefficient est exclusivement important pour la précommande du régime, c'est-à-dire il influence la dynamique du système. Il n'a aucune influence sur l'exactitude de la position.</p>	301Ah	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p>Exemple axe linéaire: Encodeur externe SSI ave 1LSB = 0,01 mm pour une résolution encodeur 24 Bit, il en résulte une résolution 12 Bit par « tour » et 12 Bit pour le nombre de tours. Si $2^{12} \text{ Bit} = 4096$, l'axe parcourt donc pour un « tour encodeur » externe 40,96 mm. Le moteur est relié à l'axe linéaire par l'intermédiaire d'un rayon d'action de 30 mm, il en résulte une longueur de $tr = 2 \times \pi \times r = 188,49 \text{ mm}$ --> $I26 = 40,96 \text{ mm} / 188,49 \text{ mm} = 0,215$ par tour encodeur moteur. Dans ce cas, $I07 = 4096$ et $I08 = 100$ (équivalent 40,96 mm par tour encodeur externe). <i>domaine des valeurs: 0.000 ... 1.000 ... 65.535</i> Bus de terrain: 1LSB=0,001; Type: U16; USS-Adr: 09 06 80 00 hex</p>		
I30 axe r=1, w=1	<p>Posi coefficient du réducteur: En cas d'utilisation d'un encodeur position externe, non monté sur l'arbre du moteur ($I02$ différente de 0), le rapport entre le régime moteur et le régime encodeur est déterminé dans $I26$. En cas d'encodeur position <i>rotorique</i>, la formule suivante s'applique: $I26 = \text{Régime moteur} / \text{Régime encodeur}$ ou $I26 = \text{Trajet parcouru par tour de l'encodeur externe} / \text{Trajet parcouru par tour de l'encodeur moteur}$. Ce coefficient est exclusivement important pour la précommande du régime, c'est-à-dire il influence la dynamique du système. Il n'a aucune influence sur l'exactitude de la position. Exemple axe linéaire: Encodeur externe SSI ave 1LSB = 0,01 mm pour une résolution encodeur 24 Bit, il en résulte une résolution 12 Bit par « tour » et 12 Bit pour le nombre de tours. Si $2^{12} \text{ Bit} = 4096$, l'axe parcourt donc pour un « tour encodeur » externe 40,96 mm. Le moteur est relié à l'axe linéaire par l'intermédiaire d'un rayon d'action de 30 mm, il en résulte une longueur de $tr = 2 \times \pi \times r = 188,49 \text{ mm}$ --> $I26 = 40,96 \text{ mm} / 188,49 \text{ mm} = 0,215$ par tour encodeur moteur. Dans ce cas, $I07 = 4096$ et $I08 = 100$ (équivalent 40,96 mm par tour encodeur externe). <i>domaine des valeurs: 0.000 ... 1.000 ... 65.535</i> Bus de terrain: 1LSB=0,001; Type: U16; USS-Adr: 09 06 80 00 hex</p>	301Eh	0h
I31 axe r=1, w=1	<p>Course de référence direction: Direction initiale permettant de chercher le point de référence si le signal Interrupteur de référence est LOW. Si l'interrupteur de référence est HIGH, l'entraînement se déplace en direction opposée. Si, dans une application avec plage de déplacement infinie, une seule direction est autorisée ($I04 > 0$), la direction de la course de référence se base sur $I04$ et non pas sur $I31$. <u>0: Positif;</u> <u>1: Négatif;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 07 C0 00 hex</p>	301Fh	0h
I32 axe r=1, w=1	<p>Vitesse de référence rapide: Unité en $E09/s$. Vitesse pour la première phase du référencement (approche grossière de l'interrupteur de référence). L'accélération de la course de référence est déterminée par $I39$. La course de référence rapide $I32$ n'a plus lieu d'être si, pour une application avec plage de déplacement infinie, un seul sens de rotation ($I04$) est autorisé. Le référencement n'a lieu dans ce cas qu'à vitesse lente ($I33$). REMARQUE La valeur paramétrée est arrondie en interne à des incréments entiers du système de mesure utilisé. En fonction de la résolution de l'encodeur position $I02$, les valeurs entrées ne sont donc par toujours exactement mappables. <i>domaine des valeurs in $E09/s$: 0.00 ... 90.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Fnct.no.14; USS-Adr: 09 08 00 00 hex</p>	3020h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
I33 axe r=1, w=1	<p>Vitesse de référence lente: Unité en E09/s. Vitesse pour la phase finale du référencement. La permutation entre I32 et I33 a lieu automatiquement après avoir trouvé l'interrupteur de référence. L'accélération de la course de référence est déterminée par I39.</p> <p>REMARQUE La valeur paramétrée est arrondie en interne à des incréments entiers du système de mesure utilisé. En fonction de la résolution de l'encodeur position I02, les valeurs entrées ne sont donc par toujours exactement mappables.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s: 0.00 ... 4.50 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 08 40 00 hex</p>	3021h	0h	
I34 axe r=1, w=1	<p>Position de référence: Valeur qui est chargée comme position réelle dans le point de référence. Selon le type de course de référence I30, le point de référence est défini par la course vers un interrupteur de référence ou la trace zéro encodeur et/ou, si I30 = 2: <i>Appliquer référence</i>, immédiatement validé suite à un ordre.</p> <p>L'entraînement reste après la course de référence en fonction de la rampe de freinage I39 légèrement derrière le point de référence.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; PDO ; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 08 80 00 hex</p>	3022h	0h	
I35 axe r=1, w=1	<p>Référencement sur piste 0: Seulement si I36 = 0 et I30 = 0. Outre l'interrupteur de référence, la trace zéro encodeur est exploitée. Après que le signal de l'interrupteur de référence correspondant ait été reconnu, l'entraînement se déplace à vitesse de référence lente jusqu'à la trace zéro encodeur avant de s'arrêter. Le référencement exclusivement sur la trace zéro encodeur (I30 = 1) n'est pas influencée par I35.</p> <p><i>0: inactif;</i> L'impulsion zéro n'est pas exploitée. Référencer sur le flanc du fin de course ou de l'interrupteur de référence. Important notamment pour les axes infinis avec réducteurs. Intéressant également en cas d'entrées binaires insuffisantes et parallèlement de moindres exigences en matière d'exactitude.</p> <p><i>1: Encodeur moteur;</i> Ce réglage est réservé pour de futures extensions et ne devrait pas être utilisé.</p> <p><i>2: Encodeur position ;</i> La trace zéro de l'encodeur position réglé dans I02 est exploitée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 08 C0 00 hex</p>	3023h	0h	
I36 axe r=1, w=1	<p>Référencement continu: Les paramètres permettent la compensation automatique de glissement ou d'une réduction imprécise. Après la première course de référence, la position réelle I80 est toujours écrasée par la position de référence I34 à chaque dépassement de l'interrupteur de référence. Le trajet qui reste encore à parcourir est corrigé, l'axe peut ainsi exécuter autant de mouvements relatifs que possible dans une direction sans dériver, même en cas d'entraînements avec beaucoup de glissements.</p> <p><i>I36 = 1:standard</i> est utilisé s'il y a un interrupteur de référence dans toute la plage de déplacement ou au sein d'une circonférence I01. A l'atteinte de l'interrupteur de référence, I80 est aligné avec I34 Position de référence.</p> <p>Pour les applications avec axe de rotation, il faut que la circonférence I01 corresponde le plus exactement possible au trajet entre deux signaux de référence. Il faut, par ex. que la même position soit affichée après une circulation de la bande. Contrôler la position réelle I80 pendant une circulation à <i>I36 = 0:inactif</i> et corriger éventuellement I07. Le trajet par tour I07 doit toujours être arrondi au chiffre supérieur afin d'éviter toute correction vers l'arrière gênante. Veiller à ce que l'interrupteur de référence ne réagisse pas si possible pendant une rampe de freinage car une correction négative entraînerait une correction négative.</p> <p>Si plusieurs interrupteurs de référence sont aménagés le long de la plage de déplacement, le réglage <i>I36 = 2:périodique</i> sera appliqué. L'écart entre les interrupteurs de référence est saisi dans</p>	3024h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>I41 Période de référence. Pour cette fonction, l'appareil engendre une « Position de référence potentielle » qu'il attendrait pour le prochain point de référence. Si un signal se produit sur le point de référence, l'appareil compare l'écart de sa position réelle et la dernière position de référence et celle escomptée. La position la plus proche est sélectionnée comme nouvelle position de référence et déclarée comme position réelle dans la date du commutateur capacitif.</p> <p><u>0: Inactif:</u></p> <p>1: <i>standard</i>; Dans toute la plage de déplacement ou au sein d'une circonférence (axe infini), il y a exactement un interrupteur de référence. La position réelle est automatiquement corrigée lors du passage devant le flanc de référence de cet interrupteur de référence. Ce n'est pas nécessairement obligatoire de référencer auparavant l'axe, dès qu'il atteint pour la première fois l'interrupteur de référence, l'axe est automatiquement référencé s'il ne l'avait pas encore été.</p> <p>2: <i>périodique</i>; Tout le long de la plage de déplacement, plusieurs interrupteurs de référence sont aménagés tous les intervalles de I41 Période de référence, qui permettent de corriger respectivement la position réelle. Il faut que l'axe soit impérativement référencé avant le démarrage (sur le fin de course) car le référencement ultérieur périodique n'est en mesure que d'effectuer une correction relative de la position réelle.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 09 00 00 hex</p>		
I37 axe r=1, w=1	<p>Référencement à la mise en marche: Influence le comportement de référencement lors de l'initialisation de l'axe. Un axe est initialisé dans deux cas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - au moment du démarrage de l'appareil (démarrage de la pièce de commande à 24 V) si un axe est sélectionné et - lors de la permutation d'axe. <p>ATTENTION Le déroulement exact dépend du type de course de référence. Si I30 = 0:Interrupteur de référence et I30 = 1:Encodeur trace 0, la course de référence sera démarrée si, après l'initialisation, la validation a été donnée pour la première fois. Si I30 = 2:Appl.Réf, la position réelle est mise sur la position de référence immédiatement après l'initialisation.</p> <p><u>0: inactif:</u></p> <p>1: <i>actif</i>; dès la première validation après réseau-Marche, la course de référence est automatiquement démarrée. Ceci n'est possible que si l'axe n'a pas encore été référencé!</p> <p>REMARQUE Pour les codeurs absolus, nécessaire ou possible qu'une seule fois.</p> <p>2: <i>Reconstruire l'angle sauvegardé</i>; la position actuelle de l'encodeur position est sauvegardée 100 ms après la désactivation de la validation de l'appareil et rétablie après la mise hors service et la remise en service de l'appareil. Il n'est pas nécessaire d'effectuer un nouveau référencement. Pour les codeurs absolus Singleturn (par ex. résolveurs), suite à la remise sous tension, la position n'est reconstruite que si l'écart angulaire était inférieur à 5°. Pour les codeurs incrémentaux, la position est toujours reconstruite.</p> <p>REMARQUE Ce paramètre n'est en mesure de rétablir l'angle qu'en fonction de positionnement. En cas d'utilisation de la fonctionnalité synchrone il faut en outre activer G37.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 09 40 00 hex</p>	3025h	0h
I39 axe r=1, w=1	<p>Accélération de la course de référence: Accélération appliquée pour la course de référence.</p> <p>REMARQUE La valeur paramétrée est arrondie en interne à des incréments entiers du système de mesure utilisé. En fonction de la résolution de l'encodeur position I02, les valeurs entrées ne sont donc par toujours exactement mappables.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 10.00 ... 31Bit</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Fnc.no.14; USS-Adr: 09 09 C0 00 hex</p>	3027h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
I41 axe r=1, w=1	<p>Période de référence: Seulement si <i>I36</i> = 2 (référencage continu périodiquement). Définit l'écart des repères de référence ou des drapeaux de référence pour un référencage continu périodiquement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 360.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 0A 40 00 hex</p>	3029h	0h	
I50 axe r=1, w=1	<p>Fin de course+ logiciel: Seulement en cas de plage de déplacement limitée, pas de signification pour application avec plage de déplacement infinie. Activé seulement si l'axe est référencé. La commande du positionnement refuse des ordres de déplacement vers des cibles au-delà du fin de course logiciel (ErrorCode <i>I90</i> = 2). Course manuelle et jeux de données de déplacement Infini sont arrêtés aux fins de course logiciel. Si <i>I50</i> et <i>I51</i> sont réglés tous les deux sur la valeur 0, leur fonction est désactivée.</p> <p>ATTENTION Les dépassements du domaine de positionnement autorisé suite à un changement de jeu à la volée avec des rampes plus lentes ne sont pas interceptés par les fins de course logiciel!</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 10000000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 0C 80 00 hex</p>	3032h	0h	
I51 axe r=1, w=1	<p>Fin de course- logiciel: Seulement en cas de plage de déplacement limitée, pas de signification pour application avec plage de déplacement infinie. Activé seulement si l'axe est référencé. La commande du positionnement refuse des ordres de déplacement vers des cibles au-delà du fin de course logiciel (ErrorCode <i>I90</i> = 3). Course manuelle et jeux de données de déplacement Infini sont arrêtés aux fins de course logiciel. Si <i>I50</i> et <i>I51</i> sont réglés tous les deux sur la valeur 0, leur fonction est désactivée.</p> <p>ATTENTION Les dépassements du domaine de positionnement autorisé suite à un changement de jeu à la volée avec des rampes plus lentes ne sont pas interceptés par les fins de course logiciel!</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... -10000000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 0C C0 00 hex</p>	3033h	0h	
I52 axe r=1, w=1	<p>PosiAutoEnable: Enable automatique du module de positionnement. Si <i>I52</i> = 0:inactif, il faut activer le module de positionnement par la commande <i>ActivePosi</i>. Si <i>I52</i> = 1:actif, cette opération est effectuée automatiquement et l'état PLCOpen du positionnement passe à <i>Immobile</i> dès que l'état de l'entraînement l'autorise. Etant donné que si <i>I52</i> = 1:actif, lors de l'activation de la validation, l'ordre <i>ActivePosi</i> est traité, le signal <i>Fin</i> (par ex. <i>I189</i>) est appliqué.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 0D 00 00 hex</p>	3034h	0h	
I60 axe r=1, w=1	<p>Début came él.: Dans la position située entre <i>I60</i> et <i>I61</i>, le signal él. came <i>I200.9</i> et <i>I87</i> passe sur HIGH.</p> <p>REMARQUE La came électrique ne fonctionne que si elle a été référencée.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 0F 00 00 hex</p>	303Ch	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
I61 axe r=1, w=1	<p>Fin came él.: Dans la position située entre I60 et I61, le signal él. came I200.9 et I87 passe sur HIGH.</p> <p>REMARQUE La came électrique ne fonctionne que si elle a été référencée.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 100,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 0F 40 00 hex</p>	303Dh	0h	
I62 axe r=3, w=3	<p>Début came él. 2: Dans la position située entre I62 et I63, le signal de sortie came 2 passe sur HIGH. Le paramètre I196.0 contient une barre de bits de toutes les comes disponibles à commencer par la came 1 dans le Bit 0. Les éléments de tableau suivant I196.1 à I196.3 contiennent le signal individuel de came 1, came 2 ...</p> <p>REMARQUE La came électrique ne fonctionne que si elle a été référencée.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 0F 80 00 hex</p>	303Eh	0h	
I63 axe r=3, w=3	<p>Fin came él. 2: Dans la position située entre I62 et I63, le signal de sortie came 2 passe sur HIGH. Le paramètre I196.0 contient une barre de bits de toutes les comes disponibles à commencer par la came 1 dans le Bit 0. Les éléments de tableau suivant I196.1 à I196.3 contiennent le signal individuel de came 1, came 2 ...</p> <p>REMARQUE La came électrique ne fonctionne que si elle a été référencée.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 100,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 0F C0 00 hex</p>	303Fh	0h	
I64 axe r=3, w=3	<p>Début came él. 3: Dans la position située entre I64 et I65, le signal de sortie came 3 passe sur HIGH. En ce qui concerne le paramètre d'affichage des comes, voir I62 / I63.</p> <p>REMARQUE La came électrique ne fonctionne que si elle a été référencée.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 10 00 00 hex</p>	3040h	0h	
I65 axe r=3, w=3	<p>Fin came él. 3: Dans la position située entre I64 et I65, le signal de sortie came 3 passe sur HIGH. En ce qui concerne le paramètre d'affichage des comes, voir I62 / I63.</p> <p>REMARQUE La came électrique ne fonctionne que si elle a été référencée.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 100,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 10 40 00 hex</p>	3041h	0h	
I70 axe r=2, w=2	<p>Décalage posi: En ce qui concerne la position cible actuelle I213, un « décalage » est ajouté. Ce décalage de position résulte de la valeur dans I70, qui sera multipliée par une source de signal déterminé dans I131. Exemple: Avec I131 = 1:AE1, I70 est pondéré de la tension de l'entrée analogique AE1 et ajouté à la position cible I213. La consigne totale spécifiée (affichage dans I353) sera exécutée avec le flanc montant du signal <i>Execute</i> suivant.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 11 80 00 hex</p>	3046h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
I75 axe r=2, w=2	<p>Posi.Latch Mode: Pilote la fonction <i>Posi.Latch</i> pour la mesure à la microseconde près d'une position ou d'une longueur par un signal externe.</p> <p><u>0:</u> <i>Latch sur flanc montant;</i> <u>1:</u> <i>Latch sur flanc descendant;</i> <u>2:</u> <i>Latch sur flanc suivant;</i> <u>3:</u> <i>Réservé; provisoirement comme 2.</i> <u>4:</u> <i>Différence entre flanc montant et montant;</i> <u>5:</u> <i>Différence entre flanc descendant et descendant;</i> <u>6:</u> <i>Différence entre flanc montant et descendant;</i> <u>7:</u> <i>Différence entre flanc descendant et montant;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 12 C0 00 hex</p>	304Bh	0h
I80 axe read (1)	<p>Position réelle: Lire seulement. Affichage de la position réelle (sans compensation des jeux). Veuillez tenir compte du fait que <i>I80</i> reçoit une propre valeur pour chaque axe. Pour le mappage des données de process, <i>I203 Position réelle</i> est disponible en tant que paramètre global (valeur de l'axe actif).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; PDO ; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 14 00 00 hex</p>	3050h	0h
I81 axe read (1)	<p>Position théorique: Lire seulement. Affichage de la position théorique de l'ordre de déplacement actuel. La position cible spécifiée en externe <i>I353</i> est validée au moment du lancement d'un ordre de déplacement (flanc montant du signal <i>Execute</i>) dans <i>I81</i>. La consigne continue du régulateur position est affichée dans <i>I95</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; PDO ; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 14 40 00 hex</p>	3051h	0h
I82 axe read (1)	<p>Motion ID active: La valeur de MotionID validée avec le dernier flanc montant du signal <i>Execute</i>. Chaque commande permet de transmettre une MotionID validée avec le flanc montant du signal « <i>Execute</i> ». Si la MotionID correspondante s'affiche comme MotionID active, la commande est en cours de traitement.</p> <p>Pour l'application Positionnement par jeu de données de déplacement, le numéro du jeu de données de déplacement sera affiché.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 09 14 80 00 hex</p>	3052h	0h
I83 axe read (1)	<p>Jeu de données de déplacement sélectionné: Lire seulement. La valeur de MotionID validée avec le prochain flanc montant du signal <i>Execute</i>. Chaque commande permet de transmettre une MotionID validée avec le flanc montant du signal « <i>Execute</i> ». Si la MotionID correspondante s'affiche comme MotionID active, la commande est en cours de traitement.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 09 14 C0 00 hex</p>	3053h	0h
I84 axe read (1)	<p>Ecart de poursuite: Lire seulement. Affichage de l'écart de position actuel. Si l'écart de poursuite <i>I84</i> est supérieur à la valeur maximale admissible <i>I21</i>, l'entraînement déclenche un dérangement.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; PDO ; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 15 00 00 hex</p>	3054h	0h
I85 axe read (1)	<p>En position: Affichage de la valeur actuelle à la sortie éponyme du module de positionnement. Il faut veiller à ce que le signal « <i>En position</i> » ne dépende pas seulement de la fenêtre de position <i>I22</i>. « <i>En position</i> » est appliqué lorsque le profil de vitesse spécifié est intégralement parcouru <u>et</u> la différence entre la position réelle et la position théorique est inférieure pour la première fois à la valeur <i>I22</i>. « <i>En Position</i> » est maintenu - même si en cas de dépassement de la position réelle en dehors de la fenêtre de position - jusqu'au lancement du prochain ordre de déplacement. Le signal <i>I180 (fenêtre de position atteinte)</i> est également disponible.</p> <p>Si, après un ordre de déplacement en« <i>En position</i> » active, la validation est mise hors service, l'option « <i>En position</i> » reste active jusqu'à ce que la différence entre les positions réelle et</p>	3055h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p>théorique dépasse pour la première fois la valeur I22. Ensuite, l'option « <i>En position</i> » passe à inactive.</p> <p>REMARQUE En cas d'utilisation d'un régulateur position avec zone morte, la formule suivante s'applique: $I22 > I23$!</p> <p>0: <i>inactif</i>; L'axe n'est pas au sein de la fenêtre de position cible. 1: <i>actif</i>; L'axe est au sein de la fenêtre de position cible.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 15 40 00 hex</p>		
I86 axe read (1)	<p>En référence: Lire seulement. Affichage du signal de sortie « <i>En référence</i> ». Le signal est appliqué lorsque l'entraînement a changé sa position réelle actuelle par rapport à la position de référence I34. Si l'entraînement est à ce moment-là encore en mouvement, il faut attendre avant le lancement d'un ordre suivant l'immobilisation, c'est-à-dire la fin de l'état I89 = 8:HOMING.</p> <p>ATTENTION Si l'événement « 37:Encodeur » est déclenché, le signal <i>En référence</i> sera effacé, quel que soit l'encodeur utilisé. Après Réseau ARRET/MARCHE (acquiescement), il faut effectuer une nouvelle course de référence.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 15 80 00 hex</p>	3056h	0h
I87 axe read (1)	<p>Came électrique 1: Affichage du signal de sortie « <i>Came électrique 1</i> ». Affiche que la position réelle (jeu compensé) est comprise entre I60 et I61.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 15 C0 00 hex</p>	3057h	0h
I88 axe read (1)	<p>Vitesse: Lire seulement. Consigne actuelle de la vitesse de positionnement avec unité.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; PDO ; Type: I32; valeur brute:1LSB=Fnc.no.14; USS-Adr: 09 16 00 00 hex</p>	3058h	0h
I89 axe read (1)	<p>PLCOpen Statut: Etat de la commande du positionnement selon la définition PLCopen.</p> <p>0: <i>PLCO_Init</i>; Positionnement en phase d'initialisation. 1: <i>PLCO_Passive</i>; Positionnement passif. Si l'entraînement se trouve en dehors de la dernière fenêtre cible, la position théorique est asservie sur la position réelle et le signal « <i>En position</i> » est inactif. 2: <i>Immobile</i>; L'entraînement est en régulation de position. Aucun ordre de déplacement n'est exécuté actuellement. L'entraînement est prêt à accepter un ordre de déplacement. 3: <i>Discr.Motion</i>; L'entraînement est au sein d'un mouvement qui a une position cible définie. 4: <i>Cont.Motion</i>; L'entraînement est au sein d'un mouvement qui n'a pas de position cible définie. 5: <i>Sync.Motion</i>; L'entraînement est au sein d'un mouvement synchrone. 6: <i>Arrêter</i>; L'entraînement se déplace en régulation de position à la rampe de freinage réglée jusqu'à l'immobilisation. Ensuite, une transition est effectuée vers l'état « <i>Immobile</i> ». 7: <i>ErrorStop</i>; L'entraînement effectue un arrêt rapide, régulateur de position désactivé. Lorsque l'entraînement est arrêté, l'état <i>ErrorStop</i> est maintenu. 8: <i>Homing</i>; Course de référence active.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 09 16 40 00 hex</p>	3059h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
I90 axe read (1)	<p>ErrorCode: Si l'état PLCOpen est « ErrorStop », il est possible d'en lire ici l'origine.</p> <p>0: <i>Sans erreur</i>;</p> <p>1: <i>Direction interdite</i>; Tentative de démarrer une ordre de déplacement dans une direction interdite.</p> <p>2: <i>Refusé à cause du fin de course SW pos.</i>; Tentative de démarrer un ordre de déplacement dont la position cible se trouve au-delà du fin de course SW positif.</p> <p>3: <i>Refusé à cause du fin de course SW nég.</i>; Tentative de démarrer un ordre de déplacement dont la position cible se trouve au-delà du fin de course SW négatif.</p> <p>4: <i>Ordre de course absolue sans référencement</i>; Tentative de démarrer un ordre de déplacement avec une cible absolue alors que l'entraînement n'était pas référencé.</p> <p>5: <i>Fin de course + matériel</i>; ErrorStop en raison du fin de course + matériel.</p> <p>6: <i>Fin de course - matériel</i>; ErrorStop en raison du fin de course - matériel.</p> <p>7: <i>Fin de course SW positif</i>; ErrorStop à cause du fin de course+ SW activé.</p> <p>8: <i>Fin de course SW négatif</i>; ErrorStop à cause du fin de course- SW activé.</p> <p>9: <i>Arrêt rapide externe</i>; ErrorStop en raison d'un arrêt rapide déclenché en externe.</p> <p>10: <i>Refusé à cause de la position hors de la circonférence</i>;</p> <p>11: <i>Refusé à cause d'une synchronisation sur position pendant un mouvement</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 09 16 80 00 hex</p>	305Ah	0h
I91 axe read (1)	<p>Générateur de profil indicateurs: Signaux d'état du générateur de profil qui génère les consigne pour le régulateur de position et de vitesse.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Bit -0: <i>Réserve</i> • Bit -1: <i>ACCmax</i> (ACC spécification supérieure à I11) • Bit -2: <i>DECmax</i> (DECEL spécification supérieure à I11) • Bit -3: <i>VmaxOVR+</i> (Spécification de la vitesse après l'inclusion de Override > I10) • Bit -4: <i>VmaxOVR-</i> (Spécification de la vitesse après l'inclusion de Override < -I10) • Bit -5: <i>HW-Ends+</i> (Fin de course + matériel touché) • Bit -6: <i>HW-Ends-</i> (Fin de course - matériel touché) • Bit -7: <i>SW-Ends+</i> (la consigne actuelle du régulateur de position I95 est sur ou au-delà du fin de course logiciel, par ex. lors du déplacement manuel). « Refus » d'ordre de déplacement est signalisé en revanche dans I90 ErrorCode. • Bit -8: <i>Fin de course - SW</i> • Bit -9: <i>Réserve</i> • Bit -10: <i>Vitesse constante</i> (disparaît en cas de modifications de la vitesse, également à la suite de Override) • Bit -11: <i>Accélération</i> • Bit -12: <i>Décélération</i> • Bit -13: <i>BacklashComp</i> <p>0: La position théorique n'est pas corrigée de I24 pour la compensation des jeux. L'entraînement se trouve en direction initiale, en engrènement mécanique</p> <p>1: La position théorique est corrigée de I24 pour la compensation des jeux. L'entraînement se trouve à l'engrènement mécanique opposé.</p> • Bit -14: <i>BacklashDir</i> <p>0: I24 doit être additionné.</p> <p>1: I24 doit être soustrait.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 09 16 C0 00 hex</p>	305Bh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement																		
Par.	description	bus de terrain-adresse																
I93 axe read (1)	Précommande de la vitesse: Affichage de la valeur actuelle de la précommande de la vitesse déduite du générateur de profil sur le régulateur de vitesse. La hauteur de la précommande de la vitesse est déterminée dans I25. Bus de terrain: 1LSB=0,1tours/minute; Type: I32; (valeur brute:14 Bit=1·tours/minute); USS-Adr: 09 17 40 00 hex	305Dh	0h															
I94 axe read (1)	Précommande du couple: Affichage de la valeur actuelle de la précommande du couple déduite du générateur de profil sur le régulateur de couple. La hauteur de la précommande du couple résulte du rapport d'inertie entrée dans C30. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 17 80 00 hex	305Eh	0h															
I95 axe read (1)	Consigne régulateur de position: Affichage de la consigne de position continue calculée par le générateur de profil. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 17 C0 00 hex	305Fh	0h															
I96 axe read (1)	Position réelle: Lire seulement. Affichage de la position réelle (y compris compensation des jeux). Cette position est affichée pour les applications de positionnement dans le voyant de fonctionnement de l'écran de l'appareil. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; PDO ; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 18 00 00 hex	3060h	0h															
I97 axe read (1)	Point de commutation: Affichage du signal de sortie « Point de commutation ». Indique que la fonction Point de commutation a déclenché. La fonction Point de commutation utilise I80. 0: Inactif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 18 40 00 hex	3061h	0h															
I100 axe, OFF r=1, w=1	Execute source: Un flanc montant du signal <i>Execute</i> permet de lancer la commande momentanée (voir I351). Le paramètre I100 détermine la source du signal <i>Execute</i> . Les options 0:Low et 1:High ont la même importance que des valeurs fixes. Si I100 = 3:BE1...28:BE13-invers, le signal <i>Execute</i> peut être exécuté par l'intermédiaire de l'entrée binaire. Si I100 = 2:Paramètre, le mot de commande de l'application sélectionnée sert de source de signal, par ex. I210.0. Ce réglage est prévu pour le mode bus de terrain. L'entrée <i>Execute</i> du module de positionnement peut être observée dans I300, quelle que soit la source de signal paramétrée. Mots de commande (paramètres globaux) possibles: <table><tr><td>Application</td><td>Paramètre</td><td>Bit</td></tr><tr><td>Positionnement par commande</td><td>I210</td><td>0</td></tr><tr><td>Positionnement par jeu de données de déplacement</td><td>I220</td><td>0</td></tr><tr><td>Course synchrone</td><td>I222</td><td>0</td></tr><tr><td>Interpolated Position Mode</td><td>I427</td><td>7</td></tr></table> 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6;	Application	Paramètre	Bit	Positionnement par commande	I210	0	Positionnement par jeu de données de déplacement	I220	0	Course synchrone	I222	0	Interpolated Position Mode	I427	7	3064h	0h
Application	Paramètre	Bit																
Positionnement par commande	I210	0																
Positionnement par jeu de données de déplacement	I220	0																
Course synchrone	I222	0																
Interpolated Position Mode	I427	7																

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement															
Par.	description	bus de terrain-adresse													
	14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 19 00 00 hex														
I101 axe, OFF r=1, w=1	<p>/Fin de course+ source: Le signal <i>/Fin de course+</i> permet de limiter en direction positive la plage de déplacement par un signal de capteur. Le paramètre <i>I101</i> définit la source du signal. Le signal est LOW-actif, c'est-à-dire implémenté résistant à la rupture de câble. En ce qui concerne les options disponibles, voir <i>I100</i>. Pour <i>I101 = 2:Paramètre</i>, le mot de commande de l'application sélectionnée, par ex. <i>I210</i> Bit 1 (paramètre global), sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via <i>I301</i>.</p> <p>Mots de commande (paramètres globaux) possibles :</p> <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Positionnement par commande</td><td><i>I210</i></td><td>1</td></tr><tr><td>Positionnement par jeu de données de déplacement</td><td><i>I220</i></td><td>1</td></tr><tr><td>Course synchrone</td><td><i>I222</i></td><td>1</td></tr></table> <p>REMARQUE Les entrées fin de course sont LOW-actif. Un niveau LOW engendre le dérangement « Fin de course ».</p> <p>1: <i>Haut</i>; 2: <i>Paramètre</i>; 3: <i>BE1</i>; 4: <i>BE1-invers</i>; 5: <i>BE2</i>; 6: <i>BE2-invers</i>; 7: <i>BE3</i>; 8: <i>BE3-invers</i>; 9: <i>BE4</i>; 10: <i>BE4-invers</i>; 11: <i>BE5</i>; 12: <i>BE5-invers</i>; 13: <i>BE6</i>; 14: <i>BE6-invers</i>; 15: <i>BE7</i>; 16: <i>BE7-invers</i>; 17: <i>BE8</i>; 18: <i>BE8-invers</i>; 19: <i>BE9</i>; 20: <i>BE9-invers</i>; 21: <i>BE10</i>; 22: <i>BE10-invers</i>;</p>	<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Positionnement par commande	<i>I210</i>	1	Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	1	Course synchrone	<i>I222</i>	1	3065h	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>													
Positionnement par commande	<i>I210</i>	1													
Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	1													
Course synchrone	<i>I222</i>	1													

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement															
Par.	description	bus de terrain- adresse													
	23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 19 40 00 hex														
I102 axe, OFF r=1, w=1	/Fin de course- source: Le signal <i>/Fin de course-</i> permet de limiter en direction négative la plage de déplacement par un signal de capteur. Le paramètre <i>I102</i> définit la source du signal. Le signal est LOW-actif, c'est-à-dire implémenté résistant à la rupture de câble. En ce qui concerne les options disponibles, voir <i>I100</i> . Pour <i>I102 = 2:Paramètre</i> , le mot de commande de l'application sélectionnée, par ex. <i>I210</i> Bit 2 (paramètre global), sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via <i>I302</i> . Mots de commande (paramètres globaux) possibles: <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Positionnement par commande</td><td><i>I210</i></td><td>2</td></tr><tr><td>Positionnement par jeu de données de déplacement</td><td><i>I220</i></td><td>2</td></tr><tr><td>Course synchrone</td><td><i>I222</i></td><td>2</td></tr></table> REMARQUE Les entrées fin de course sont LOW-actif. Un niveau LOW engendre le dérangement « Fin de course ». <u>1: Haut;</u> 2: <i>Paramètre</i> ; 3: <i>BE1</i> ; 4: <i>BE1-invers</i> ; 5: <i>BE2</i> ; 6: <i>BE2-invers</i> ; 7: <i>BE3</i> ; 8: <i>BE3-invers</i> ; 9: <i>BE4</i> ; 10: <i>BE4-invers</i> ; 11: <i>BE5</i> ; 12: <i>BE5-invers</i> ; 13: <i>BE6</i> ; 14: <i>BE6-invers</i> ; 15: <i>BE7</i> ; 16: <i>BE7-invers</i> ; 17: <i>BE8</i> ; 18: <i>BE8-invers</i> ; 19: <i>BE9</i> ; 20: <i>BE9-invers</i> ; 21: <i>BE10</i> ; 22: <i>BE10-invers</i> ; 23: <i>BE11</i> ; 24: <i>BE11-invers</i> ; 25: <i>BE12</i> ; 26: <i>BE12-invers</i> ; 27: <i>BE13</i> ; 28: <i>BE13-invers</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 19 80 00 hex	<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Positionnement par commande	<i>I210</i>	2	Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	2	Course synchrone	<i>I222</i>	2	3066h	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>													
Positionnement par commande	<i>I210</i>	2													
Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	2													
Course synchrone	<i>I222</i>	2													

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement																		
Par.	description		bus de terrain- adresse															
I103 axe, OFF r=1, w=1	Interrupteur de référence source: Sélection de la source pour le signal <i>Interrupteur de référence</i> . En ce qui concerne les options disponibles, voir <i>I100</i> . Le signal <i>Interrupteur de référence</i> permet de saisir la position de référence pendant la course de référence. La course de référence est démarrée par l'ordre MC_HOME dans Motion Command Byte <i>I211</i> . Pour <i>I103 = 2:Paramètre</i> , le mot de commande de l'application sélectionnée, par ex. <i>I210</i> Bit 3 (paramètre global), sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via <i>I303</i> .		3067h	0h														
	<p>Mots de commande (paramètres globaux) possibles:</p> <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Positionnement par commande</td><td><i>I210</i></td><td>3</td></tr><tr><td>Positionnement par jeu de données de déplacement</td><td><i>I220</i></td><td>3</td></tr><tr><td>Course synchrone</td><td><i>I222</i></td><td>3</td></tr><tr><td>Interpolated Position Mode</td><td><i>I427</i></td><td>4</td></tr></table> <p>0: <i>Bas</i>; 1: <i>Haut</i>; 2: <i>Paramètre</i>; 3: <i>BE1</i>; 4: <i>BE1-invers</i>; 5: <i>BE2</i>; 6: <i>BE2-invers</i>; 7: <i>BE3</i>; 8: <i>BE3-invers</i>; 9: <i>BE4</i>; 10: <i>BE4-invers</i>; 11: <i>BE5</i>; 12: <i>BE5-invers</i>; 13: <i>BE6</i>; 14: <i>BE6-invers</i>; 15: <i>BE7</i>; 16: <i>BE7-invers</i>; 17: <i>BE8</i>; 18: <i>BE8-invers</i>; 19: <i>BE9</i>; 20: <i>BE9-invers</i>; 21: <i>BE10</i>; 22: <i>BE10-invers</i>; 23: <i>BE11</i>; 24: <i>BE11-invers</i>; 25: <i>BE12</i>; 26: <i>BE12-invers</i>; 27: <i>BE13</i>; 28: <i>BE13-invers</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 19 C0 00 hex</p>		<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Positionnement par commande	<i>I210</i>	3	Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	3	Course synchrone	<i>I222</i>	3	Interpolated Position Mode	<i>I427</i>	4	
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>																
Positionnement par commande	<i>I210</i>	3																
Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	3																
Course synchrone	<i>I222</i>	3																
Interpolated Position Mode	<i>I427</i>	4																

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement																		
Par.	description	bus de terrain- adresse																
I104 axe, OFF r=1, w=1	Activer mode manuel source: Sélection de la source pour le signal <i>Activer pas à pas</i> . Le signal <i>Activer pas à pas</i> amène l'axe en mode pas à pas. En ce qui concerne les options disponibles, voir <i>I100</i> . Pour <i>I104 = 2:Paramètre</i> , le mot de commande de l'application sélectionnée, par ex. <i>I210</i> Bit 4 (paramètre global), sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via <i>I304</i> . Mots de commande (paramètres globaux) possibles: <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Positionnement par commande</td><td><i>I210</i></td><td>4</td></tr><tr><td>Positionnement par jeu de données de déplacement</td><td><i>I220</i></td><td>4</td></tr><tr><td>Course synchrone</td><td><i>I222</i></td><td>4</td></tr><tr><td>Interpolated Position Mode</td><td><i>I427</i></td><td>0 / 1</td></tr></table> <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> <i>2: Paramètre;</i> <i>3: BE1;</i> <i>4: BE1-invers;</i> <i>5: BE2;</i> <i>6: BE2-invers;</i> <i>7: BE3;</i> <i>8: BE3-invers;</i> <i>9: BE4;</i> <i>10: BE4-invers;</i> <i>11: BE5;</i> <i>12: BE5-invers;</i> <i>13: BE6;</i> <i>14: BE6-invers;</i> <i>15: BE7;</i> <i>16: BE7-invers;</i> <i>17: BE8;</i> <i>18: BE8-invers;</i> <i>19: BE9;</i> <i>20: BE9-invers;</i> <i>21: BE10;</i> <i>22: BE10-invers;</i> <i>23: BE11;</i> <i>24: BE11-invers;</i> <i>25: BE12;</i> <i>26: BE12-invers;</i> <i>27: BE13;</i> <i>28: BE13-invers;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1A 00 00 hex	<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Positionnement par commande	<i>I210</i>	4	Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	4	Course synchrone	<i>I222</i>	4	Interpolated Position Mode	<i>I427</i>	0 / 1	3068h	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>																
Positionnement par commande	<i>I210</i>	4																
Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	4																
Course synchrone	<i>I222</i>	4																
Interpolated Position Mode	<i>I427</i>	0 / 1																
I105 axe, OFF r=1, w=1	Manuel+ source: Sélection de la source pour le signal <i>Pas à pas+</i> . Le signal <i>Pas à pas+</i> permet de démarrer le déplacement manuel en direction positive. En ce qui concerne les options disponibles, voir <i>I100</i> . Pour <i>I105 = 2:Paramètre</i> , le mot de commande de l'application sélectionnée, par ex. <i>I210</i> Bit 5 (paramètre global), sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via <i>I305</i> . Mots de commande (paramètres globaux) possibles: <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Positionnement par commande</td><td><i>I210</i></td><td>5</td></tr><tr><td>Positionnement par jeu de données de déplacement</td><td><i>I220</i></td><td>5</td></tr><tr><td>Course synchrone</td><td><i>I222</i></td><td>5</td></tr><tr><td>Interpolated Position Mode</td><td><i>I427</i></td><td>2</td></tr></table>	<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Positionnement par commande	<i>I210</i>	5	Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	5	Course synchrone	<i>I222</i>	5	Interpolated Position Mode	<i>I427</i>	2	3069h	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>																
Positionnement par commande	<i>I210</i>	5																
Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	5																
Course synchrone	<i>I222</i>	5																
Interpolated Position Mode	<i>I427</i>	2																

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement																		
Par.	description	bus de terrain- adresse																
	<p>REMARQUE</p> <p>Il faut que le mode pas à pas soit activé.</p> <p><u>0: Bas;</u> 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1A 40 00 hex</p>																	
I106 axe, OFF r=1, w=1	<p>Manuel- source: Sélection de la source pour le signal <i>Pas à pas+</i>. Le signal <i>Pas à pas-</i> permet de démarrer le déplacement manuel en direction négative. En ce qui concerne les options disponibles, voir <i>I100</i>. Pour <i>I106</i> = 2:<i>Paramètre</i>, le mot de commande de l'application sélectionnée, par ex. <i>I210</i> Bit 6 (paramètre global), sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via <i>I306</i>.</p> <p>Mots de commande (paramètres globaux) possibles:</p> <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td><i>Positionnement par commande</i></td><td><i>I210</i></td><td>6</td></tr><tr><td>Positionnement par jeu de données de déplacement</td><td><i>I220</i></td><td>6</td></tr><tr><td>Course synchrone</td><td><i>I222</i></td><td>6</td></tr><tr><td>Interpolated Position Mode</td><td><i>I427</i></td><td>3</td></tr></table> <p>REMARQUE</p> <p>Il faut que le mode pas à pas soit activé.</p> <p><u>0: Bas;</u> 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2;</p>	<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	<i>Positionnement par commande</i>	<i>I210</i>	6	Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	6	Course synchrone	<i>I222</i>	6	Interpolated Position Mode	<i>I427</i>	3	306Ah	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>																
<i>Positionnement par commande</i>	<i>I210</i>	6																
Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	6																
Course synchrone	<i>I222</i>	6																
Interpolated Position Mode	<i>I427</i>	3																

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement															
Par.	description	bus de terrain-adresse													
	6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1A 80 00 hex														
I107 axe, OFF r=1, w=1	<p>Pas à pas+ source: Sélection de la source pour le signal « Pas à pasStep+ ». Ce signal permet de démarrer le déplacement manuel Step en direction positive. Il est relativement positionné d'un intervalle fixe (I14) en direction positive. En ce qui concerne les options disponibles, voir I100. Pour I107 = 2:Paramètre, le mot de commande de l'application sélectionnée, par ex. I210 Bit 7 (paramètre global), sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via I307.</p> <p>Mots de commande (paramètres globaux) possibles:</p> <table><tr><td>Application</td><td>Paramètre</td><td>Bit</td></tr><tr><td>Positionnement par commande</td><td>I210</td><td>7</td></tr><tr><td>Positionnement par jeu de données de déplacement</td><td>I220</td><td>7</td></tr><tr><td>Course synchrone</td><td>I222</td><td>7</td></tr></table> <p>REMARQUE Il faut que le mode pas à pas soit activé pour assurer la conformité de cette fonction.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers;</p>	Application	Paramètre	Bit	Positionnement par commande	I210	7	Positionnement par jeu de données de déplacement	I220	7	Course synchrone	I222	7	306Bh	0h
Application	Paramètre	Bit													
Positionnement par commande	I210	7													
Positionnement par jeu de données de déplacement	I220	7													
Course synchrone	I222	7													

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement															
Par.	description	bus de terrain- adresse													
	15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1A C0 00 hex														
I108 axe, OFF r=1, w=1	Pas à pas- source: Sélection de la source pour le signal Pas à pasStep-. Ce signal permet de démarrer le déplacement manuel Step en direction négative. Il est relativement positionné d'un intervalle fixe (I14) en direction négative. En ce qui concerne les options disponibles, voir I100. Pour I108 = 2:Paramètre, le mot de commande de l'application sélectionnée, par ex. I210 Bit 8 (paramètre global), sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via I308. Mots de commande (paramètres globaux) possibles: <table><tr><td>Application</td><td>Paramètre</td><td>Bit</td></tr><tr><td>Positionnement par commande</td><td>I210</td><td>8</td></tr><tr><td>Positionnement par jeu de données de déplacement</td><td>I220</td><td>8</td></tr><tr><td>Course synchrone</td><td>I222</td><td>8</td></tr></table> REMARQUE Il faut que le mode pas à pas soit activé pour assurer la conformité de cette fonction. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11;	Application	Paramètre	Bit	Positionnement par commande	I210	8	Positionnement par jeu de données de déplacement	I220	8	Course synchrone	I222	8	306Ch	0h
Application	Paramètre	Bit													
Positionnement par commande	I210	8													
Positionnement par jeu de données de déplacement	I220	8													
Course synchrone	I222	8													

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement																
Par.	description		bus de terrain- adresse													
	24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1B 00 00 hex															
I109 axe, OFF r=1, w=1	<p>Posi-Latch réinitialisation source: Le signal <i>Posi.Latch</i> réinitialisation active la fonction <i>Posi.Latch</i> qui permet de saisir à la microseconde près la position actuelle et convient donc par ex. au relevé des cotes des pièces usinées. Avec le flanc montant du signal Reset, le <i>Posi.Latch</i> statut <i>I190</i> est remis à zéro. <i>I109</i> détermine la source du signal <i>Posi.Latch</i> réinitialisation. En ce qui concerne les options disponibles, voir <i>I100</i>. Pour <i>I109 = 2:Paramètre</i>, le mot de commande de l'application sélectionnée, par ex. <i>I210</i> Bit 9 (paramètre global), sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via <i>I309</i>.</p> <p>Mots de commande (paramètres globaux) possibles:</p> <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Positionnement par commande</td><td><i>I210</i></td><td>9</td></tr><tr><td>Positionnement par jeu de données de déplacement</td><td><i>I220</i></td><td>9</td></tr><tr><td>Interpolated Position Mode</td><td><i>I427</i></td><td>5</td></tr></table> <p>0: <i>Bas</i>; 1: <i>Haut</i>; 2: <i>Paramètre</i>; 3: <i>BE1</i>; 4: <i>BE1-invers</i>; 5: <i>BE2</i>; 6: <i>BE2-invers</i>; 7: <i>BE3</i>; 8: <i>BE3-invers</i>; 9: <i>BE4</i>; 10: <i>BE4-invers</i>; 11: <i>BE5</i>; 12: <i>BE5-invers</i>; 13: <i>BE6</i>; 14: <i>BE6-invers</i>; 15: <i>BE7</i>; 16: <i>BE7-invers</i>; 17: <i>BE8</i>; 18: <i>BE8-invers</i>; 19: <i>BE9</i>; 20: <i>BE9-invers</i>; 21: <i>BE10</i>; 22: <i>BE10-invers</i>; 23: <i>BE11</i>; 24: <i>BE11-invers</i>; 25: <i>BE12</i>; 26: <i>BE12-invers</i>; 27: <i>BE13</i>; 28: <i>BE13-invers</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1B 40 00 hex</p>		<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Positionnement par commande	<i>I210</i>	9	Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	9	Interpolated Position Mode	<i>I427</i>	5	306Dh	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>														
Positionnement par commande	<i>I210</i>	9														
Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	9														
Interpolated Position Mode	<i>I427</i>	5														

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement																
Par.	description		bus de terrain- adresse													
I110 axe, OFF r=1, w=1	Posi-Latch exécuter source: Le flanc du signal <i>Posi.Latch Execute</i> déclenche (en fonction du mode <i>I75</i>) la mesure à la microseconde près (seulement BE1 - BE5) la position réelle actuelle dans <i>I191</i> . <i>I110</i> détermine la source du signal <i>Posi.Latch Execute</i> . Pour <i>I110 = 2:Paramètre</i> , le mot de commande de l'application sélectionnée, par ex. <i>I210</i> Bit 10 (paramètre global), sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via <i>I310</i> . Il est possible d'observer le statut de Posi.Latch dans <i>I190</i> . Mots de commande (paramètres globaux) possibles: <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Positionnement par commande</td><td><i>I210</i></td><td>10</td></tr><tr><td>Positionnement par jeu de données de déplacement</td><td><i>I220</i></td><td>10</td></tr><tr><td>Interpolated Position Mode</td><td><i>I427</i></td><td>6</td></tr></table> <i>0: Bas;</i> <i>1: Haut;</i> <i>2: Paramètre;</i> <i>3: BE1;</i> <i>4: BE1-invers;</i> <i>5: BE2;</i> <i>6: BE2-invers;</i> <i>7: BE3;</i> <i>8: BE3-invers;</i> <i>9: BE4;</i> <i>10: BE4-invers;</i> <i>11: BE5;</i> <i>12: BE5-invers;</i> <i>13: BE6;</i> <i>14: BE6-invers;</i> <i>15: BE7;</i> <i>16: BE7-invers;</i> <i>17: BE8;</i> <i>18: BE8-invers;</i> <i>19: BE9;</i> <i>20: BE9-invers;</i> <i>21: BE10;</i> <i>22: BE10-invers;</i> <i>23: BE11;</i> <i>24: BE11-invers;</i> <i>25: BE12;</i> <i>26: BE12-invers;</i> <i>27: BE13;</i> <i>28: BE13-invers;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1B 80 00 hex		<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Positionnement par commande	<i>I210</i>	10	Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	10	Interpolated Position Mode	<i>I427</i>	6	306Eh	0h
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>														
Positionnement par commande	<i>I210</i>	10														
Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	10														
Interpolated Position Mode	<i>I427</i>	6														
I111 axe, OFF r=1, w=1	Posi point de comm. réinitialisation source: Sélection de la source pour le signal <i>Posi.Point de commutation réinitialisation</i> . Le signal Reset remet à zéro le point de commutation défini par <i>N10 ...N12</i> . Pour <i>I111 = 2:Paramètre</i> , le mot de commande de l'application sélectionnée, par ex. <i>I210</i> Bit 11 (paramètre global), sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain. Le signal peut être directement observé sur l'entrée du module via <i>I311</i> . Mots de commande (paramètres globaux) possibles: <table><tr><td><i>Application</i></td><td><i>Paramètre</i></td><td><i>Bit</i></td></tr><tr><td>Positionnement par commande</td><td><i>I210</i></td><td>11</td></tr><tr><td>Positionnement par jeu de données de déplacement</td><td><i>I220</i></td><td>11</td></tr></table>		<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>	Positionnement par commande	<i>I210</i>	11	Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	11	306Fh	0h			
<i>Application</i>	<i>Paramètre</i>	<i>Bit</i>														
Positionnement par commande	<i>I210</i>	11														
Positionnement par jeu de données de déplacement	<i>I220</i>	11														

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1B C0 00 hex</p>		
I112 axe, OFF r=1, w=1	<p>Next.Step1: Les signaux <i>Next.Step1</i> et <i>Next.Step2</i> sont nécessaires pour le chaînage de jeux de données de déplacement. Si le paramètre <i>J14</i> (départ suivant) contient la valeur « 1:<i>Next.Step1</i> » ou « 2:<i>Next.Step1</i> », le signal correspondant engendre un saut dans le jeu suivant déterminé dans <i>J15</i>. Même pendant un mouvement, le signal <i>Next.Step</i> engendre un saut immédiat dans le jeu de données de déplacement suivant. Pour <i>I112</i> = 2:<i>Paramètre</i>, le mot de commande <i>I220</i> Bit 12 sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8;</p>	3070h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1C 00 00 hex		
I113 axe, OFF r=1, w=1	Next.Step2: Voir I112. Si I113 = 2:Paramètre, le mot de commande I220 Bit 13 (mode bus de terrain) sert de source de signal. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1C 40 00 hex	3071h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
I114 axe, OFF r=1, w=1	<p>Teach-In: Avec le flanc montant du signal Teach-In, la position actuelle dans le tableau J11 est sauvegardée de manière non volatile (dans le Paramodul). Le paramètre cible dans le tableau J11 est sélectionné à l'aide du sélecteur consigne (signaux <i>Sélect VC0...Sélect VC7</i> ou <i>J00</i>). Pour <i>I114 = 2:Paramètre</i>, le mot de commande I220 Bit 14 sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain.</p> <p>REMARQUE Le nombre de cycles d'écriture dans le Paramodul est limité.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1C 80 00 hex</p>	3072h	0h
I115 axe, OFF r=1, w=1	<p>Débutbloc 1: Outre le signal <i>Execute</i>, l'utilisateur dispose de trois signaux qui engendrent le démarrage immédiat d'un jeu de données de déplacement : <i>DébutJeu1</i> à <i>DébutJeu3</i>. Il est possible d'affecter à chacun de ces trois signaux un numéro de jeu de données de déplacement dans les paramètres J01 à J03. L'avantage réside dans le fait qu'il est possible de définir des ordres spéciaux, tels que Course de référence ou Stop, sur des entrées affectées de manière fixe. Pour <i>I115 = 2:Paramètre</i>, le mot de commande I221 Bit 0 sert de source de signal. Il faut le régler en mode bus de terrain.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3;</p>	3073h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1C C0 00 hex		
I116 axe, OFF r=1, w=1	Débutbloc 2: Voir I115. Si I116 = 2:Paramètre, le mot de commande I221 Bit 1 (mode bus de terrain) sert de source de signal. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1D 00 00 hex	3074h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
I117 axe, OFF r=1, w=1	<p>Débutbloc 3: Voir I115. Si I117 = 2:Paramètre, le mot de commande I221 Bit 2 (mode bus de terrain) sert de source de signal.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1D 40 00 hex</p>	3075h	0h
I118 axe, OFF r=1, w=1	<p>SelectVC0: Les signaux <i>SelectVC0</i> à <i>SelectVC7</i> permettent de sélectionner un jeu de données de déplacement démarré avec <i>Execute</i> ou dont la position est sauvegardée avec <i>Teach-In</i>. Lors de la sélection 2:Paramètre, le signal est pris à partir du bit correspondant dans J00.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8;</p>	3076h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1D 80 00 hex		
I119 axe, OFF r=1, w=1	Sélect VC1: Voir I118. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1D C0 00 hex	3077h	0h
I120 axe, OFF r=1, w=1	SelectVC2: Voir I118. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 	3078h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1E 00 00 hex		
I121 axe, OFF r=1, w=1	SelectVC3: Voir I118. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1E 40 00 hex	3079h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
I122 axe, OFF r=1, w=1	SelectVC4: Voir I118. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1E 80 00 hex	307Ah	0h
I123 axe, OFF r=1, w=1	SelectVC5: Voir I118. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10;	307Bh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1E C0 00 hex		
I124 axe, OFF r=1, w=1	SelectVC6: Voir I118. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1F 00 00 hex	307Ch	0h
I125 axe, OFF r=1, w=1	SelectVC7: Voir I118. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers;	307Dh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p>13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 1F 40 00 hex</p>		
I130 axe, OFF r=1, w=1	<p>Override source: <i>Override</i> influence toutes les vitesses (Déplacement manuel, Positionnement, Référencage). Sélection de la source pour le signal <i>Override</i>. Le signal peut être prédéfini sur 0, fourni par les entrées analogiques (AE1 à AE3) ou le bus de terrain.</p> <p>Pour I130 = 4:Paramètre, le paramètre (global) I230 sert de source de signal. Ce paramétrage s'impose pour le mode bus de terrain.</p> <p>0: 0 (zéro); 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 20 80 00 hex</p>	3082h	0h
I131 axe, OFF r=1, w=1	<p>Consigne décalage source: Sélection de la source pour le signal « Consigne décalage ». Ce signal agit comme pondération du paramètre <i>Consigne décalage</i> I70. Pour tout renseignement complémentaire, voir I70. En ce qui concerne les options disponibles, voir I130. Pour I131 = 4:Paramètre, le paramètre (global) I231 sert de source de signal. Le résultat du câblage de consigne peut être directement observé sur l'entrée du module via I353. La valeur est constituée de: $I70 * \text{valeur [I131]} + I213 = I353$.</p> <p>0: 0 (zéro); 1: AE1; 2: AE2; 3: AE3; 4: Paramètre;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 20 C0 00 hex</p>	3083h	0h
I180 axe read (1)	<p>Fenêtre de position atteinte: La position réelle est dans la fenêtre de position. Affichage du signal <i>InPosWin</i> à l'interface de sortie de la commande du positionnement. Contrairement à <i>En position</i> I85, le signal I180 devient immédiatement LOW au moment de quitter la fenêtre de position I22 - par ex. en raison d'un dépassement.</p> <p>REMARQUE Si la validation est hors service, la position théorique du régulateur de position est asservie en continu sur la position réelle après que la position réelle ait quitté pour la première fois la fenêtre de position. Par conséquent, la position réelle est toujours dans la fenêtre de position et I180 actif.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 2D 00 00 hex</p>	30B4h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
I181 axe read (1)	Erreur: Affichage du signal <i>Error</i> à l'interface de sortie de la commande du positionnement. HIGH signale qu'une erreur vient de se produire. Consulter <i>I90</i> ErrorCode pour connaître la nature de l'erreur. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 2D 40 00 hex	30B5h	0h	
I182 axe read (1)	Interrompu: Affichage du signal <i>Aborted</i> (interrompu) à l'interface de sortie de la commande du positionnement. HIGH montre que le dernier ordre de déplacement a été interrompu (par ex. par un ordre d'arrêt ou un nouvel ordre de déplacement refusé). Le signal est mis sur LOW lorsqu'un nouvel ordre de déplacement est démarré. L'indicateur « Aborted » ne permet donc pas d'identifier l'interruption d'un ordre de déplacement précédent par un nouvel ordre de déplacement. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 2D 80 00 hex	30B6h	0h	
I183 axe read (1)	Vitesse constante: Affichage du signal <i>ConstVel</i> (vitesse constante) à l'interface de sortie de la commande du positionnement. A Niveau HIGH, l'entraînement se déplace à vitesse constante. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 2D C0 00 hex	30B7h	0h	
I184 axe read (1)	Accélérant: Affichage du signal <i>Accelera</i> (accélérer) à l'interface de sortie de la commande du positionnement. A Niveau HIGH, le régime augmente. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 2E 00 00 hex	30B8h	0h	
I185 axe read (1)	Freinant: Affichage du signal <i>Decelera</i> (freiner) à l'interface de sortie de la commande du positionnement. A Niveau HIGH, le régime baisse. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 2E 40 00 hex	30B9h	0h	
I187 axe read (1)	Erreur de poursuite max. dépassée: Affichage du signal <i>ErrMaxFo</i> (erreur de poursuite maximale dépassée) à l'interface de sortie de la commande du positionnement. A Niveau HIGH, l'erreur de poursuite maximale <i>I21</i> a été dépassée. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 2E C0 00 hex	30BBh	0h	
I188 axe read (1)	Pas à pas actif: Affichage du signal <i>Pas à pas Actif</i> (pas à pas activé) à l'interface de sortie de la commande du positionnement. A Niveau HIGH, l'axe est en mode manuel. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 2F 00 00 hex	30BCh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement				
Par.	description			bus de terrain-adresse
I189 axe read (1)	Terminé: Affichage du signal <i>Done</i> (fin) à l'interface de sortie de la commande du positionnement. A Niveau HIGH, l'ordre à exécuter a été traité avec succès. 0: <i>Inactif</i> ; 1: <i>Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 2F 40 00 hex			30BDh 0h
I190 axe read (1)	Posi.Latch Statut: Affichage du statut actuel Posi-Latch 0: <i>Prêt pour l'enregistrement</i> ; Le Latch est prêt et attend le flanc de signal réglé sur l'entrée Latch-Execute. 1: <i>Position verrouillée</i> ; Dans les modes 0, 1 et 2, le Latch a sauvegardé une position et se trouve en état final. Latch-Reset permet de retourner à l'état opérationnel 0. Dans les modes 4, 5, 6 et 7, le premier de deux flancs de signal a été reconnu et le Latch attend en fonction du mode le deuxième flanc de signal. 2: <i>Différence verrouillée</i> ; Seulement dans les modes 4, 5, 6 et 7. Le Latch a sauvegardé la deuxième position et calculé la différence de position. Il est en état final. Latch-Reset permet de retourner à l'état opérationnel 0. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 2F 80 00 hex			30BEh 0h
I191 axe read (1)	Posi.Latch Position: Affichage de la position mesurée avec la fonction Latch. En cas de métrologie des longueurs (<i>I75 = 4..7</i>), la position initiale est affichée après le premier flanc de <i>Posi.Latch Execute</i> et après le deuxième flanc, la longueur mesurée. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 2F C0 00 hex			30BFh 0h
I192 axe read (2)	Course synchrone indicateurs: Affiche par bits d'état l'état actuel d'un mouvement synchrone. <ul style="list-style-type: none"> • Bit-0: Ordre de déplacement prioritaire est en position. Si un ordre de déplacement relatif ou absolu est démarré en priorité par rapport à un mouvement synchrone, cette option permet d'afficher que l'ordre de déplacement prioritaire est en position. Les Bit 7 et Bit 1 sont simultanément activés. • Bit-1: Enclenché Les axes maître et esclave sont couplés. Les accélérations pour la mise en synchronisation sont terminées. Bit 7 est parallèlement activé. • Bit-2: Attend la mise en synchronisation. Après le démarrage de <i>MC_GearInAtAbsPosition</i> ou de <i>MC_GearInAtRelPosition</i>, l'entraînement peut rester en état d'attente sans bouger. Cet état est affiché avec ce bit. Bit 7 est parallèlement activé. • Bit-3: Pour l'axe maître infini, chercher toujours la circulation suivante. • Bit-4: Impossible de respecter la cible. Plage de déplacement infinie: Circulation suivante sélectionnée. Axe linéaire: Mis en synchronisation sur le régime et enclenché. • Bit-5: Réserve • Bit-6: Réserve • Bit-7: Mouvement avec référence maître synchrone actif. Ce bit affiche qu'une commande avec référence maître synchrone a été lancée. Il est possible d'activer d'autres bits. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 30 00 00 hex			30C0h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
I193 axe read (2)	<p>Aktive PLCopen Step-ID: Ce paramètre permet d'afficher le dernier jeu de données de déplacement démarré à l'écran de l'appareil.</p> <p>En cas d'applications Positionnement par jeu de données de déplacement, <i>I82</i> est copié sur <i>I193</i> pour l'affichage du jeu de données de déplacement Posi (en arrière-plan, c'est-à-dire pas en temps réel; pour les enregistrements Scope, veuillez utiliser <i>I82</i>).</p> <p>Si des modules PLCopen sont utilisés, chacun de ces modules possède à son interface de consigne une Step-ID utilisable comme identificateur librement réglable (un nombre de 0 à 65535). Le code du dernier module PLCopen démarré est entré dans <i>I193</i> (en temps réel).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 09 30 40 00 hex</p>	30C1h	0h
I194 axe read (1)	<p>Estampille position réelle: Affiche l'estampille de la position réelle actuelle <i>I80</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: U16; USS-Adr: 09 30 80 00 hex</p>	30C2h	0h
I195.0 axe read (1)	<p>Acquittement VC: Quel que soit l'état PLCopen, sauf Passif, la règle suivante s'applique : tant que Execute du positionnement par jeu de données de déplacement est inactif, chaque bit Select VC est affiché inversé dans les éléments correspondants de <i>I195</i>. Si Execute est actif, les bits Select VC sont sauvegardés et affichés non inversés. Dans l'état PLCopen Passif, l'inversion est toujours affichée.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 30 C0 00 hex</p>	30C3h Array	0h
I196.0 axe read (1)	<p>Cames électriques: La came électrique est un signal piloté par états, c'est-à-dire tant que la position actuelle est entre le début et la fin de la came, le signal de sortie est actif.</p> <p>Élément 0 de <i>I196</i> contient une barre des bits de toutes les cames disponibles. Élément 1 de <i>I196</i> contient le signal de sortie de la came 1 et est identique à <i>I87</i>. Élément 2 de <i>I196</i> contient le signal de sortie de la came 2. Élément 3 de <i>I196</i> contient le signal de sortie de la came 3.</p> <p>REMARQUE La came électrique ne fonctionne que si elle a été référencée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 09 31 00 00 hex</p>	30C4h Array	0h
I200 global read (2)	<p>Mot de statut posi: Fournit des informations sur le comportement de l'axe dans l'application Positionnement par commande / Course synchrone en mode bus de terrain.</p> <p>Bit 0: Fin de course (message collectif : l'un des deux fins de course HW ou fin de course logiciel). Voir Bits 5...8 dans <i>I91</i> Profil Generator indicateurs</p> <p>Bit 1: Refusé (message collectif: non référencé, fin de course logiciel, sens de rotation bloqué). Impossible d'exécuter la dernière commande, ErrorCode <i>I90</i> est compris entre 1 et 4.</p> <p>Bit 2: Limit (message collectif: M-Limite, erreur de poursuite, M-Limite par i²t)</p> <p>Bit 3: Interrompu (message collectif: MC_Stop, validation arrêt, arrêt rapide)</p> <p>Bit 4: Vitesse constante (<i>I183</i>): L'intégrateur de consigne spécifie une vitesse constante</p> <p>Bit 5: En position (<i>I85</i>): Consigne atteinte</p> <p>Bit 6: En référence (<i>I86</i>): Entraînement référencé</p> <p>Bit 7: Immobilisation (après PLCopen <i>I89</i> = 2)</p> <p>Bit 8: Pas à pas ou mode local: Pas à pas est actif (vaut également pour le mode local via le clavier) (<i>I188</i>).</p> <p>Bit 9: Came 1: La came électrique est dans la plage active (<i>I60</i>, <i>I61</i>).</p> <p>Bit 10: Point de commutation 1: Le point de commutation a été approché.</p>	30C8h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p>Bit 11: Latch Statut Bit 0: 0: Latch est prêt pour l'enregistrement 1: En cas de mesure avec flanc montant, la valeur dans le paramètre <i>I191</i> est prête pour la collecte 1: En cas de mesure de la différence, le premier flanc a été reconnu Bit 12: Latch Statut Bit 1: 1 En cas de mesure de la différence, la valeur dans le paramètre <i>I191</i> est prête pour la collecte. En cas de mesure avec flanc montant, ce bit est sans fonction.</p> <p>Code du dernier ordre de déplacement traité (3 bits inférieurs). La Motion ID est spécifiée dans le mot de commande Posi <i>I210</i> / <i>I222</i> et permet d'affecter clairement les bits d'état à un ordre de déplacement précis dans le mot de statut <i>I200</i>.</p> <p>Bit 13: Motion ID Bit 0: Bit 14: Motion ID Bit 1 Bit 15: Motion ID Bit 2</p> <p>ATTENTION Si l'événement 37:Encodeur est déclenché, le signal <i>En référence</i> (Bit 6) sera effacé, quel que soit l'encodeur utilisé. Après Réseau ARRET/MARCHE (acquiescement), il faut effectuer une nouvelle course de référence.</p> <p>REMARQUE Les bits de 9 à 12 ne sont pas disponibles dans l'application Positionnement par commande synchrone.</p> <p>REMARQUE Les bits de 10 à 12 ne sont pas disponibles dans l'application Disque à came électronique. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 09 32 00 00 hex</p>		
I201 global read (2)	<p>Motion Status-Byte: Fournit des informations sur le comportement de l'axe en mode bus de terrain.</p> <p>Bit 0: PLCopenState Bit0 Bit 1: PLCopenState Bit1 Bit 2: PLCopenState Bit2 Bit 3: PLCopenState Bit3 Bit 4: <i>Terminé (I189)</i>: Done (après PLCopen) : Ordre exécuté Bit 5: <i>Fenêtre de position atteinte (I180)</i> Bit 6: <i>Accélération (I184)</i> Bit 7: <i>Freinant (I185)</i>: Décélération</p> <p>Les bits 0 à 3 PLCopenState sont codés de la manière suivante (comme <i>I89</i>).</p> <p>0: Init 1: Passif 2: Immobile 3: Discr. Motion 4: Cont. Motion 5: Sync. Motion 6: Arrêter 7: Error Stop 8: Homing</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 09 32 40 00 hex</p>	30C9h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
I203 global read (2)	<p>Position réelle: Paramètre global pour appeler la position réelle (y compris compensation des jeux) par un bus de terrain. <i>I203</i> constitue la contrepartie de la position cible <i>I213</i>. La position est transmise par la mise à l'échelle bus de terrain dans la mise à l'échelle client sans chiffre après la virgule : « 123,45 mm » est envoyé sous forme de <i>I203</i> = 12345 à la commande.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; PDO ; Type: I32; (valeur brute:1LSB=0,01·<I09>); USS-Adr: 09 32 C0 00 hex</p>	30CBh	0h
I204 global read (1)	<p>Acquittement VC: Quel que soit l'état PLCopen, sauf Passif, la règle suivante s'applique : tant qu'Execute du positionnement par jeu de données de déplacement est inactif, le jeu de données de déplacement sélectionné est affiché inversé. Si Execute est actif, le jeu de données de déplacement actuel est affiché non inversé. Dans l'état PLCopen Passif, l'inversion est toujours affichée.</p> <p>Remarque permettant de mieux faire la différence entre la représentation inversée et non inversée : Etant donné que le paramètre <i>I204</i> a le format de données U16 et le nombre maximal de jeux de données de déplacement est de 100, l'inversion et la non inversion peuvent être facilement différenciée par la gamme numérique.</p> <p>Exemple: Le jeu de données de déplacement n° 250 est affiché inversé au format de données U16 avec la valeur 65285.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 09 33 00 00 hex</p>	30CCh	0h
I210 global r=2, w=2	<p>Mot de commande posi: Paramètre global pour commander l'application Positionnement par commande via bus de terrain. Chacun des bits n'est actif que si, eux aussi, ont été sélectionnés via le sélecteur source correspondant. Exemple: Si <i>Execute source I100 = 4:Paramètre, I210</i>, Bit 0 fournit le signal <i>Execute</i>. Si <i>I100 = 7:BE3</i>, le Bit 0 dans le paramètre <i>I210</i> est sans fonction.</p> <p>Bit 0: Execute Bit 1: Fin de course + HW Bit 2: Fin de course - HW Bit 3: Interrupteur de référence Bit 4: Activer pas à pas Bit 5: Pas à pas+ Bit 6: Pas à pas- Bit 7: Pas à pasStep+ Bit 8: Pas à pasStep- Bit 9: Posi.Latch Reset Bit 10: Posi.Latch Execute Bit 11: Point de commutation Reset</p> <p>Code de l'ordre de déplacement actuel (3 bits inférieurs). La Motion ID est spécifiée dans le mot de commande Posi <i>I210</i> et permet d'affecter clairement les bits d'état à un ordre de déplacement précis dans le mot de statut <i>I200</i>.</p> <p>Bit 12: Motion ID Bit 0 Bit 13: Motion ID Bit 1 Bit 14: Motion ID Bit 2</p> <p>Bit 15: Réserve</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0000000000000000bin ... 65535 (Representation binary)</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 09 34 80 00 hex</p>	30D2h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement																																																		
Par.	description			bus de terrain-adresse																																														
I211 global r=2, w=2	Motion Command-Byte: Paramètre global pour déterminer l'ordre à exécuter via bus de terrain. Les bits 0 ... 4 codent de la manière suivante les numéro d'ordre: Bit 0: CMD La commande de déplacement est codée ici (voir ci-dessous). Bit 1: CMD Bit 2: CMD Bit 3: CMD Bit 4: CMD Bit 5: Frein: Comportement du frein de maintien (<i>F08 = 1:actif</i>) à la fin de l'ordre: HIGH engendre le serrage du frein de maintien après l'exécution de la commande. L'étage de sortie reste activé, le couple est mis sur zéro. Au cours du prochain ordre, le frein est purgé automatiquement. Le serrage du frein pendant les pauses entre deux ordres de positionnement protège l'entraînement du point de vue thermique et permet d'économiser de l'énergie. Permettent de déterminer le sens de rotation dans les applications avec plage de déplacement infinie. 00 Optimisation de la direction, 01 seulement direction positive, 10 seulement direction négative, 11 conserver la direction actuelle. Bit 6: Bit 0 Bit 7: Bit 0 Codage CMD <table><thead><tr><th></th><th>hexadécimal</th><th>binaire</th></tr></thead><tbody><tr><td>MC_MoveAbsolute</td><td>01</td><td>00001</td></tr><tr><td>MC_MoveRelative</td><td>02</td><td>00010</td></tr><tr><td>MC_MoveAdditive</td><td>03</td><td>00011</td></tr><tr><td>MC_MoveVelocity</td><td>04</td><td>00100</td></tr><tr><td>MC_Stop</td><td>05</td><td>00101</td></tr><tr><td>MC_Home</td><td>06</td><td>00110</td></tr><tr><td>MC_Reset</td><td>07</td><td>00111</td></tr><tr><td>ActivePosi</td><td>08</td><td>01000</td></tr><tr><td>DésactivePosi</td><td>09</td><td>01001</td></tr><tr><td>MC_Continue</td><td>0d</td><td>01101</td></tr></tbody></table> Seulement pour les applications avec « réducteurs électroniques »: <table><thead><tr><th></th><th>hexadécimal</th><th>binaire</th></tr></thead><tbody><tr><td>MC_GearIn</td><td>0a</td><td>0101</td></tr><tr><td>MC_GearOut</td><td>0b</td><td>01011</td></tr><tr><td>MC_MoveSuperimposed</td><td>0c</td><td>01100</td></tr></tbody></table> <i>domaine des valeurs: 0 ... 00000000bin ... 255 (Representation binary)</i> Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 09 34 C0 00 hex				hexadécimal	binaire	MC_MoveAbsolute	01	00001	MC_MoveRelative	02	00010	MC_MoveAdditive	03	00011	MC_MoveVelocity	04	00100	MC_Stop	05	00101	MC_Home	06	00110	MC_Reset	07	00111	ActivePosi	08	01000	DésactivePosi	09	01001	MC_Continue	0d	01101		hexadécimal	binaire	MC_GearIn	0a	0101	MC_GearOut	0b	01011	MC_MoveSuperimposed	0c	01100	30D3h	0h
	hexadécimal	binaire																																																
MC_MoveAbsolute	01	00001																																																
MC_MoveRelative	02	00010																																																
MC_MoveAdditive	03	00011																																																
MC_MoveVelocity	04	00100																																																
MC_Stop	05	00101																																																
MC_Home	06	00110																																																
MC_Reset	07	00111																																																
ActivePosi	08	01000																																																
DésactivePosi	09	01001																																																
MC_Continue	0d	01101																																																
	hexadécimal	binaire																																																
MC_GearIn	0a	0101																																																
MC_GearOut	0b	01011																																																
MC_MoveSuperimposed	0c	01100																																																
I213 global r=2, w=2	Position cible: Paramètre global pour spécifier la cible via bus de terrain. La position est spécifiée dans la mise à l'échelle client (<i>I07, I08, I06</i>) sans chiffre après la virgule: « 123,45 mm » est envoyé sous forme de <i>I213 = 12345</i> au convertisseur. Le nombre de chiffres après la virgule est déterminé dans le paramètre <i>I06</i> . Le paramètre <i>I353</i> permet d'observer directement la valeur sur l'entrée du module. <i>I353</i> est constitué de: <i>I70 * valeur [I131] + I213 = I353</i> . <i>domaine des valeurs in I09: -21474836.48 ... 0,00 ... 21474836.47</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; PDO ; Type: I32; (valeur brute:1LSB=0,01·<I09>); USS-Adr: 09 35 40 00 hex			30D5h	0h																																													

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
I215 global r=2, w=2	<p>Facteur vitesse: Pondération de la vitesse de déplacement. La vitesse maximale <i>I10</i> est multipliée par <i>I215</i> et la vitesse ainsi obtenue mise à la disposition de l'ordre de déplacement à démarrer. Le paramètre <i>I215</i> peut être également transmis via bus de terrain au convertisseur, la mise à l'échelle suivante étant alors utilisée: 16384 = 100 %.</p> <p><i>domaine des valeurs in %:</i> -200.0 ... 100.0 ... 200.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 09 35 C0 00 hex</p>	30D7h	0h
I216 global r=2, w=2	<p>Facteur Acc: Pondération de la rampe d'accélération. L'accélération maximale <i>I11</i> est multipliée par <i>I216</i> et la vitesse ainsi obtenue mise à la disposition de l'ordre de déplacement à démarrer. Le paramètre <i>I216</i> peut être également transmis via bus de terrain au convertisseur, la mise à l'échelle suivante étant alors utilisée: 255 = 100 %.</p> <p><i>domaine des valeurs in %:</i> 0 ... 100 ... 100 Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: U8; (valeur brute:255·LSB=100%); USS-Adr: 09 36 00 00 hex</p>	30D8h	0h
I217 global r=2, w=2	<p>Facteur Déc: Pondération de la rampe de freinage. L'accélération maximale <i>I11</i> est multipliée par <i>I217</i> et la rampe de freinage ainsi obtenue mise à la disposition de l'ordre de déplacement à démarrer. Le paramètre <i>I217</i> peut être également transmis via bus de terrain au convertisseur, la mise à l'échelle suivante étant alors utilisée: 255 = 100 %.</p> <p><i>domaine des valeurs in %:</i> 0 ... 100 ... 100 Bus de terrain: 1LSB=1%; PDO ; Type: U8; (valeur brute:255·LSB=100%); USS-Adr: 09 36 40 00 hex</p>	30D9h	0h
I220 global r=2, w=2	<p>Mot de commande positionnement par jeu de données de déplacement: Paramètre global pour commander l'application via bus de terrain. Chacun des bits n'est actif que si, eux aussi, ont été sélectionnés via le sélecteur source correspondant. Exemple: Si <i>Execute source I100 = 4:Paramètre, I220</i>, Bit 0 fournit le signal <i>Execute</i>. Si <i>I100 = 7:BE3</i>, le Bit 0 dans le paramètre <i>I220</i> est sans fonction.</p> <p>Bit 0: <i>Execute (I300)</i> Bit 1: <i>/Fin de course + HW (I301)</i> Bit 2: <i>/Fin de course - HW (I302)</i> Bit 3: <i>Interrupteur de référence (I303)</i> Bit 4: <i>Pas à pas Enable (I304)</i> Bit 5: <i>Pas à pas+ (I305)</i> Bit 6: <i>Pas à pas- (I306)</i> Bit 7: <i>Pas à pas Step+ (I307)</i> Bit 8: <i>Pas à pas Step- (I308)</i> Bit 9: <i>Posi Latch Reset (I309)</i> Bit 10: <i>Posi Latch Execute (I310)</i> Bit 11: <i>Point de commutation Reset (I311)</i> Bit 12: <i>Next Step1 (I312):</i> Commute sur le jeu suivant <i>J15</i> si, dans le jeu suivant <i>J14</i> du jeu de données de déplacement, <i>NextStep1</i> est sélectionné Bit 13: <i>Next Step2 (I313):</i> Commute sur le jeu suivant <i>J15</i> si, dans le jeu suivant <i>J14</i> du jeu de données de déplacement, <i>NextStep2</i> est sélectionné Bit 14: <i>Teach-In (I314):</i> Sauvegarde la position réelle dans <i>J11</i> du jeu de données de déplacement sélectionné; ce paramètre est écrit dans ParaModul Bit 15: Réserve</p> <p><i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 0000000000000000bin ... 65535 (<i>Representation binary</i>) Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 09 37 00 00 hex</p>	30DCh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
I221 global r=2, w=2	<p>Byte de commande positionnement par jeu de données de déplacement:</p> <p>Paramètre global pour commander l'application via bus de terrain. Chacun des bits n'est actif que si, eux aussi, ont été sélectionnés via le sélecteur source correspondant. Si, dans le même cycle d'échantillonnage, Execute et un signal DébutJeu deviennent HIGH, la priorité est définie de la manière suivante (de la priorité la plus haute à la plus basse): DébutJeu1, DébutJeu2, Execute, DébutJeu3</p> <p>Bit 0: <i>DébutJeu1 (I315)</i>: Lance le jeu de données de déplacement paramétré dans J01 Bit 1: <i>DébutJeu2 (I316)</i>: Lance le jeu de données de déplacement paramétré dans J02 Bit 2: <i>DébutJeu3 (I317)</i>: Lance le jeu de données de déplacement paramétré dans J03 Bit 3: Réserve Bit 4: Réserve Bit 5: Réserve Bit 6: Réserve Bit 7: Réserve</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 00000000bin ... 255 (Representation binary) Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 09 37 40 00 hex</p>	30DDh	0h
I222 global r=2, w=2	<p>SynchronMotDeCommande: Paramètre global pour commander l'application via bus de terrain. Chacun des bits n'est actif que si, eux aussi, ont été sélectionnés via le sélecteur source correspondant. Exemple: Si <i>Execute source I100 = 4:Paramètre, I220</i>, Bit 0 fournit le signal <i>Execute</i>. Si <i>I100 = 7:BE3</i>, le Bit 0 dans le paramètre I222 est sans fonction.</p> <p>Bit 0: <i>Execute (I300)</i> Bit 1: <i>/Fin de course + HW (I301)</i> Bit 2: <i>/Fin de course - HW (I302)</i> Bit 3: <i>Interrupteur de référence (I303)</i> Bit 4: <i>Pas à pas Enable (I304)</i> Bit 5: <i>Pas à pas+ (I305)</i> Bit 6: <i>Pas à pas- (I306)</i> Bit 7: <i>Pas à pas Step+ (I307)</i> Bit 8: <i>Pas à pas Step- (I308)</i> Bit 9: Réserve Bit 10: Réserve Bit 11: Réserve</p> <p>Code de l'ordre de déplacement actuel (3 bits inférieurs). La Motion ID est spécifiée dans le mot de commande Synchron I222 et permet d'affecter clairement les bits d'état à un ordre de déplacement précis dans le mot de statut I200.</p> <p>Bit 12: Motion ID Bit 0 Bit 13: Motion ID Bit 1 Bit 14: Motion ID Bit 2</p> <p>Bit 15: Réserve</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0000000000000000bin ... 65535 (Representation binary) Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 09 37 80 00 hex</p>	30DEh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
I223 global r=2, w=2	<p>Mot de commande disque à came: Paramètre global pour commander l'application via bus de terrain. Chacun des bits n'est actif que si, eux aussi, ont été sélectionnés via le sélecteur source correspondant.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Bit-0: Réserve • Bit-1 et Bit-2: Fin de course+ HW et Fin de course- HW: Fin de course matériel, fin de la plage positive et négative. LOW-actif ! En cas de modification du sens de comptage par une valeur négative dans <i>I07</i> (parcours par tour codeur), il faut changer les fins de course matériel! • Bit-3: Interrupteur de référence: La course de référence est démarrée par l'ordre « <i>MC_Home</i> » dans le byte de commande. • Bit-4: Activer pas à pas: Active le mode déplacement manuel (« pas à pas »). • Bit-5 et Bit-6: Pas à pas+ et Pas à pas-: Déplacement manuel en direction positive et négative à la vitesse <i>I12</i> et accélération <i>I13</i>. • Bit-7 et Bit-8: Pas à pasStep+ et Pas à pasStep-: Déplacement manuel Step en direction positive et négative: En cas de flanc positif, l'axe se déplace du parcours <i>I14</i> en direction positive (vitesse <i>I12</i>, accélération <i>I13</i>). • Bit-9: Maître appliquer position de référence: Avec un flanc montant, la position réelle maître est mise sur la position de référence maître réglée. • Bit-10: Réserve • Bit-11: Réserve • Bit-12: Réserve • Bit-13: Réserve • Bit-14: Réserve • Bit-15: Réserve <p>domaine des valeurs: 0 ... <u>0000000000000000</u>bin ... 65535 (<i>Representation binary</i>) Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 09 37 C0 00 hex</p>	30DFh	0h	
I230 global r=2, w=2	<p>Override: <i>Override</i> influence toutes les vitesses (Déplacement manuel, Positionnement, Référencage). Sélection de la source pour le signal <i>Override</i> via <i>I130</i>. Le signal peut être prédéfini sur 0, fourni par les entrées analogiques (<i>AE1</i> à <i>AE3</i>) ou le bus de terrain. Pour <i>I130</i> = 4:Paramètre, le paramètre (global) <i>I230</i> sert de source de signal. Ce paramétrage s'impose pour le mode bus de terrain. La valeur peut être directement observée sur l'entrée du module via <i>I330</i>. Les paramètres de référence sont les suivants: <i>I10</i> pour le positionnement, <i>I12</i> pour le déplacement pas à pas et <i>I32</i>, <i>I33</i> pour le référencage.</p> <p>domaine des valeurs in %: -200.0 ... <u>100.0</u> ... 200.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 09 39 80 00 hex</p>	30E6h	0h	
I231 global r=2, w=2	<p>Consigne décalage: Spécification pour la pondération de <i>I70</i> Consigne décalage si la source du signal est <i>I131</i> = 4:Paramètre. Ce paramètre global peut être écrit par ex. via le canal des données de process d'un bus de terrain.</p> <p>domaine des valeurs in %: -200.0 ... <u>0.0</u> ... 200.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1%; PDO ; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=200,0%); USS-Adr: 09 39 C0 00 hex</p>	30E7h	0h	
I246 axe read (1)	<p>Différence référence plage de déplacement limitée: Le paramètre <i>I246</i> Différence de référence permet de convertir les valeurs de position de la commande du positionnement sans décalage de référence. Ce paramètre est particulièrement utile dans la fonctionnalité des cames rapides.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 09 3D 80 00 hex</p>	30F6h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
I247 axe read (3)	Position de départ: Position à laquelle l'ordre de déplacement actuel ou le dernier démarré a commencé. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 3D C0 00 hex	30F7h	0h
I248 axe read (3)	Différence référence: Valeur interne qui réalise le décalage de la valeur actuelle de l'encodeur position par rapport à la position réelle référencée. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 09 3E 00 00 hex	30F8h	0h
I249 axe read (3)	Unité de mesure: Lire seulement. Texte utilisé en interne, déduit du texte dans I09. Le texte dans I09 est complété par « /s ». Utilisé comme chaîne d'unités pour les vitesses Posi. <i>la configuration par défaut: °/s</i> Bus de terrain: Type: Str8; USS-Adr: 09 3E 40 00 hex	30F9h	0h
I250 axe read (3)	Unité de mesure: Lire seulement. Texte utilisé en interne, déduit du texte dans I09. Le texte dans I09 est complété par « /s² ». Utilisé comme chaîne d'unités pour les accélérations Posi. <i>la configuration par défaut: °/s²</i> Bus de terrain: Type: Str8; USS-Adr: 09 3E 80 00 hex	30FAh	0h
I251 axe read (3)	Unité de mesure: Lire seulement. Texte utilisé en interne, déduit du texte dans I09. Le texte dans I09 est complété par « /s³ ». Utilisé comme chaîne d'unités pour le Jerk Posi. <i>la configuration par défaut: °/s³</i> Bus de terrain: Type: Str8; USS-Adr: 09 3E C0 00 hex	30FBh	0h
I252 axe read (3)	Posi-Incréments: Lire seulement. La commande du positionnement travaille en interne selon la résolution affichée dans I252. I252 est généré en interne à partir des valeurs de l'encodeur position déterminé dans I02. Le paramétrage de l'encodeur a lieu dans le groupe H... Pour les encodeurs incrémentaux, la résolution est égale à quatre fois la résolution (impulsion/tour). Pour le résolveur ou un encodeur EnDat® sur le moteur, la résolution encodeur pour la commande du positionnement est uniformément réduite à 16.384 inc/tr. <i>domaine des valeurs: 0 ... 16384 ... 16384</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I16; USS-Adr: 09 3F 00 00 hex	30FCh	0h
I253 axe read (3)	Parcours / tour codeur compteur effectif: Lire seulement. Le coefficient I253 / I254 affiche le parcours par incrément de la commande du positionnement. La règle suivante s'applique: $I253 / I254 = I07 / (I08 * I252)$. Les coefficients communs dans I253 / I254 sont automatiquement réduits. I253 et I254 permettent une conversion simple et rapide entre les valeurs de position dans la représentation utilisateur et la représentation interne en incréments: $\text{Pos_intern [inc]} = I254 / I253 * \text{Pos_user [par ex. mm]} .$ La relation représentée s'applique si le nombre de chiffres après la virgule dans la représentation utilisateur (« Pos_user ») concorde à celui dans I07 et donc également I253. <i>domaine des valeurs in I09: 0.00 ... 360.00 ... 21474836.47</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; (valeur brute:1LSB=0,01·<I09>); USS-Adr: 09 3F 40 00 hex	30FDh	0h
I254 axe read (3)	Parcours / tour codeur dénominateur effectif: Lire seulement. Voir I253. <i>domaine des valeurs: 0 ... 16384 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I32; USS-Adr: 09 3F 80 00 hex	30FEh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement				
Par.	description			bus de terrain- adresse
I255 axe read (3)	Posi sens de rotation: Lire seulement. Signe de I07. Cette valeur indique dans quelle direction les valeurs de position positive sont comptées. <i>0: Positif;</i> <i>1: Négatif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 3F C0 00 hex			30FFh 0h
I295 global read (3)	Double transmission encodeur position: Indique si, pour l'encodeur SSI utilisé comme encodeur position, la surveillance de la double transmission est active. L'exploitation de l'encodeur commence tout d'abord sans surveillance de la double transmission qui est automatiquement activée après quelques instants si l'encodeur SSI utilisé gère cette fonction. Si la surveillance est désactivée, la sécurité des données est nettement compromise. Si l'encodeur position n'est pas un encodeur SSI, ce paramètre n'a aucune signification. REMARQUE Si l'encodeur moteur est utilisé comme encodeur position, la surveillance encodeur ne sera paramétrée et affichée que dans le groupe de moteur (B295 ... B299). I295 ... I299 sont dans ce cas sans importance). Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat® est exploité sur le convertisseur. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 49 C0 00 hex 👁 Seulement visible si un encodeur SSI ou EnDat® est utilisé comme encodeur position et que I02 n'est pas sur 0:Encodeur moteur.			3127h 0h
I296 global read (3)	Compteur d'erreurs encodeur position: Compte les erreurs tolérées de l'encodeur position depuis le dernier redémarrage de l'appareil. REMARQUE Si l'encodeur moteur est utilisé comme encodeur position, la surveillance encodeur ne sera paramétrée et affichée que dans le groupe de moteur (B295 ... B299). I295 ... I299 sont dans ce cas sans importance). Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat® est exploité sur le convertisseur. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 4294967295</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; USS-Adr: 09 4A 00 00 hex 👁 Seulement visible si un encodeur SSI ou EnDat® est utilisé comme encodeur position et que I02 n'est pas sur 0:Encodeur moteur.			3128h 0h
I297 axe r=3, w=3	Régime maximal encodeur position: I297 permet de vérifier la plausibilité des signaux de l'encodeur position pour les encodeurs EnDat® et SSI. La différence entre deux valeurs d'encodeur successives est surveillée. Si cette différence est supérieure au régime indiqué dans I297, un dérangement sera déclenché (37:n-Retour / Double transmission, à partir de V5.2: 37:Encodeur / X4-Différence angulaire ou X120-Différence angulaire). L'indication de la différence incrémentale est indépendante du système d'encodeur et est toujours normée sur 8192 incréments par tour.			3129h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p>REMARQUE</p> <p>Si l'encodeur moteur est utilisé comme encodeur position, la surveillance encodeur ne sera paramétrée et affichée que dans le groupe de moteur (B295 ... B299).I295 ... I299 sont dans ce cas sans importance).</p> <p>Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat® est exploité sur le convertisseur.</p> <p>domaine des valeurs in Incréments/ms: 0 ... 16777216 ... 24 Bit</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1Incréments/ms; Type: I32; (valeur brute:7 Bit=1·Incréments/ms); USS-Adr: 09 4A 40 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si un encodeur SSI ou EnDat® est utilisé comme encodeur position et que I02 n'est pas sur 0:Encodeur moteur.</p>		
<p>I298</p> <p>axe</p> <p>r=3, w=3</p>	<p>Tolérance erreur encodeur position: Règle la tolérance du convertisseur par rapport aux erreurs de l'encodeur moteur. Cette tolérance permet, en cas d'erreurs sporadiques de l'encodeur, d'éviter un dérangement 37:Encodeur. Dans ce cas, le convertisseur extrapole une valeur d'encodeur. Le paramètre I298 indique le nombre d'erreurs pouvant être tolérées avant que le convertisseur ne passe en dérangement.</p> <p>L'évaluation d'erreur est structurée comme suit:</p> <p>Chaque valeur d'encodeur arrivant est vérifiée. Si une erreur d'encodeur est constatée, I299 et I298 sont comparées. Si le compteur d'évaluation d'erreur I299 est supérieur ou égal à I298, le dérangement 37:Encodeur sera déclenché. Si I299 est inférieur à I298, l'erreur sera tolérée. L'état du compteur I299 est augmenté de 1.0.</p> <p>Si la valeur d'encodeur arrivant est conforme, le compteur d'évaluation d'erreur I299 est baissé de 0.1. L'abaissement se poursuit jusqu'à la valeur 0.</p> <p>Exemple : Si la valeur 0.1 est réglée dans I298, une erreur sera tolérée, avant la prochaine erreur, il faudra déterminer au moins 10 valeurs conformes.</p> <p>Les erreurs suivantes sont tolérées:</p> <ul style="list-style-type: none"> - CRC EnDat® - EnDat® occupé - Double transmission SSI - SSI occupé - Non-respect du régime maximal de I297 <p>Pour toute autre erreur d'encodeur, par ex. rupture de fil, un dérangement est immédiatement déclenché, quel que soit I298.</p> <p>La qualité du mouvement peut être compromise pendant la tolérance d'erreur. Si des erreurs d'encodeur se produisent fréquemment, il est recommandé de vérifier le câblage.</p> <p>REMARQUE</p> <p>Si l'encodeur moteur est utilisé comme encodeur position, la surveillance encodeur ne sera paramétrée et affichée que dans le groupe de moteur (B295 ... B299).I295 ... I299 sont dans ce cas sans importance).</p> <p>Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat® est exploité sur le convertisseur.</p> <p>domaine des valeurs: 0.0 ... 1.0 ... 3.0</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,1; Type: I8; USS-Adr: 09 4A 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si un encodeur SSI ou EnDat® est utilisé comme encodeur position et que I02 n'est pas sur 0:Encodeur moteur.</p>	312Ah	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
I299 global read (3)	<p>Evaluation des erreurs encodeur position: Affiche l'état momentané du compteur d'évaluation d'erreur (voir I298).</p> <p>REMARQUE Si l'encodeur moteur est utilisé comme encodeur position, la surveillance encodeur ne sera paramétrée et affichée que dans le groupe de moteur (B295 ... B299). I295 ... I299 sont dans ce cas sans importance).</p> <p>Ce paramètre ne peut être utilisé que si un encodeur SSI ou EnDat® est exploité sur le convertisseur.</p> <p>domaine des valeurs: 0.0 ... 0.0 ... 12.0 Bus de terrain: 1LSB=0,1; Type: I8; USS-Adr: 09 4A C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si un encodeur SSI ou EnDat® est utilisé comme encodeur position et que I02 n'est pas sur 0:Encodeur moteur.</p>	312Bh	0h
I300 axe read (2)	<p>Execute: Affichage du signal <i>Execute</i> à l'interface d'entrée de la commande du par positionnement. Le signal <i>Execute</i> lance une commande conformément à la norme PLCopen.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4B 00 00 hex</p>	312Ch	0h
I301 axe read (2)	<p>/Fin de course+ HW: Affichage du signal <i>/HW-Limi</i> (/Fin de course+ HW) à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. Le signal <i>/Fin de course+</i> limite la plage de déplacement en direction positive.</p> <p>REMARQUE Les entrées fin de course sont LOW-actif. Un niveau LOW engendre le dérangement « Fin de course ».</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4B 40 00 hex</p>	312Dh	0h
I302 axe read (2)	<p>/Fin de course- HW: Affichage du signal <i>/HW-Limi</i> (/Fin de course- HW) à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. Le signal <i>/Fin de course-</i> limite la plage de déplacement en direction négative.</p> <p>REMARQUE Les entrées fin de course sont LOW-actif. Un niveau LOW engendre le dérangement « Fin de course ».</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4B 80 00 hex</p>	312Eh	0h
I303 axe read (2)	<p>Interrupteur de référence: Affichage du signal <i>RefSwitc</i> (interrupteur de référence) à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. Le signal <i>RefSwitc</i> permet de référencer l'axe pendant la course de référence.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4B C0 00 hex</p>	312Fh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
I304 axe read (2)	<p>Pas à pasEnable: Affichage du signal Pas à pasEnable à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. Le signal Pas à pasEnable amène l'axe en mode manuel.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4C 00 00 hex</p>	3130h	0h
I305 axe read (2)	<p>Pas à pas+: Affichage du signal Pas à pas+ à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. Le signal Main+ permet de démarrer le déplacement manuel en direction positive.</p> <p>REMARQUE Il faut que le mode manuel soit activé pour assurer la conformité de cette fonction (signal Pas à pasEnable).</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4C 40 00 hex</p>	3131h	0h
I306 axe read (2)	<p>Pas à pas-: Affichage du signal Pas à pas- à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. Ce signal permet de démarrer le déplacement manuel en direction négative.</p> <p>REMARQUE Il faut que le mode manuel soit activé pour assurer la conformité de cette fonction (signal Pas à pasEnable).</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4C 80 00 hex</p>	3132h	0h
I307 axe read (2)	<p>Pas à pasStep+: Affichage du signal Pas à pasStep+ à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. Ce signal permet de démarrer le déplacement manuel Step en direction positive. Il est relativement positionné d'un intervalle fixe (I14) en direction positive.</p> <p>REMARQUE Il faut que le mode manuel soit activé pour assurer la conformité de cette fonction (signal Pas à pasEnable).</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4C C0 00 hex</p>	3133h	0h
I308 axe read (2)	<p>Pas à pasStep-: Affichage du signal Pas à pasStep- à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. Ce signal permet de démarrer le déplacement manuel Step en direction négative. Il est relativement positionné d'un intervalle fixe (I14) en direction négative.</p> <p>REMARQUE Il faut que le mode manuel soit activé pour assurer la conformité de cette fonction (signal Pas à pasEnable).</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4D 00 00 hex</p>	3134h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement				
Par.	description			bus de terrain-adresse
I309 axe read (2)	Posi Latch Reset: Affichage du signal <i>LReset</i> (Posi.Latch réinitialiser) à l'interface d'entrée de la commande Latch. Le signal <i>Posi.Latch Reset</i> remet le statut Posi.Latch à zéro et active ainsi la fonction Posi.Latch. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4D 40 00 hex			3135h 0h
I310 axe read (2)	Posi Latch Execute: Affichage du signal <i>LExec</i> (Posi-Latch Execute) à l'interface d'entrée du module Posi.Latch. Le flanc du signal <i>Posi.Latch Execute</i> déclenche (en fonction du mode réglé) la mesure de la position réelle actuelle. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4D 80 00 hex			3136h 0h
I311 axe read (2)	Point de commutation Reset: Affichage du signal <i>Reset</i> (réinitialiser points de commutation) à l'interface d'entrée de la commande Posi.Point de commutation. Le signal <i>Reset</i> remet le point de commutation à zéro. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4D C0 00 hex			3137h 0h
I312 axe read (2)	Next.Step1: Paramètre d'affichage pour le signal sélectionné avec <i>I112</i> . Les signaux <i>Next.Step1</i> et <i>Next.Step2</i> sont nécessaires pour le chaînage de jeux de données de déplacement. Si le paramètre <i>J14</i> (départ suivant) contient la valeur « <i>1:Next.Step1</i> » ou « <i>2:Next.Step2</i> », le signal correspondant engendre un saut dans le jeu suivant déterminé dans <i>J15</i> . Même pendant un mouvement, le signal <i>Next.Step</i> engendre un saut immédiat dans le jeu suivant. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4E 00 00 hex			3138h 0h
I313 axe read (2)	Next.Step2: Paramètre d'affichage pour le signal sélectionné avec <i>I113</i> . Voir <i>I312</i> . <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4E 40 00 hex			3139h 0h
I314 axe read (2)	Teach-In: Paramètre d'affichage pour le signal sélectionné avec <i>I114</i> . Avec le flanc montant du signal Teach-In, la position actuelle est sauvegardée de manière non volatile (dans le Paramodul). Le paramètre cible dans le tableau <i>J11</i> est sélectionné à l'aide du sélecteur consigne (signaux <i>Sélect VC0...Sélect VC7</i> ou <i>J00</i>). REMARQUE Le nombre de cycles d'écriture dans le Paramodul est limité. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4E 80 00 hex			313Ah 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
I315 axe read (2)	Débutbloc 1: Outre le signal <i>Execute</i> , l'utilisateur dispose de trois signaux qui engendrent le démarrage immédiat d'un jeu de données de déplacement: <i>DébutJeu1</i> à <i>DébutJeu3</i> . Il est possible d'affecter à chacun de ces trois signaux un numéro de jeu de données de déplacement dans les paramètres <i>J01</i> à <i>J03</i> . L'avantage réside dans le fait qu'il est possible de définir des ordres spéciaux, tels que Course de référence ou Stop, sur des entrées affectées de manière fixe. <i>I315</i> à <i>I317</i> servent de paramètres d'affichage pour ces signaux. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4E C0 00 hex	313Bh	0h	
I316 axe read (2)	Débutbloc 2: Voir <i>I315</i> . <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4F 00 00 hex	313Ch	0h	
I317 axe read (2)	Débutbloc 3: Voir <i>I315</i> . <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4F 40 00 hex	313Dh	0h	
I318 axe read (3)	SelectVC0: Les signaux <i>SelectVC0</i> à <i>SelectVC7</i> permettent de sélectionner un jeu de données de déplacement démarré avec <i>Execute</i> ou dont la position est sauvegardée avec <i>Teach-In</i> . <i>I318</i> à <i>I325</i> servent de paramètres d'affichage pour ces signaux. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4F 80 00 hex	313Eh	0h	
I319 axe read (3)	SelectVC1: Voir <i>I318</i> . <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 4F C0 00 hex	313Fh	0h	
I320 axe read (3)	SelectVC2: Voir <i>I318</i> . <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 50 00 00 hex	3140h	0h	
I321 axe read (3)	SelectVC3: Voir <i>I318</i> . <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 50 40 00 hex	3141h	0h	
I322 axe read (3)	SelectVC4: Voir <i>I318</i> . <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 50 80 00 hex	3142h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
I323 axe read (3)	SelectVC5: Voir I318. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 50 C0 00 hex	3143h	0h
I324 axe read (3)	SelectVC6: Voir I318. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 51 00 00 hex	3144h	0h
I325 axe read (3)	SelectVC7: Voir I318. 0: Inactif; 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 51 40 00 hex	3145h	0h
I330 axe read (2)	Surpassement de vitesse: Affichage du signal <i>Surpassement</i> (surpassement de vitesse) à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. <i>Override</i> influence toutes les vitesses (Déplacement manuel, Positionnement, Référencage). Les paramètres de référence sont les suivantes: I10 (seulement pour le positionnement par commande synchrone et le positionnement par commande) et J21.x (pour le positionnement par jeu de données de déplacement) pour le positionnement, I12 pour le déplacement pas à pas et I32, I33 pour le référencement. REMARQUE - Avec une valeur de signal de 0 %, l'axe ne bouge pas. - Etant donné que, pour le positionnement par jeu de données de déplacement, la fonction <i>Override</i> est utilisée en fonction du profil, la valeur <i>Override</i> actuelle est affichée en fonction du jeu de données de déplacement sélectionnée (et donc du profil lié). Si la fonction <i>Override</i> n'est pas utilisée dans un profil, I330 affiche la valeur 100 % et non pas la valeur de la source entrée dans I130 (par ex. AE1). Si un jeu de données de déplacement est déclenché par les signaux DébutJeu, la valeur <i>Override</i> actuelle peut être interrogée dans I330 après le démarrage du jeu de données de déplacement. Bus de terrain: 1LSB=0,1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=400,0%); USS-Adr: 09 52 80 00 hex	314Ah	0h
I350 axe read (2)	Motion ID: Affichage du signal <i>MotionID</i> (Motion-ID) à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. <i>Motion ID</i> est un indicateur d'ordre de déplacement librement réglable par l'utilisateur. La valeur est transmise en cas de flanc montant de « <i>Execute</i> » à la sortie (paramètre I82 « <i>Active Motion ID</i> ») afin de pouvoir par exemple affecter clairement les bits d'état à un ordre de déplacement précis. Au sein de la commande du positionnement, aucune interprétation de la valeur n'est effectuée. La valeur de I350 <i>MotionID</i> est validée pour les commandes suivantes après I82 <i>Active MotionID</i> : <ul style="list-style-type: none"> • MC_MoveAbsolute 01 (hex) • MC_MoveRelative 02 (hex) • MC_MoveAdditive 03 (hex) • MC_MoveVelocity 04 (hex) • MC_Home 06 (hex) • MC_Continue 0d (hex) Cette valeur n'est pas validée pour: <ul style="list-style-type: none"> • MC_Stop 05 (hex) • MC_Reset 07 (hex) • ActivePosi 08 (hex) • DésactivePosi 09 (hex) Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 09 57 80 00 hex	315Eh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement																					
Par.	description	bus de terrain-adresse																			
I351 axe read (2)	Commande: Affichage du signal <i>CMD</i> (commande) à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. <ul style="list-style-type: none">• Bit -0: CMD Bit 0• Bit -1: CMD Bit 1• Bit -2: CMD Bit 2• Bit -3: CMD Bit 3• Bit -4: CMD Bit 4• Bit -5: Pilote le comportement du frein de maintien après un ordre de déplacement.• Bit -6: Les bits 6 et 7 permettent de déterminer le sens de rotation dans les applications avec plage de déplacement infinie.• Bit -7: 00 Optimisation de la direction, 01 seulement direction positive, 10 seulement direction négative, 11 conserver la direction actuelle Codage CMD (hex) <table><tr><td>01_{hex} MC_MoveAbsolute</td><td>06_{hex} MC_Home</td></tr><tr><td>02_{hex} MC_MoveRelative</td><td>07_{hex} MC_Reset</td></tr><tr><td>03_{hex} MC_MoveAdditive</td><td>08_{hex} ActivePosi</td></tr><tr><td>04_{hex} MC_MoveVelocity</td><td>09_{hex} DésactivePosi</td></tr><tr><td>05_{hex} MC_Stop</td><td>0d_{hex} MC_Continue</td></tr></table> Applicable seulement pour les applications avec fonctionnalité maître - esclave intégrée: <table><tr><td>0a_{hex} MC_GearIn</td><td>0f_{hex} MC_GearInAtRelPos</td></tr><tr><td>0b_{hex} MC_GearOut</td><td>10_{hex} MC_StopSuperimposed</td></tr><tr><td>0c_{hex} MC_MoveSuperimposed</td><td>11_{hex} MC_VelocitySuperimposed</td></tr><tr><td>0e_{hex} MC_GearInAtAbsPos</td><td>12_{hex} MC_SuperimposedAbs</td></tr></table> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 57 C0 00 hex	01 _{hex} MC_MoveAbsolute	06 _{hex} MC_Home	02 _{hex} MC_MoveRelative	07 _{hex} MC_Reset	03 _{hex} MC_MoveAdditive	08 _{hex} ActivePosi	04 _{hex} MC_MoveVelocity	09 _{hex} DésactivePosi	05 _{hex} MC_Stop	0d _{hex} MC_Continue	0a _{hex} MC_GearIn	0f _{hex} MC_GearInAtRelPos	0b _{hex} MC_GearOut	10 _{hex} MC_StopSuperimposed	0c _{hex} MC_MoveSuperimposed	11 _{hex} MC_VelocitySuperimposed	0e _{hex} MC_GearInAtAbsPos	12 _{hex} MC_SuperimposedAbs	315Fh	0h
01 _{hex} MC_MoveAbsolute	06 _{hex} MC_Home																				
02 _{hex} MC_MoveRelative	07 _{hex} MC_Reset																				
03 _{hex} MC_MoveAdditive	08 _{hex} ActivePosi																				
04 _{hex} MC_MoveVelocity	09 _{hex} DésactivePosi																				
05 _{hex} MC_Stop	0d _{hex} MC_Continue																				
0a _{hex} MC_GearIn	0f _{hex} MC_GearInAtRelPos																				
0b _{hex} MC_GearOut	10 _{hex} MC_StopSuperimposed																				
0c _{hex} MC_MoveSuperimposed	11 _{hex} MC_VelocitySuperimposed																				
0e _{hex} MC_GearInAtAbsPos	12 _{hex} MC_SuperimposedAbs																				
I353 axe read (2)	Position cible: Affichage du signal <i>TargetPo</i> (position cible) à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 58 40 00 hex	3161h	0h																		
I355 axe read (2)	Vitesse: Vitesse spécifiée. Affichage de la valeur actuelle à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. Si le signal <i>Execute</i> lance un ordre de déplacement, la vitesse affichée dans <i>I355</i> sera validée. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 58 C0 00 hex	3163h	0h																		
I356 axe read (2)	Rampe d'accélération: Accélération spécifiée. Affichage de la valeur actuelle à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. Si le signal <i>Execute</i> lance un ordre de déplacement, l'accélération affichée dans <i>I356</i> sera validée par le générateur de profil. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 59 00 00 hex	3164h	0h																		
I357 axe read (2)	Rampe de temporisation: Spécification rampe de freinage. Affichage de la valeur actuelle à l'interface d'entrée de la commande du positionnement. Si le signal <i>Execute</i> lance un ordre de déplacement, la temporisation affichée dans <i>I357</i> sera validée par le générateur de profil. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 59 40 00 hex	3165h	0h																		
I360 axe read (3)	Commande transitoire bus interne: Pour observer les commandes qui atteignent la commande du positionnement. Le format de commande dans <i>I360</i> n'est pas identique à celui du paramètre d'affichage <i>I351</i> . <i>I360</i> permet seulement d'observer des opérations internes. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 09 5A 00 00 hex	3168h	0h																		

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
I400 axe r=2, w=2	Motion ID: Motion ID est un indicateur d'ordre de déplacement librement réglable par l'utilisateur. Les modules PLCopen incrémentent à chaque démarrage de module I400 et l'utilisent comme code de jeu de données de déplacement. La modification de I400 signifie que le module PLCopen est « aborted » (interrompu). Voir également I82, I222 et I350. <i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 0 ... 65535 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 09 64 00 00 hex	3190h	0h
I401 axe r=2, w=2	Commande: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du positionnement par commande. Dans I401, la commande est envoyée à cette fonctionnalité. Voir également I351. <i>domaine des valeurs:</i> 0 ... 0 ... 255 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 64 40 00 hex	3191h	0h
I402 axe r=2, w=2	Exécute: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du positionnement par commande. Dans I402, le signal Exécute (exécuter) est envoyé à cette fonctionnalité. Voir également I300. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 09 64 80 00 hex	3192h	0h
I403 axe r=2, w=2	Position cible: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du positionnement par commande. Dans I403, la position cible est envoyée à cette fonctionnalité. Voir également I353. <i>domaine des valeurs in I09:</i> -31Bit ... 0,00 ... 31Bit Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 09 64 C0 00 hex	3193h	0h
I404 axe r=2, w=2	Vitesse: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du positionnement par commande. Dans I404, la vitesse théorique est envoyée à cette fonctionnalité. Voir également I355. <i>domaine des valeurs in I09/s:</i> 0.00 ... 10,00 ... 31Bit Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 65 00 00 hex	3194h	0h
I405 axe r=2, w=2	Accél.: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du positionnement par commande. Dans I405, l'accélération théorique est envoyée à cette fonctionnalité. Voir également I356. <i>domaine des valeurs in I09/s2:</i> 0.00 ... 10,00 ... 31Bit Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 65 40 00 hex	3195h	0h
I406 axe r=2, w=2	Décél.: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du positionnement par commande. Dans I406, l'accélération au freinage théorique est envoyée à cette fonctionnalité. Voir également I357. <i>domaine des valeurs in I09/s2:</i> 0.00 ... 10,00 ... 31Bit Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 65 80 00 hex	3196h	0h
I407 axe r=2, w=2	Limitation Jerk: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du positionnement par commande. Dans I407, la limitation Jerk théorique est envoyée à cette fonctionnalité. <i>domaine des valeurs in I09/s3:</i> 0.00 ... 10,00 ... 31Bit Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 09 65 C0 00 hex	3197h	0h
I408 axe r=2, w=2	Estampille pour exécuter: Les modules PLCopen se posent sur la fonctionnalité du positionnement par commande. Dans I408, l'estampille du signal Exécute est envoyée à cette fonctionnalité. Avec cette valeur, la commande du positionnement peut, indépendamment du temps de cycle paramétré dans A150, reconstruire à la microseconde près le moment exact où le signal Exécute est apparu. <i>domaine des valeurs in µs:</i> 0 ... 0 ... 65535 Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: U16; USS-Adr: 09 66 00 00 hex	3198h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

I.. Positionnement			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
I409 axe read (3)	<p>MC_Stop: Le module PLCopen « MC_Stop » est obligé, selon la définition dans PLCopen, de bloquer les autres modules PLCopen en cas de signal <i>Execute</i> (exécuter) imminent. Le module MC_Stop fournit à ce sujet dans I409 son entrée <i>Execute</i> inversée, tous les autres modules PLCopen constituent une combinaison ET logique entre le signal <i>Execute</i> correspondant et I409.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 1 ... 255 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 09 66 40 00 hex</p>	3199h	0h
I900 axe read (3)	<p>Position réelle plage de référence limitée: I900 sert de source valeur réelle pour une came d'axe universelle. I900 contient la position réelle de l'axe et affiche, même en cas de paramétrage comme axe ayant une plage de déplacement infinie, la valeur réelle sans interruption de la circonférence. En cas de paramétrage comme axe ayant une plage de déplacement infinie, I900 sera paramétrée à la valeur de I80 au moment d'initialiser l'axe. La valeur continue est reconstruite. I900 est affichée sous forme de valeur de position avec les unités déterminées par I06, I07, I08 et I09.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; PDO ; Type: P64; valeur brute:1LSB=Fct.no.8; USS-Adr: 09 E1 00 00 hex</p>		
I901 axe read (3)	<p>Position réelle plage de référence limitée: I901 sert de source valeur réelle pour une came d'axe universelle. I901 contient la position réelle de l'axe et affiche, même en cas de paramétrage comme axe ayant une plage de déplacement infinie, la valeur réelle avec interruption de la circonférence. I901 est égale à I80. I901 est affichée sous forme de valeur de position avec les unités déterminées par I06, I07, I08 et I09.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; PDO ; Type: P64; valeur brute:1LSB=Fct.no.8; USS-Adr: 09 E1 40 00 hex</p>		

J.. Jeux de données de déplacement			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
J00 global r=2, w=2	<p>Sélecteur VC pour signal Execute: Les jeux de données de déplacement peuvent être sélectionnés au choix via les signaux binaires <i>SelectVC0</i> ... <i>SelectVC7</i> ou les bits correspondants dans le paramètre J00. La source de signal (entrée binaire ou J00) est déterminée à l'aide des paramètres I118 à I125. J00 n'est activé pour la sélection du jeu de données de déplacement que si les sélecteurs source I118 à I125 sont « 2:Paramètre » dans le réglage. Dans ce cas, les signaux se rapportent aux bits correspondants J00 (Bit 0 équivaut <i>SelectVC0</i>) etc.. La sélection effectuée avec <i>SelectVC0</i> ... <i>SelectVC7</i> ou J00 est validée au moment du flanc montant du signal <i>Execute</i> de la commande du positionnement.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535 Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U16; USS-Adr: 0A 00 00 00 hex</p>	3200h	0h
J01 axe r=2, w=2	<p>Sélecteur VC pour signal Start1: Numéro du jeu de données de déplacement déclenché avec le flanc montant du signal DébutJeu1. La source pour le signal DébutJeu1 est déterminée avec I115.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0A 00 40 00 hex</p>	3201h	0h
J02 axe r=2, w=2	<p>Sélecteur VC pour signal Start2: Numéro du jeu de données de déplacement déclenché avec le flanc montant du signal DébutJeu2. La source pour le signal DébutJeu2 est déterminée avec I116.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 1 ... 65535 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0A 00 80 00 hex</p>	3202h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

J.. Jeux de données de déplacement				
Par.	description			bus de terrain-adresse
J03 axe r=2, w=2	Sélecteur VC pour signal Start3: Numéro du jeu de données de déplacement déclenché avec le flanc montant du signal DébutJeu3. La source pour le signal DébutJeu3 est déterminée avec I117. <i>domaine des valeurs: 0 ... 2 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0A 00 C0 00 hex			3203h 0h
J10.0 axe r=1, w=1	Nom du déplacement: Il est possible d'affecter à chaque jeu de données de déplacement ou à chaque position une désignation en clair (par ex. « en haut », « butée»). Cette désignation facilite notamment l'orientation dans POSITool. <i>la configuration par défaut: Homing</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 0A 02 80 00 hex			320Ah Array 0h
J11.0 axe r=1, w=1	Position cible: Réglage par défaut de position. Il est également possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante Execute. Pour les positions relatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation. REMARQUE pour adresse USS: L'adresse indiquée ci-dessous est la base. Il faut ajouter à cette base l'élément (par ex. J11.12 = 0A 02 C0 00 + C = 0A 02 C0 0C). <i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0A 02 C0 00 hex			320Bh Array 0h
J12.0 axe r=1, w=1	Commande: « Méthode de déplacement » dans le jeu de données de déplacement actuel Les sélections disponibles correspondent au jeu d'instructions du positionnement par commande à la base (à l'instar du PLCopen Motion Control Standard). 0: MC_DoNothing; 1: MC_MoveAbsolute; déplacement absolu. Disponible seulement en état référencé. 2: MC_MoveRelative; Déplacement relatif à la valeur réelle actuelle. 3: MC_MoveAdditive; Déplacement relatif à la consigne actuelle. A utiliser en cas de positionnement par série linéaire de mesures afin d'éviter toute erreur cumulée par des écarts de régulation en position cible. 4: MC_MoveVelocity; Déplacement infini à la vitesse indiquée. 5: MC_Stop; Arrêt. 6: MC_Home; Lance course de référence. 7: MC_Reset; Selon PLCopen passage de l'état «Errorstop» à l'état «Arrêt». 8: Active positionnement; La commande par positionnement passe de l'état «Passif» à l'état «Immobile». 9: Désactive positionnement; La commande par positionnement passe à l'état «Passif». Dans ce cas, la position théorique interne est toujours asservie sur la position réelle. 10: MC_GearIn; Accélérer avec la rampe d'accélération pour atteindre le régime du maître et déplacer ensuite en synchronisation angulaire. 11: MC_GearOut; Désaccoupler à partir du mode synchrone et continuer de se déplacer à la même vitesse. 12: MC_MoveSuperimposed; Déplacement relatif au mouvement synchrone. 13: MC_Continue; Démarrer ou continuer le mouvement vers la position cible préalable. 14: réservé; Sélection actuellement non disponible. 15: réservé; Sélection actuellement non disponible. 16: réservé; Sélection actuellement non disponible. 17: réservé; Sélection actuellement non disponible. 18: réservé; Sélection actuellement non disponible. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0A 03 00 00 hex			320Ch Array 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

J.. Jeux de données de déplacement				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
J13.0 axe r=1, w=1	Profil de mouvement: Numéro du profil de course avec vitesse, accélération etc., qui doit être appliqué dans le jeu de données de déplacement actuel. Les profils de course, séparés des jeux de données de déplacement, (J20 ... J32) réduisent la quantité de données et le travail inhérent à la saisie et à la modification des données lorsque plusieurs positions peuvent être approchées avec un seul et même profil de course. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 255</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0A 03 40 00 hex	320Dh	0h	
J14.0 axe r=1, w=1	Départ suivant: Pour la programmation de mouvements par le chaînage de plusieurs jeux de données de déplacement. Permet de définir le mode de chaînage à partir du jeu de données de déplacement actuel dans un jeu suivant. Le jeu suivant est déterminé dans J15. En cas de changement de jeu à la volée sans arrêt intermédiaire (J14 = 4:sans stop), aucun signal SW-atteint (= « En-Position ») ne sera généré. 0: <i>inactif</i> ; Après la fin du jeu de données de déplacement, s'arrêter. Pas de chaînage. 1: <i>Next.Step1</i> ; Le signal d'entrée <i>Next.Step1</i> provoque un saut immédiat au jeu suivant spécifié dans J15. Si <i>Next.Step1</i> se produit pendant un mouvement en cours, le jeu de données de déplacement momentané est interrompu et le jeu suivant J15 immédiatement démarré. Dans le cas contraire, l'entraînement attend jusqu'à ce que <i>Next.Step1</i> soit HIGH. La source du signal <i>Next.Step1</i> est déterminée dans I112. 2: <i>Next.Step2</i> ; Voir texte pour la sélection 1: <i>Next.Step1</i> à la différence près que le jeu suivant est démarré avec le signal <i>Next.Step2</i> (source du signal I113). 3: <i>Avec pause</i> ; Le déplacement se poursuit automatiquement après la pause J16. Même si J16 = 0 s, un arrêt intermédiaire est toujours effectué contrairement à J14 = 4:sans stop. Impossible d'interrompre de manière anticipée une pause entre deux jeux de données de déplacement. 4: <i>sans stop</i> ; Si la position théorique a atteint la position cible J11, la vitesse est adaptée sans s'arrêter (changement de jeu à la volée, sans arrêt intermédiaire). 5: <i>Compareteur</i> ; Le changement de jeu se produit à la volée lors de la réaction du comparateur (paramètre C41 à C49). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0A 03 80 00 hex	320Eh	0h	
J15.0 axe r=1, w=1	Mouvement suivant: Pour le chaînage de jeux de données de déplacement. Saisie d'un jeu de données de déplacement qui démarrera ensuite. La condition du démarrage est déterminée dans J14. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0A 03 C0 00 hex	320Fh	0h	
J16.0 axe r=1, w=1	Pause: Seulement si J14 = 3:avec pause. Le convertisseur attend la pause J16 avant que le jeu suivant J15 ne démarre. Il est impossible de réduire la durée de pause par un signal externe. Un signal <i>Execute</i> ou <i>DébutJeu</i> interrompt la pause avec le chaînage intégral de jeu de données de déplacement et déclenche le nouveau jeu sélectionné. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: U16; USS-Adr: 0A 04 00 00 hex	3210h	0h	
J20.0 axe r=1, w=1	Nom du profil: Il est possible d'affecter à chaque profil de course une désignation en clair (par ex. « rapide », « lent »). Cette désignation facilite notamment l'orientation dans POSITool. <i>la configuration par défaut: Profil 0</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 0A 05 00 00 hex	3214h	0h	
J21.0 axe r=1, w=1	Vitesse: Vitesse de déplacement, unité/s. Si la valeur entrée J21 est supérieure à la vitesse max. I10, la vitesse de déplacement sera limitée à I10. <i>domaine des valeurs in I09/s: -47185920.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Fnc.no.14; USS-Adr: 0A 05 40 00 hex	3215h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

J.. Jeux de données de déplacement				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
J22.0 axe r=1, w=1	Accél.: Accélération, unité/s ² . ATTENTION Si la valeur J12 est supérieure à l'accélération max. I11, l'accélération sera limitée à I11 pendant le déplacement. <i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0A 05 80 00 hex	3216h	0h	Array
J23.0 axe r=1, w=1	Décél.: Temporisation, unité/s ² . ATTENTION Si la valeur J23 est supérieure à l'accélération max. I11, l'accélération sera limitée à I11 pendant le déplacement. <i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0A 05 C0 00 hex	3217h	0h	Array
J25.0 axe r=1, w=1	Lissage: Limiter le Jerk par lissage rampe. Le profil d'accélération généré (position, régime, couple) est lissé avec un filtre de 2ème rang (PT2) dont la constante de temps correspond à J25. Les excitations haute fréquence d'un dispositif mécanique vibrant peuvent être ainsi réduite ou éliminées. Le positionnement est prolongé en raison du lissage, parallèlement l'entraînement se déplace sans Jerk en position cible (moins de dépassement). REMARQUE Le paramètre I16 sert de paramètre d'affichage de la valeur sélectionnée momentanément. <i>domaine des valeurs in ms: 0 ... 0 ... 32766</i> Bus de terrain: 1LSB=1ms; Type: I16; valeur brute:1LSB=Funct.no.13; USS-Adr: 0A 06 40 00 hex	3219h	0h	Array
J26.0 axe r=1, w=1	Optimisation de la direction: Pour un axe infini, ce paramètre permet de définir la direction de l'approche vers les positions absolues à partir de l'immobilisation. <u>0: Optimisé en fonction du sens de rotation;</u> 1: Uniquement positif; 2: Uniquement négatif; 3: Maintenir sens de rotation; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0A 06 80 00 hex 👁 Seulement visible si I01 n'existe pas, c'est-à-dire si la plage de déplacement est de nature « limitée sans circonférence ».	321Ah	0h	Array
J27.0 axe r=1, w=1	Frein: Sur les entraînements équipés d'un frein de maintien, il est possible de déterminer ici si le frein doit être serré après la fin du jeu de données de déplacement, par ex. pour économiser de l'énergie ou protéger l'entraînement du point de vue thermique (engins de levage). <u>0: Inactif;</u> 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0A 06 C0 00 hex	321Bh	0h	Array
J28.0 axe r=1, w=1	Validation Override: Ce paramètre permet d'empêcher dans certains profils de course le signal surpassement de vitesse. L'entraînement se déplace alors toujours à 100 % de la vitesse programmée. <u>0: Inactif;</u> 1: Actif; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0A 07 00 00 hex	321Ch	0h	Array

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

J.. Jeux de données de déplacement				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
J30.0 axe r=1, w=1	Point de commutation A: Premier des quatre points de commutation pour le jeu de données de déplacement, agissant simultanément. Il est possible de définir autant de points de commutation que possible, écrits par les paramètres du tableau <i>N00</i> à <i>N05</i> . Dans chaque profil de course, il est possible d'employer jusqu'à 4 points de commutation (désignation « A »...« D ») au maximum. Les paramètres <i>J30</i> à <i>J33</i> contiennent les numéros des points de commutation à exploiter au sein du profil de course. La valeur -1 permet de désactiver le point de commutation. <i>domaine des valeurs:</i> -1 ... -1 ... 127 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I8; USS-Adr: 0A 07 80 00 hex	321Eh Array	0h	
J31.0 axe r=1, w=1	Point de commutation B: Deuxième des quatre points de commutation utilisables simultanément. Voir également <i>J30</i> Point de commutation A. <i>domaine des valeurs:</i> -1 ... -1 ... 127 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I8; USS-Adr: 0A 07 C0 00 hex	321Fh Array	0h	
J32.0 axe r=1, w=1	Point de commutation C: Troisième des quatre points de commutation utilisables simultanément. Voir également <i>J30</i> Point de commutation A. <i>domaine des valeurs:</i> -1 ... -1 ... 127 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I8; USS-Adr: 0A 08 00 00 hex	3220h Array	0h	
J33.0 axe r=1, w=1	Point de commutation D: Quatrième des quatre points de commutation utilisables simultanément. Voir également <i>J30</i> Point de commutation A. <i>domaine des valeurs:</i> -1 ... -1 ... 127 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: I8; USS-Adr: 0A 08 40 00 hex	3221h Array	0h	

L.. PLCopen consignes				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
L10 axe r=1, w=1	Position cible: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20</i> , <i>L30</i> , <i>L40</i> etc. Vous entrez une position cible dans ce paramètre. Il est possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i> . Pour les positions négatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation. <i>domaine des valeurs in I09:</i> -31Bit ... 0,00 ... 31Bit Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0C 02 80 00 hex	360Ah 	0h	
L11 axe r=1, w=1	Méthode de déplacement: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20</i> , <i>L30</i> , <i>L40</i> etc. Vous entrez dans ce paramètre la commande qui détermine le mode de déplacement de l'entraînement. Les sélections disponibles correspondent au jeu d'instructions du positionnement par commande à la base. <i>domaine des valeurs in I09/s:</i> 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 02 C0 00 hex	360Bh 	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes				
Par.	description			bus de terrain- adresse
L12 axe r=1, w=1	<p>Rampe d'accélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une accélération en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 03 00 00 hex</p>			360Ch 0h
L13 axe r=1, w=1	<p>Rampe de décélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une temporisation en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 03 40 00 hex</p>			360Dh 0h
L14 axe r=1, w=1	<p>Jerk: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Ce paramètre permet de limiter le Jerk, cette limitation n'est toutefois pas implémentée. Les valeurs de réglage éventuelles sont sans fonction.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s3: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 03 80 00 hex</p>			360Eh 0h
L15 axe r=1, w=1	<p>Direction: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Pour un axe infini, ce paramètre permet de définir la direction de l'approche vers les positions absolues à partir de l'immobilisation.</p> <p><u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0C 03 C0 00 hex</p>			360Fh 0h
L16 axe r=1, w=1	<p>Frein: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Sur les entraînements équipés d'un frein de maintien, il est possible de déterminer ici si le frein doit être serré après la fin du jeu de données de déplacement, par ex. pour économiser de l'énergie ou protéger l'entraînement du point de vue thermique (engins de levage).</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0C 04 00 00 hex</p>			3610h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
L17 axe r=1, w=1	<p>PLCopen Step-ID: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre un identificateur (ID) qui sera copié au moment du démarrage du PLCopen lié dans <i>I193 PLCopen actif Step-ID</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0C 04 40 00 hex</p>	3611h	0h
L20 axe r=1, w=1	<p>Position cible: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez une position cible dans ce paramètre. Il est possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i>. Pour les positions négatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0C 05 00 00 hex</p>	3614h	0h
L21 axe r=1, w=1	<p>Méthode de déplacement: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre la commande qui détermine le mode de déplacement de l'entraînement. Les sélections disponibles correspondent au jeu d'instructions du positionnement par commande à la base.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 05 40 00 hex</p>	3615h	0h
L22 axe r=1, w=1	<p>Rampe d'accélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une accélération en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 05 80 00 hex</p>	3616h	0h
L23 axe r=1, w=1	<p>Rampe de décélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une temporisation en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 05 C0 00 hex</p>	3617h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
L24 axe r=1, w=1	<p>Jerk: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Ce paramètre permet de limiter le Jerk, cette limitation n'est toutefois pas implémentée. Les valeurs de réglage éventuelles sont sans fonction.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s3: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 06 00 00 hex</p>	3618h	0h	
L25 axe r=1, w=1	<p>Direction: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Pour un axe infini, ce paramètre permet de définir la direction de l'approche vers les positions absolues à partir de l'immobilisation.</p> <p><i>0: Parcours le plus court;</i> <i>1: Positif;</i> <i>2: Négatif;</i> <i>3: Direction actuelle;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0C 06 40 00 hex</p>	3619h	0h	
L26 axe r=1, w=1	<p>Frein: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Sur les entraînements équipés d'un frein de maintien, il est possible de déterminer ici si le frein doit être serré après la fin du jeu de données de déplacement, par ex. pour économiser de l'énergie ou protéger l'entraînement du point de vue thermique (engins de levage).</p> <p><i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0C 06 80 00 hex</p>	361Ah	0h	
L27 axe r=1, w=1	<p>PLCopen Step-ID: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre un identificateur (ID) qui sera copié au moment du démarrage du PLCopen lié dans <i>I193 PLCopen actif Step-ID</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0C 06 C0 00 hex</p>	361Bh	0h	
L30 axe r=1, w=1	<p>Position cible: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez une position cible dans ce paramètre. Il est possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i>. Pour les positions négatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0C 07 80 00 hex</p>	361Eh	0h	
L31 axe r=1, w=1	<p>Méthode de déplacement: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre la commande qui détermine le mode de déplacement de l'entraînement. Les sélections disponibles correspondent au jeu d'instructions du positionnement par commande à la base.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 07 C0 00 hex</p>	361Fh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
L32 axe r=1, w=1	<p>Rampe d'accélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc. Vous entrez dans ce paramètre une accélération en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 08 00 00 hex</p>	3620h	0h	
L33 axe r=1, w=1	<p>Rampe de décélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc. Vous entrez dans ce paramètre une temporisation en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 08 40 00 hex</p>	3621h	0h	
L34 axe r=1, w=1	<p>Jerk: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc. Ce paramètre permet de limiter le Jerk, cette limitation n'est toutefois pas implémentée. Les valeurs de réglage éventuelles sont sans fonction.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s3: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 08 80 00 hex</p>	3622h	0h	
L35 axe r=1, w=1	<p>Direction: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc. Pour un axe infini, ce paramètre permet de définir la direction de l'approche vers les positions absolues à partir de l'immobilisation.</p> <p><u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0C 08 C0 00 hex</p>	3623h	0h	
L36 axe r=1, w=1	<p>Frein: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc. Sur les entraînements équipés d'un frein de maintien, il est possible de déterminer ici si le frein doit être serré après la fin du jeu de données de déplacement, par ex. pour économiser de l'énergie ou protéger l'entraînement du point de vue thermique (engins de levage).</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0C 09 00 00 hex</p>	3624h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
L37 axe r=1, w=1	<p>PLCopen Step-ID: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre un identificateur (ID) qui sera copié au moment du démarrage du PLCopen lié dans <i>I193 PLCopen actif Step-ID</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0C 09 40 00 hex</p>	3625h	0h
L40 axe r=1, w=1	<p>Position cible: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez une position cible dans ce paramètre. Il est possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i>. Pour les positions négatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0C 0A 00 00 hex</p>	3628h	0h
L41 axe r=1, w=1	<p>Méthode de déplacement: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre la commande qui détermine le mode de déplacement de l'entraînement. Les sélections disponibles correspondent au jeu d'instructions du positionnement par commande à la base.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 0A 40 00 hex</p>	3629h	0h
L42 axe r=1, w=1	<p>Rampe d'accélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une accélération en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 0A 80 00 hex</p>	362Ah	0h
L43 axe r=1, w=1	<p>Rampe de décélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une temporisation en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 0A C0 00 hex</p>	362Bh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
L44 axe r=1, w=1	<p>Jerk: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Ce paramètre permet de limiter le Jerk, cette limitation n'est toutefois pas implémentée. Les valeurs de réglage éventuelles sont sans fonction.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s3: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 0B 00 00 hex</p>	362Ch	0h	
L45 axe r=1, w=1	<p>Direction: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Pour un axe infini, ce paramètre permet de définir la direction de l'approche vers les positions absolues à partir de l'immobilisation.</p> <p><i>0: Parcours le plus court;</i> <i>1: Positif;</i> <i>2: Négatif;</i> <i>3: Direction actuelle;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0C 0B 40 00 hex</p>	362Dh	0h	
L46 axe r=1, w=1	<p>Frein: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Sur les entraînements équipés d'un frein de maintien, il est possible de déterminer ici si le frein doit être serré après la fin du jeu de données de déplacement, par ex. pour économiser de l'énergie ou protéger l'entraînement du point de vue thermique (engins de levage).</p> <p><i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0C 0B 80 00 hex</p>	362Eh	0h	
L47 axe r=1, w=1	<p>PLCopen Step-ID: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre un identificateur (ID) qui sera copié au moment du démarrage du PLCopen lié dans <i>I193 PLCopen actif Step-ID</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0C 0B C0 00 hex</p>	362Fh	0h	
L50 axe r=1, w=1	<p>Position cible: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez une position cible dans ce paramètre. Il est possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Exécute</i>. Pour les positions négatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0C 0C 80 00 hex</p>	3632h	0h	
L51 axe r=1, w=1	<p>Méthode de déplacement: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre la commande qui détermine le mode de déplacement de l'entraînement. Les sélections disponibles correspondent au jeu d'instructions du positionnement par commande à la base.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 0C C0 00 hex</p>	3633h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes				
Par.	description			bus de terrain- adresse
L52 axe r=1, w=1	<p>Rampe d'accélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une accélération en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 0D 00 00 hex</p>			3634h 0h
L53 axe r=1, w=1	<p>Rampe de décélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une temporisation en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 0D 40 00 hex</p>			3635h 0h
L54 axe r=1, w=1	<p>Jerk: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Ce paramètre permet de limiter le Jerk, cette limitation n'est toutefois pas implémentée. Les valeurs de réglage éventuelles sont sans fonction.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s3: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 0D 80 00 hex</p>			3636h 0h
L55 axe r=1, w=1	<p>Direction: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Pour un axe infini, ce paramètre permet de définir la direction de l'approche vers les positions absolues à partir de l'immobilisation.</p> <p><u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0C 0D C0 00 hex</p>			3637h 0h
L56 axe r=1, w=1	<p>Frein: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Sur les entraînements équipés d'un frein de maintien, il est possible de déterminer ici si le frein doit être serré après la fin du jeu de données de déplacement, par ex. pour économiser de l'énergie ou protéger l'entraînement du point de vue thermique (engins de levage).</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0C 0E 00 00 hex</p>			3638h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
L57 axe r=1, w=1	<p>PLCopen Step-ID: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre un identificateur (ID) qui sera copié au moment du démarrage du PLCopen lié dans <i>I193 PLCopen actif Step-ID</i>.</p> <p>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0C 0E 40 00 hex</p>	3639h	0h
L60 axe r=1, w=1	<p>Position cible: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez une position cible dans ce paramètre. Il est possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i>. Pour les positions négatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation.</p> <p>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0C 0F 00 00 hex</p>	363Ch	0h
L61 axe r=1, w=1	<p>Méthode de déplacement: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre la commande qui détermine le mode de déplacement de l'entraînement. Les sélections disponibles correspondent au jeu d'instructions du positionnement par commande à la base.</p> <p>domaine des valeurs in I09/s: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 0F 40 00 hex</p>	363Dh	0h
L62 axe r=1, w=1	<p>Rampe d'accélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une accélération en unité/s².</p> <p>ATTENTION</p> <p>Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 0F 80 00 hex</p>	363Eh	0h
L63 axe r=1, w=1	<p>Rampe de décélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une temporisation en unité/s².</p> <p>ATTENTION</p> <p>Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 0F C0 00 hex</p>	363Fh	0h
L64 axe r=1, w=1	<p>Jerk: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Ce paramètre permet de limiter le Jerk, cette limitation n'est toutefois pas implémentée. Les valeurs de réglage éventuelles sont sans fonction.</p> <p>domaine des valeurs in I09/s3: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 10 00 00 hex</p>	3640h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
L65 axe r=1, w=1	<p>Direction: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Pour un axe infini, ce paramètre permet de définir la direction de l'approche vers les positions absolues à partir de l'immobilisation.</p> <p><u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0C 10 40 00 hex</p>	3641h	0h
L66 axe r=1, w=1	<p>Frein: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Sur les entraînements équipés d'un frein de maintien, il est possible de déterminer ici si le frein doit être serré après la fin du jeu de données de déplacement, par ex. pour économiser de l'énergie ou protéger l'entraînement du point de vue thermique (engins de levage).</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0C 10 80 00 hex</p>	3642h	0h
L67 axe r=1, w=1	<p>PLCopen Step-ID: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre un identificateur (ID) qui sera copié au moment du démarrage du PLCopen lié dans <i>I193 PLCopen actif Step-ID</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0C 10 C0 00 hex</p>	3643h	0h
L70 axe r=1, w=1	<p>Position cible: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez une position cible dans ce paramètre. Il est possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i>. Pour les positions négatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0C 11 80 00 hex</p>	3646h	0h
L71 axe r=1, w=1	<p>Méthode de déplacement: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre la commande qui détermine le mode de déplacement de l'entraînement. Les sélections disponibles correspondent au jeu d'instructions du positionnement par commande à la base.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 11 C0 00 hex</p>	3647h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
L72 axe r=1, w=1	<p>Rampe d'accélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une accélération en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 12 00 00 hex</p>	3648h	0h	
L73 axe r=1, w=1	<p>Rampe de décélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une temporisation en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 12 40 00 hex</p>	3649h	0h	
L74 axe r=1, w=1	<p>Jerk: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Ce paramètre permet de limiter le Jerk, cette limitation n'est toutefois pas implémentée. Les valeurs de réglage éventuelles sont sans fonction.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s3: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 12 80 00 hex</p>	364Ah	0h	
L75 axe r=1, w=1	<p>Direction: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Pour un axe infini, ce paramètre permet de définir la direction de l'approche vers les positions absolues à partir de l'immobilisation.</p> <p><u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0C 12 C0 00 hex</p>	364Bh	0h	
L76 axe r=1, w=1	<p>Frein: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Sur les entraînements équipés d'un frein de maintien, il est possible de déterminer ici si le frein doit être serré après la fin du jeu de données de déplacement, par ex. pour économiser de l'énergie ou protéger l'entraînement du point de vue thermique (engins de levage).</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0C 13 00 00 hex</p>	364Ch	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
L77 axe r=1, w=1	<p>PLCopen Step-ID: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre un identificateur (ID) qui sera copié au moment du démarrage du PLCopen lié dans <i>I193 PLCopen actif Step-ID</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0C 13 40 00 hex</p>	364Dh	0h
L80 axe r=1, w=1	<p>Position cible: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez une position cible dans ce paramètre. Il est possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i>. Pour les positions négatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0C 14 00 00 hex</p>	3650h	0h
L81 axe r=1, w=1	<p>Méthode de déplacement: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre la commande qui détermine le mode de déplacement de l'entraînement. Les sélections disponibles correspondent au jeu d'instructions du positionnement par commande à la base.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 14 40 00 hex</p>	3651h	0h
L82 axe r=1, w=1	<p>Rampe d'accélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une accélération en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 14 80 00 hex</p>	3652h	0h
L83 axe r=1, w=1	<p>Rampe de décélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une temporisation en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 14 C0 00 hex</p>	3653h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
L84 axe r=1, w=1	<p>Jerk: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Ce paramètre permet de limiter le Jerk, cette limitation n'est toutefois pas implémentée. Les valeurs de réglage éventuelles sont sans fonction.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s3: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 15 00 00 hex</p>	3654h	0h	
L85 axe r=1, w=1	<p>Direction: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Pour un axe infini, ce paramètre permet de définir la direction de l'approche vers les positions absolues à partir de l'immobilisation.</p> <p><i>0: Parcours le plus court;</i> <i>1: Positif;</i> <i>2: Négatif;</i> <i>3: Direction actuelle;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0C 15 40 00 hex</p>	3655h	0h	
L86 axe r=1, w=1	<p>Frein: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Sur les entraînements équipés d'un frein de maintien, il est possible de déterminer ici si le frein doit être serré après la fin du jeu de données de déplacement, par ex. pour économiser de l'énergie ou protéger l'entraînement du point de vue thermique (engins de levage).</p> <p><i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0C 15 80 00 hex</p>	3656h	0h	
L87 axe r=1, w=1	<p>PLCopen Step-ID: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre un identificateur (ID) qui sera copié au moment du démarrage du PLCopen lié dans <i>I193 PLCopen actif Step-ID</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0C 15 C0 00 hex</p>	3657h	0h	
L90 axe r=1, w=1	<p>Position cible: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez une position cible dans ce paramètre. Il est possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Exécute</i>. Pour les positions négatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0C 16 80 00 hex</p>	365Ah	0h	
L91 axe r=1, w=1	<p>Méthode de déplacement: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre la commande qui détermine le mode de déplacement de l'entraînement. Les sélections disponibles correspondent au jeu d'instructions du positionnement par commande à la base.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 16 C0 00 hex</p>	365Bh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
L92 axe r=1, w=1	<p>Rampe d'accélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une accélération en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 17 00 00 hex</p>	365Ch	0h	
L93 axe r=1, w=1	<p>Rampe de décélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une temporisation en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 17 40 00 hex</p>	365Dh	0h	
L94 axe r=1, w=1	<p>Jerk: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Ce paramètre permet de limiter le Jerk, cette limitation n'est toutefois pas implémentée. Les valeurs de réglage éventuelles sont sans fonction.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s3: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 17 80 00 hex</p>	365Eh	0h	
L95 axe r=1, w=1	<p>Direction: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Pour un axe infini, ce paramètre permet de définir la direction de l'approche vers les positions absolues à partir de l'immobilisation.</p> <p><u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0C 17 C0 00 hex</p>	365Fh	0h	
L96 axe r=1, w=1	<p>Frein: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Sur les entraînements équipés d'un frein de maintien, il est possible de déterminer ici si le frein doit être serré après la fin du jeu de données de déplacement, par ex. pour économiser de l'énergie ou protéger l'entraînement du point de vue thermique (engins de levage).</p> <p><u>0: Inactif;</u> 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0C 18 00 00 hex</p>	3660h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
L97 axe r=1, w=1	<p>PLCopen Step-ID: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre un identificateur (ID) qui sera copié au moment du démarrage du PLCopen lié dans <i>I193 PLCopen actif Step-ID</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0C 18 40 00 hex</p>	3661h	0h
L100 axe r=1, w=1	<p>Position cible: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez une position cible dans ce paramètre. Il est possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i>. Pour les positions négatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0C 19 00 00 hex</p>	3664h	0h
L101 axe r=1, w=1	<p>Méthode de déplacement: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre la commande qui détermine le mode de déplacement de l'entraînement. Les sélections disponibles correspondent au jeu d'instructions du positionnement par commande à la base.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 19 40 00 hex</p>	3665h	0h
L102 axe r=1, w=1	<p>Rampe d'accélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une accélération en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 19 80 00 hex</p>	3666h	0h
L103 axe r=1, w=1	<p>Rampe de décélération: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre une temporisation en unité/s².</p> <p>ATTENTION Si la valeur est supérieure à l'accélération max. <i>I11</i>, l'accélération sera limitée à <i>I11</i> pendant le déplacement.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s2: 0.00 ... 1000,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 19 C0 00 hex</p>	3667h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

L.. PLCopen consignes				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
L104 axe r=1, w=1	<p>Jerk: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Ce paramètre permet de limiter le Jerk, cette limitation n'est toutefois pas implémentée. Les valeurs de réglage éventuelles sont sans fonction.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09/s3: 0.00 ... 1000.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute: 1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0C 1A 00 00 hex</p>	3668h	0h	
L105 axe r=1, w=1	<p>Direction: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Pour un axe infini, ce paramètre permet de définir la direction de l'approche vers les positions absolues à partir de l'immobilisation.</p> <p><i>0: Parcours le plus court;</i> <i>1: Positif;</i> <i>2: Négatif;</i> <i>3: Direction actuelle;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0C 1A 40 00 hex</p>	3669h	0h	
L106 axe r=1, w=1	<p>Frein: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Sur les entraînements équipés d'un frein de maintien, il est possible de déterminer ici si le frein doit être serré après la fin du jeu de données de déplacement, par ex. pour économiser de l'énergie ou protéger l'entraînement du point de vue thermique (engins de levage).</p> <p><i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0C 1A 80 00 hex</p>	366Ah	0h	
L107 axe r=1, w=1	<p>PLCopen Step-ID: Ce paramètre fait partie du groupe des paramètres pour les consignes PLCopen, instanciés par l'emploi du module 100203. L'emploi multiple permet de générer d'autres groupes à partir de <i>L20, L30, L40</i> etc.</p> <p>Vous entrez dans ce paramètre un identificateur (ID) qui sera copié au moment du démarrage du PLCopen lié dans <i>I193 PLCopen actif Step-ID</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0C 1A C0 00 hex</p>	366Bh	0h	

M.. PLCopen consignes maître virtuel				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
M10 axe r=1, w=1	<p>Position cible: Réglage par défaut de position pour le maître virtuel. Il est également possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i>. Pour les positions relatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute: 1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0D 02 80 00 hex</p>	380Ah	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

M.. PLCopen consignes maître virtuel			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
M11 axe r=1, w=1	Vitesse: Spécification de la vitesse pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G245: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 02 C0 00 hex	380Bh	0h
M12 axe r=1, w=1	Rampe d'accélération: Spécification de l'accélération pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 03 00 00 hex	380Ch	0h
M13 axe r=1, w=1	Rampe de décélération: Spécification de la rampe de freinage pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 03 40 00 hex	380Dh	0h
M14 axe r=1, w=1	Jerk: Spécification du Jerk maximum pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. (actuellement, encore sans fonction) <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 03 80 00 hex	380Eh	0h
M15 axe r=1, w=1	Direction: Spécification de l'optimisation de la direction pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0D 03 C0 00 hex	380Fh	0h
M16 axe r=1, w=1	PLCopen Step-ID: Cet ID est validé au moment de l'exécution de la commande PLCopen dans le paramètre G160. Cette option permet de savoir quel module PLCopen est actif ou quel était le dernier actif. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0D 04 00 00 hex	3810h	0h
M20 axe r=1, w=1	Position cible: Réglage par défaut de position pour le maître virtuel. Il est également possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i> . Pour les positions relatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0D 05 00 00 hex	3814h	0h
M21 axe r=1, w=1	Vitesse: Spécification de la vitesse pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G245: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 05 40 00 hex	3815h	0h
M22 axe r=1, w=1	Rampe d'accélération: Spécification de l'accélération pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 05 80 00 hex	3816h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

M.. PLCopen consignes maître virtuel			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
M23 axe r=1, w=1	Rampe de décélération: Spécification de la rampe de freinage pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 05 C0 00 hex	3817h	0h
M24 axe r=1, w=1	Jerk: Spécification du Jerk maximum pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. (actuellement, encore sans fonction) <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 06 00 00 hex	3818h	0h
M25 axe r=1, w=1	Direction: Spécification de l'optimisation de la direction pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0D 06 40 00 hex	3819h	0h
M26 axe r=1, w=1	PLCopen Step-ID: Cet ID est validé au moment de l'exécution de la commande PLCopen dans le paramètre G160. Cette option permet de savoir quel module PLCopen est actif ou quel était le dernier actif. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0D 06 80 00 hex	381Ah	0h
M30 axe r=1, w=1	Position cible: Réglage par défaut de position pour le maître virtuel. Il est également possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i> . Pour les positions relatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0D 07 80 00 hex	381Eh	0h
M31 axe r=1, w=1	Vitesse: Spécification de la vitesse pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G245: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 07 C0 00 hex	381Fh	0h
M32 axe r=1, w=1	Rampe d'accélération: Spécification de l'accélération pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 08 00 00 hex	3820h	0h
M33 axe r=1, w=1	Rampe de décélération: Spécification de la rampe de freinage pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 08 40 00 hex	3821h	0h
M34 axe r=1, w=1	Jerk: Spécification du Jerk maximum pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. (actuellement, encore sans fonction) <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 08 80 00 hex	3822h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

M.. PLCopen consignes maître virtuel				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
M35 axe r=1, w=1	Direction: Spécification de l'optimisation de la direction pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0D 08 C0 00 hex	3823h	0h	
M36 axe r=1, w=1	PLCopen Step-ID: Cet ID est validé au moment de l'exécution de la commande PLCopen dans le paramètre G160. Cette option permet de savoir quel module PLCopen est actif ou quel était le dernier actif. domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0D 09 00 00 hex	3824h	0h	
M40 axe r=1, w=1	Position cible: Réglage par défaut de position pour le maître virtuel. Il est également possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i> . Pour les positions relatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation. domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0D 0A 00 00 hex	3828h	0h	
M41 axe r=1, w=1	Vitesse: Spécification de la vitesse pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. domaine des valeurs in G245: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 0A 40 00 hex	3829h	0h	
M42 axe r=1, w=1	Rampe d'accélération: Spécification de l'accélération pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 0A 80 00 hex	382Ah	0h	
M43 axe r=1, w=1	Rampe de décélération: Spécification de la rampe de freinage pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 0A C0 00 hex	382Bh	0h	
M44 axe r=1, w=1	Jerk: Spécification du Jerk maximum pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. (actuellement, encore sans fonction) domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 0B 00 00 hex	382Ch	0h	
M45 axe r=1, w=1	Direction: Spécification de l'optimisation de la direction pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0D 0B 40 00 hex	382Dh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

M.. PLCopen consignes maître virtuel				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
M46 axe r=1, w=1	PLCopen Step-ID: Cet ID est validé au moment de l'exécution de la commande PLCopen dans le paramètre <i>G160</i> . Cette option permet de savoir quel module PLCopen est actif ou quel était le dernier actif. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0D 0B 80 00 hex	382Eh	0h	
M50 axe r=1, w=1	Position cible: Réglage par défaut de position pour le maître virtuel. Il est également possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i> . Pour les positions relatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0D 0C 80 00 hex	3832h	0h	
M51 axe r=1, w=1	Vitesse: Spécification de la vitesse pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G245: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 0C C0 00 hex	3833h	0h	
M52 axe r=1, w=1	Rampe d'accélération: Spécification de l'accélération pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 0D 00 00 hex	3834h	0h	
M53 axe r=1, w=1	Rampe de décélération: Spécification de la rampe de freinage pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 0D 40 00 hex	3835h	0h	
M54 axe r=1, w=1	Jerk: Spécification du Jerk maximum pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. (actuellement, encore sans fonction) <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 0D 80 00 hex	3836h	0h	
M55 axe r=1, w=1	Direction: Spécification de l'optimisation de la direction pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0D 0D C0 00 hex	3837h	0h	
M56 axe r=1, w=1	PLCopen Step-ID: Cet ID est validé au moment de l'exécution de la commande PLCopen dans le paramètre <i>G160</i> . Cette option permet de savoir quel module PLCopen est actif ou quel était le dernier actif. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0D 0E 00 00 hex	3838h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

M.. PLCopen consignes maître virtuel				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
M60 axe r=1, w=1	Position cible: Réglage par défaut de position pour le maître virtuel. Il est également possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i> . Pour les positions relatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0D 0F 00 00 hex	383Ch	0h	
M61 axe r=1, w=1	Vitesse: Spécification de la vitesse pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G245: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 0F 40 00 hex	383Dh	0h	
M62 axe r=1, w=1	Rampe d'accélération: Spécification de l'accélération pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 0F 80 00 hex	383Eh	0h	
M63 axe r=1, w=1	Rampe de décélération: Spécification de la rampe de freinage pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 0F C0 00 hex	383Fh	0h	
M64 axe r=1, w=1	Jerk: Spécification du Jerk maximum pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. (actuellement, encore sans fonction) <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 10 00 00 hex	3840h	0h	
M65 axe r=1, w=1	Direction: Spécification de l'optimisation de la direction pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0D 10 40 00 hex	3841h	0h	
M66 axe r=1, w=1	PLCopen Step-ID: Cet ID est validé au moment de l'exécution de la commande PLCopen dans le paramètre G160. Cette option permet de savoir quel module PLCopen est actif ou quel était le dernier actif. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0D 10 80 00 hex	3842h	0h	
M70 axe r=1, w=1	Position cible: Réglage par défaut de position pour le maître virtuel. Il est également possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i> . Pour les positions relatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0D 11 80 00 hex	3846h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

M.. PLCopen consignes maître virtuel			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
M71 axe r=1, w=1	Vitesse: Spécification de la vitesse pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G245: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 11 C0 00 hex	3847h	0h
M72 axe r=1, w=1	Rampe d'accélération: Spécification de l'accélération pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 12 00 00 hex	3848h	0h
M73 axe r=1, w=1	Rampe de décélération: Spécification de la rampe de freinage pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 12 40 00 hex	3849h	0h
M74 axe r=1, w=1	Jerk: Spécification du Jerk maximum pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. (actuellement, encore sans fonction) <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 12 80 00 hex	384Ah	0h
M75 axe r=1, w=1	Direction: Spécification de l'optimisation de la direction pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0D 12 C0 00 hex	384Bh	0h
M76 axe r=1, w=1	PLCopen Step-ID: Cet ID est validé au moment de l'exécution de la commande PLCopen dans le paramètre G160. Cette option permet de savoir quel module PLCopen est actif ou quel était le dernier actif. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0D 13 00 00 hex	384Ch	0h
M80 axe r=1, w=1	Position cible: Réglage par défaut de position pour le maître virtuel. Il est également possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i> . Pour les positions relatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0D 14 00 00 hex	3850h	0h
M81 axe r=1, w=1	Vitesse: Spécification de la vitesse pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G245: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 14 40 00 hex	3851h	0h
M82 axe r=1, w=1	Rampe d'accélération: Spécification de l'accélération pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 14 80 00 hex	3852h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

M.. PLCopen consignes maître virtuel			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
M83 axe r=1, w=1	Rampe de décélération: Spécification de la rampe de freinage pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 14 C0 00 hex	3853h	0h
M84 axe r=1, w=1	Jerk: Spécification du Jerk maximum pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. (actuellement, encore sans fonction) <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 15 00 00 hex	3854h	0h
M85 axe r=1, w=1	Direction: Spécification de l'optimisation de la direction pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0D 15 40 00 hex	3855h	0h
M86 axe r=1, w=1	PLCopen Step-ID: Cet ID est validé au moment de l'exécution de la commande PLCopen dans le paramètre G160. Cette option permet de savoir quel module PLCopen est actif ou quel était le dernier actif. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0D 15 80 00 hex	3856h	0h
M90 axe r=1, w=1	Position cible: Réglage par défaut de position pour le maître virtuel. Il est également possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i> . Pour les positions relatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0D 16 80 00 hex	385Ah	0h
M91 axe r=1, w=1	Vitesse: Spécification de la vitesse pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G245: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 16 C0 00 hex	385Bh	0h
M92 axe r=1, w=1	Rampe d'accélération: Spécification de l'accélération pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 17 00 00 hex	385Ch	0h
M93 axe r=1, w=1	Rampe de décélération: Spécification de la rampe de freinage pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 17 40 00 hex	385Dh	0h
M94 axe r=1, w=1	Jerk: Spécification du Jerk maximum pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. (actuellement, encore sans fonction) <i>domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 17 80 00 hex	385Eh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

M.. PLCopen consignes maître virtuel				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
M95 axe r=1, w=1	Direction: Spécification de l'optimisation de la direction pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0D 17 C0 00 hex	385Fh	0h	
M96 axe r=1, w=1	PLCopen Step-ID: Cet ID est validé au moment de l'exécution de la commande PLCopen dans le paramètre G160. Cette option permet de savoir quel module PLCopen est actif ou quel était le dernier actif. domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0D 18 00 00 hex	3860h	0h	
M100 axe r=1, w=1	Position cible: Réglage par défaut de position pour le maître virtuel. Il est également possible de modifier la valeur pendant le déplacement, la modification n'étant toutefois valable qu'avec l'instruction suivante <i>Execute</i> . Pour les positions relatives, la saisie négative de la position permet de modifier le sens de rotation. domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0D 19 00 00 hex	3864h	0h	
M101 axe r=1, w=1	Vitesse: Spécification de la vitesse pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. domaine des valeurs in G245: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 19 40 00 hex	3865h	0h	
M102 axe r=1, w=1	Rampe d'accélération: Spécification de l'accélération pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 19 80 00 hex	3866h	0h	
M103 axe r=1, w=1	Rampe de décélération: Spécification de la rampe de freinage pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 19 C0 00 hex	3867h	0h	
M104 axe r=1, w=1	Jerk: Spécification du Jerk maximum pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. (actuellement, encore sans fonction) domaine des valeurs in G244: 0.00 ... 1000.00 ... 47185919.98 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0D 1A 00 00 hex	3868h	0h	
M105 axe r=1, w=1	Direction: Spécification de l'optimisation de la direction pour une instruction de déplacement du maître virtuel positionnant. <u>0: Parcours le plus court;</u> 1: Positif; 2: Négatif; 3: Direction actuelle; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0D 1A 40 00 hex	3869h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

M.. PLCopen consignes maître virtuel			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
M106 axe r=1, w=1	PLCopen Step-ID: Cet ID est validé au moment de l'exécution de la commande PLCopen dans le paramètre <i>G160</i> . Cette option permet de savoir quel module PLCopen est actif ou quel était le dernier actif. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0D 1A 80 00 hex	386Ah	0h

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
N00.0 axe r=1, w=1	Nom du point de commutation: Il est possible de définir presque autant de points de commutation que possible, écrits par les paramètres du tableau <i>N00</i> à <i>N05</i> . Dans chaque profil de course, il est toutefois possible d'employer jusqu'à 4 points de commutation (désignation « A »...« D » dans les paramètres <i>J30</i> à <i>J33</i>) au maximum. Le nom du point de commutation <i>N00</i> permet d'affecter à chacun des points de commutation des noms en clair pour une meilleure compréhension. Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 0E 00 00 00 hex	3A00h Array	0h
N01.0 axe r=1, w=1	Position point de commutation: Position du point de commutation. Pour les mouvements relatifs (<i>N02</i> > 1), la valeur absolue est mappée en interne. Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 00 40 00 hex	3A01h Array	0h
N02.0 axe r=1, w=1	Méthode point de commutation: Référence de la position <i>N01</i> . <i>0: Absolu;</i> <i>1: Relatif par rapport à PosDépart;</i> <i>2: Relatif par rapport à PosCible;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 00 80 00 hex	3A02h Array	0h
N03.0 axe r=1, w=1	Mémoire de commutation appliquer bit: Chacun des points de commutation peut influencer 8 bascules. Chacun des 8 bits dans <i>N03</i> peut appliquer le bit à la bascule correspondante. Exemple: <i>N03</i> = 00000011 met les bits 0 et 1 dans <i>N09</i> sur HIGH, les autres bits restent tel que: <i>N09</i> = xxxxxx11. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 00 C0 00 hex	3A03h Array	0h
N04.0 axe r=1, w=1	Mémoire de commutation effacer bit: Chacun des 8 bits dans <i>N04</i> peut effacer le bit de la bascule correspondante. Exemple: <i>N04</i> = 00000011 remet les bits 0 et 1 dans <i>N09</i> sur LOW, les autres bits restent tel que: <i>N09</i> = xxxxxx00. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 01 00 00 hex	3A04h Array	0h
N05.0 axe r=1, w=1	Mémoire de commutation permuter bit: Chacun des 8 bits dans <i>N05</i> peut permuter le bit de la bascule correspondante. Exemple: <i>N05</i> = 00000011 permute les bits 0 et 1 dans <i>N09</i> , les autres bits restent tel que: <i>N09</i> = xxxxxx10 devient <i>N09</i> = xxxxxx01. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 01 40 00 hex	3A05h Array	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N09.0 axe read (1)	Bascule: En cas d'utilisation dans des profils de course, les points de commutation peuvent appliquer 8 bits à la bascule, les effacer ou permuter (voir N03 à N05). Tous les 8 bits sont visibles sous forme de barre de bits dans N09.0. Les bits d'édition sur les sorties binaires sont disponibles dans les paramètres N09.1 à N09.8, N09.8 correspondant au MSB-Bit de la barre des bits N09.0. Bus de terrain: 1LSB=1; PDO ; Type: U8; USS-Adr: 0E 02 40 00 hex	3A09h Array	0h
N10 axe r=1, w=1	S1-Position: Position du point de commutation S1. Pour les saisies relatives (N11 > 0), la valeur absolue est mappée en interne. <i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 02 80 00 hex	3A0Ah	0h
N11 axe r=1, w=1	S1-Méthode: Référence de la position N10. <i>0: Absolu;</i> <i>1: Relatif par rapport à PosDépart;</i> <i>2: Relatif par rapport à PosCible;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 02 C0 00 hex	3A0Bh	0h
N12 axe r=1, w=1	S1-MotionID: Motion-Id (identificateur du jeu de données de déplacement, conformément à Bit12 ... Bit14 dans I210 Mot de commande Posi) pour lequel le point de commutation Posi est valable. Si le Motion-Id I82 actuel n'est pas égal à N12, le point de commutation n'a pas de fonction. Si N12 = 0, le point de commutation est valable pour tous les ordres de déplacement. <i>domaine des valeurs: 0 ... 0 ... 65535</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 0E 03 00 00 hex	3A0Ch	0h
N100 axe r=1, w=1	Came 1 électrique rapide Enable: Signal Enable pour la came rapide 1. REMARQUE Dans le réglage "1:actif", la fonction came est directement reliée à la sortie BA3. C'est pourquoi, il faut veiller à ce que BA3 ne soit pas paramétrée à d'autres fins. Il est notamment conseillé d'effacer le contenu du paramètre F63 BA3-Source. <i>0: inactif;</i> si les positions initiale et finale de la came ne sont pas identiques, la sortie de came est toujours inactive. Si les positions initiale et finale de la came sont identiques, la sortie de came est invariable. <i>1: actif;</i> si les positions initiale et finale de la came ne sont pas identiques, la sortie de came est activée conformément à sa fonction. Si les positions initiale et finale de la came sont identiques, la sortie de came est invariable. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 19 00 00 hex	3A64h	0h
N101 axe r=1, w=1	Came 1 électrique rapide maître / axe: Commutation de la came rapide 1 entre came maître et came axe. <i>0: Axe;</i> la came rapide est mappée sur la base de la position axe. <i>1: Maître;</i> la came rapide est mappée sur la base de la position maître. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 19 40 00 hex	3A65h	0h
N102 axe r=1, w=1	Came maître 1 électrique rapide position de départ: Position de départ de la came maître 1 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres G46, G47, G48, G49. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0,00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 19 80 00 hex 👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3A66h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N103 axe r=1, w=1	<p>Came maître 1 électrique rapide position finale: Position finale de la came maître 1 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 19 C0 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A67h	0h
N104 axe r=1, w=1	<p>Came axe 1 électrique rapide 1 position de départ: Position de départ de la came esclave 1 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi <i>I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 1A 00 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A68h	0h
N105 axe r=1, w=1	<p>Came axe 1 électrique rapide position finale: Position finale de la came esclave 1 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi <i>I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 1A 40 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A69h	0h
N106 axe r=1, w=1	<p>Came 1 électrique rapide compensation temps mort: La saisie d'une compensation du temps mort engendre un décalage de la came égal à la distance que l'axe correspondant aurait parcouru durant le temps réglé s'il avait été déplacé à cette vitesse pendant le dernier cycle technologique. A vitesse constante, il s'ensuit donc un décalage temporel égal à la compensation temps mort réglé exactement. Les valeurs positives décalent la came à un moment antérieur. Les valeurs négatives décalent la came à un moment ultérieur.</p> <p><i>domaine des valeurs in us: -31Bit ... 0 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1us; Type: I32; USS-Adr: 0E 1A 80 00 hex</p>	3A6Ah	0h
N107 axe read (1)	<p>Sortie came 1 électrique rapide: Affichage de la sortie de la came 1 électrique rapide.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 1A C0 00 hex</p>	3A6Bh	0h
N110 axe r=1, w=1	<p>Came 2 électrique rapide Enable: Signal Enable pour la came rapide 2.</p> <p>REMARQUE Dans le réglage "<i>1:actif</i>", la fonction came est directement reliée à la sortie BA4. C'est pourquoi, il faut veiller à ce que BA4 ne soit pas paramétrée à d'autres fins. Il est notamment conseillé d'effacer le contenu du paramètre <i>F64 BA4-Source</i>.</p> <p>0: <i>inactif</i>; si les positions initiale et finale de la came ne sont pas identiques, la sortie de came est toujours inactive. Si les positions initiale et finale de la came sont identiques, la sortie de came est invariable.</p> <p>1: <i>actif</i>; si les positions initiale et finale de la came ne sont pas identiques, la sortie de came est activée conformément à sa fonction. Si les positions initiale et finale de la came sont identiques, la sortie de came est invariable.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 1B 80 00 hex</p>	3A6Eh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N111 axe r=1, w=1	<p>Came 2 électrique rapide maître / axe: Commutation de la came rapide 2 entre came maître et came axe.</p> <p><u>0:</u> <i>Axe</i>; la came rapide est mappée sur la base de la position axe. <u>1:</u> <i>Maître</i>; la came rapide est mappée sur la base de la position maître.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 1B C0 00 hex</p>	3A6Fh	0h
N112 axe r=1, w=1	<p>Came maître 2 électrique rapide position de départ: Position de départ de la came maître 2 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 1C 00 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A70h	0h
N113 axe r=1, w=1	<p>Came maître 2 électrique rapide position finale: Position finale de la came maître 2 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 1C 40 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A71h	0h
N114 axe r=1, w=1	<p>Came axe 2 électrique rapide 1 position de départ: Position de départ de la came esclave 2 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi <i>I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 1C 80 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A72h	0h
N115 axe r=1, w=1	<p>Came axe 2 électrique rapide position finale: Position finale de la came esclave 2 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi <i>I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 1C C0 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A73h	0h
N116 axe r=1, w=1	<p>Came 2 électrique rapide compensation temps mort: La saisie d'une compensation du temps mort engendre un décalage de la came égal à la distance que l'axe correspondant aurait parcouru durant le temps réglé s'il avait été déplacé à cette vitesse pendant le dernier cycle technologique. A vitesse constante, il s'ensuit donc un décalage temporel égal à la compensation temps mort réglé exactement. Les valeurs positives décalent la came à un moment antérieur. Les valeurs négatives décalent la came à un moment ultérieur.</p> <p><i>domaine des valeurs in us: -31Bit ... 0 ... 31 Bit</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1us; Type: I32; USS-Adr: 0E 1D 00 00 hex</p>	3A74h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
N117 axe read (1)	Sortie came 2 électrique rapide: Affichage de la sortie de la came 2 électrique rapide. 0: <i>Inactif</i> ; 1: <i>Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 1D 40 00 hex	3A75h	0h
N120 axe r=1, w=1	Came 3 électrique rapide Enable: Signal Enable pour la came rapide 3. REMARQUE Dans le réglage "1:actif", la fonction came est directement reliée à la sortie BA5. C'est pourquoi, il faut veiller à ce que BA5 ne soit pas paramétrée à d'autres fins. Il est notamment conseillé d'effacer le contenu du paramètre <i>F65 BA5-Source</i> . 0: <i>inactif</i> ; si les positions initiale et finale de la came ne sont pas identiques, la sortie de came est toujours inactive. Si les positions initiale et finale de la came sont identiques, la sortie de came est invariable. 1: <i>actif</i> ; si les positions initiale et finale de la came ne sont pas identiques, la sortie de came est activée conformément à sa fonction. Si les positions initiale et finale de la came sont identiques, la sortie de came est alors invariable. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 1E 00 00 hex	3A78h	0h
N121 axe r=1, w=1	Came 3 électrique rapide maître / axe: Commutation de la came rapide 3 entre came maître et came axe. 0: <i>Axe</i> ; la came rapide est mappée sur la base de la position axe. 1: <i>Maître</i> ; la came rapide est mappée sur la base de la position maître. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 1E 40 00 hex	3A79h	0h
N122 axe r=1, w=1	Came maître 3 électrique rapide position de départ: Position de départ de la came maître 3 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i> . <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0,00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 1E 80 00 hex 👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3A7Ah	0h
N123 axe r=1, w=1	Came maître 3 électrique rapide position finale: Position finale de la came maître 3 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i> . <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0,00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 1E C0 00 hex 👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3A7Bh	0h
N124 axe r=1, w=1	Came axe 3 électrique rapide 1 position de départ: Position de départ de la came esclave 3 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi <i>I06, I07, I08, I09</i> . <i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0,00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 1F 00 00 hex 👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3A7Ch	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N125 axe r=1, w=1	<p>Came axe 3 électrique rapide position finale: Position finale de la came esclave 3 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi 106, 107, 108, 109.</p> <p>domaine des valeurs in 109: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit Bus de terrain: 1LSB=siehe 106; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 1F 40 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A7Dh	0h
N126 axe r=1, w=1	<p>Came 3 électrique rapide compensation temps mort: La saisie d'une compensation du temps mort engendre un décalage de la came égal à la distance que l'axe correspondant aurait parcouru durant le temps réglé s'il avait été déplacé à cette vitesse pendant le dernier cycle technologique. A vitesse constante, il s'ensuit donc un décalage temporel égal à la compensation temps mort réglé exactement. Les valeurs positives décalent la came à un moment antérieur. Les valeurs négatives décalent la came à un moment ultérieur.</p> <p>domaine des valeurs in us: -31Bit ... 0 ... 31 Bit Bus de terrain: 1LSB=1us; Type: I32; USS-Adr: 0E 1F 80 00 hex</p>	3A7Eh	0h
N127 axe read (1)	<p>Sortie came 3 électrique rapide: Affichage de la sortie de la came 3 électrique rapide.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 1F C0 00 hex</p>	3A7Fh	0h
N130 axe r=1, w=1	<p>Came 4 électrique rapide Enable: Signal Enable pour la came rapide 4.</p> <p>REMARQUE Dans le réglage "1:actif", la fonction came est directement reliée à la sortie BA6. C'est pourquoi, il faut veiller à ce que BA6 ne soit pas paramétrée à d'autres fins. Il est notamment conseillé d'effacer le contenu du paramètre F66 BA6-Source.</p> <p>0: inactif; si les positions initiale et finale de la came ne sont pas identiques, la sortie de came est toujours inactive. Si les positions initiale et finale de la came sont identiques, la sortie de came est invariable.</p> <p>1: actif; si les positions initiale et finale de la came ne sont pas identiques, la sortie de came est activée conformément à sa fonction. Si les positions initiale et finale de la came sont identiques, la sortie de came est alors invariable.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 20 80 00 hex</p>	3A82h	0h
N131 axe r=1, w=1	<p>Came 4 électrique rapide maître / axe: Commutation de la came rapide 4 entre came maître et came axe.</p> <p>0: Axe; la came rapide est mappée sur la base de la position axe. 1: Maître; la came rapide est mappée sur la base de la position maître.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 20 C0 00 hex</p>	3A83h	0h
N132 axe r=1, w=1	<p>Came maître 4 électrique rapide position de départ: Position de départ de la came maître 4 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres G46, G47, G48, G49.</p> <p>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 21 00 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A84h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
N133 axe r=1, w=1	<p>Came maître 4 électrique rapide position finale: Position finale de la came maître 4 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 21 40 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A85h	0h
N134 axe r=1, w=1	<p>Came axe 4 électrique rapide 1 position de départ: Position de départ de la came esclave 4 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi <i>I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 21 80 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A86h	0h
N135 axe r=1, w=1	<p>Came axe 4 électrique rapide position finale: Position finale de la came esclave 4 électrique rapide. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi <i>I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 21 C0 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A87h	0h
N136 axe r=1, w=1	<p>Came 4 électrique rapide compensation temps mort: La saisie d'une compensation du temps mort engendre un décalage de la came égal à la distance que l'axe correspondant aurait parcouru durant le temps réglé s'il avait été déplacé à cette vitesse pendant le dernier cycle technologique. A vitesse constante, il s'ensuit donc un décalage temporel égal à la compensation temps mort réglé exactement. Les valeurs positives décalent la came à un moment antérieur. Les valeurs négatives décalent la came à un moment ultérieur.</p> <p><i>domaine des valeurs in us: -31Bit ... 0 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1us; Type: I32; USS-Adr: 0E 22 00 00 hex</p>	3A88h	0h
N137 axe read (1)	<p>Sortie came 4 électrique rapide: Affichage de la sortie de la came 4 électrique rapide.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 22 40 00 hex</p>	3A89h	0h
N140 axe r=1, w=1	<p>Cam-Enable: Signal Enable pour le module came universel 101081.</p> <p>0: <i>inactif</i>; Sortie de came inactive, peut être toutefois commutée de manière forcée sur active via <i>N150</i>. 1: <i>actif</i>; Sortie de came commandée par la fonction came, peut être toutefois commutée de manière forcée sur active via <i>N150</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 23 00 00 hex</p>	3A8Ch	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N141 axe r=1, w=1	<p>Came pour axe / maître: Commutation de la came universelle entre came maître et came axe.</p> <p>0: <i>Axe</i>; la came est mappée sur la base de la position axe. La position réelle est donnée par le paramètre I900 (ou I901).</p> <p>1: <i>Maître</i>; la came est mappée sur la base de la position maître. La position réelle est donnée par le paramètre G908 (ou G909).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 23 40 00 hex</p>	3A8Dh	0h
N142 axe r=1, w=1	<p>Came maître position de départ: Position de départ de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres G46, G47, G48, G49.</p> <p>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 23 80 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A8Eh	0h
N143 axe r=1, w=1	<p>Came maître position finale: Position finale de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres G46, G47, G48, G49.</p> <p>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 23 C0 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A8Fh	0h
N144 axe r=1, w=1	<p>Came axe position de départ: Position de départ de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi I06, I07, I08, I09.</p> <p>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 24 00 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A90h	0h
N145 axe r=1, w=1	<p>Came axe position finale: Position finale de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi I06, I07, I08, I09.</p> <p>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 24 40 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A91h	0h
N146 axe r=1, w=1	<p>Hystérésis came mise à l'échelle maître: Bande d'hystérésis à gauche et à droite des points de départ et final de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres G46, G47, G48, G49.</p> <p>domaine des valeurs in G49: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0E 24 80 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3A92h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation				
Par.	description			bus de terrain-adresse
N147 axe r=1, w=1	Hystérésis came mise à l'échelle axe: Bande d'hystérésis à gauche et à droite des points de départ et final de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position via les paramètres <i>I06</i> , <i>I07</i> , <i>I08</i> , <i>I09</i> . <i>domaine des valeurs in I09: 0.00 ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0E 24 C0 00 hex 👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.			3A93h 0h
N148 axe r=1, w=1	Compensation du temps mort de la came: La saisie d'une compensation du temps mort engendre un décalage de la came, dépendant de la vitesse. Pour tout renseignement complémentaire, voir documentation sur le module came. <i>domaine des valeurs in µs: 0 ... 0 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: I32; USS-Adr: 0E 25 00 00 hex			3A94h 0h
N149 axe read (1)	Signal de sortie de la came: Affichage de la sortie de la came universelle. 0: <i>Inactif</i> ; 1: <i>Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 25 40 00 hex			3A95h 0h
N150 axe r=1, w=1	Forcer la came sur la valeur: La valeur de <i>N150</i> est reliée OU au signal de sortie interne de la came universelle. Le résultat est édité comme signal de sortie de la came. 0: <i>Inactif</i> ; 1: <i>Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 25 80 00 hex			3A96h 0h
N151 axe read (1)	Compensation temps mort sur la limite: Si la came est paramétrée sur une plage de déplacement infinie, la compensation du temps est limitée à ± une circonférence au maximum. Si cette limitation est dépassée, 1: <i>actif</i> sera édité sur le paramètre <i>N151</i> . Si la compensation du temps mort est situé au sein de la plage admise, <i>inactif</i> sera édité. 0: <i>Inactif</i> ; 1: <i>Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 25 C0 00 hex			3A97h 0h
N160 axe r=1, w=1	Came-Enable: Signal Enable pour le module came universel 101081. 0: <i>inactif</i> ; Sortie de came inactive, peut être toutefois commutée de manière forcée sur active via <i>N170</i> . 1: <i>actif</i> ; Sortie de came commandée par la fonction came, peut être toutefois commutée de manière forcée sur active via <i>N170</i> . Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 28 00 00 hex			3AA0h 0h
N161 axe r=1, w=1	Came pour axe / maître: Commutation de la came universelle entre came maître et came axe. 0: <i>Axe</i> ; la came est mappée sur la base de la position axe. La position réelle est donnée par le paramètre <i>I900</i> (ou <i>I901</i>). 1: <i>Maître</i> ; la came est mappée sur la base de la position maître. La position réelle est donnée par le paramètre <i>G908</i> (ou <i>G909</i>). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 28 40 00 hex			3AA1h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
N162 axe r=1, w=1	<p>Came maître position de départ: Position de départ de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 28 80 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AA2h	0h
N163 axe r=1, w=1	<p>Came maître position finale: Position finale de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 28 C0 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AA3h	0h
N164 axe r=1, w=1	<p>Came axe position de départ: Position de départ de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres <i>Posi I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 29 00 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AA4h	0h
N165 axe r=1, w=1	<p>Came axe position finale: Position finale de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres <i>Posi I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 29 40 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AA5h	0h
N166 axe r=1, w=1	<p>Hystérésis came mise à l'échelle maître: Bande d'hystérésis à gauche et à droite des points de départ et final de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0E 29 80 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AA6h	0h
N167 axe r=1, w=1	<p>Hystérésis came mise à l'échelle axe: Bande d'hystérésis à gauche et à droite des points de départ et final de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position via les paramètres <i>I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: 0.00 ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0E 29 C0 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AA7h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N168 axe r=1, w=1	Compensation du temps mort de la came: La saisie d'une compensation du temps mort engendre un décalage de la came, dépendant de la vitesse. Pour tout renseignement complémentaire, voir documentation sur le module came. <i>domaine des valeurs in μs: 0 ... 0 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1 μ s; Type: I32; USS-Adr: 0E 2A 00 00 hex	3AA8h	0h
N169 axe read (1)	Signal de sortie de la came: Affichage de la sortie de la came universelle. 0: <i>Inactif</i> ; 1: <i>Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 2A 40 00 hex	3AA9h	0h
N170 axe r=1, w=1	Forcer la came sur la valeur: La valeur de N170 est reliée OU au signal de sortie interne de la came universelle. Le résultat est édité comme signal de sortie de la came. 0: <i>Inactif</i> ; 1: <i>Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 2A 80 00 hex	3AAAh	0h
N171 axe read (1)	Compensation temps mort sur la limite: Si la came est paramétrée sur une plage de déplacement infinie, la compensation du temps est limitée à \pm une circonférence au maximum. Si cette limitation est dépassée, 1: <i>actif</i> sera édité sur le paramètre N151. Si la compensation du temps mort est situé au sein de la plage admise, <i>inactif</i> sera édité. 0: <i>Inactif</i> ; 1: <i>Actif</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 2A C0 00 hex	3AABh	0h
N180 axe r=1, w=1	Came-Enable: Signal Enable pour le module came universel 101081. 0: <i>inactif</i> ; Sortie de came inactive, peut être toutefois commutée de manière forcée sur active via N190. 1: <i>actif</i> ; Sortie de came commandée par la fonction came, peut être toutefois commutée de manière forcée sur active via N190. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 2D 00 00 hex	3AB4h	0h
N181 axe r=1, w=1	Came pour axe / maître: Commutation de la came universelle entre came maître et came axe. 0: <i>Axe</i> ; la came est mappée sur la base de la position axe. La position réelle est donnée par le paramètre I900 (ou I901). 1: <i>Maître</i> ; la came est mappée sur la base de la position maître. La position réelle est donnée par le paramètre G908 (ou G909). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 2D 40 00 hex	3AB5h	0h
N182 axe r=1, w=1	Came maître position de départ: Position de départ de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres G46, G47, G48, G49. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute: 1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 2D 80 00 hex 👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3AB6h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
N183 axe r=1, w=1	<p>Came maître position finale: Position finale de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 2D C0 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AB7h	0h
N184 axe r=1, w=1	<p>Came axe position de départ: Position de départ de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres <i>Posi I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 2E 00 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AB8h	0h
N185 axe r=1, w=1	<p>Came axe position finale: Position finale de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres <i>Posi I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 2E 40 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AB9h	0h
N186 axe r=1, w=1	<p>Hystérésis came mise à l'échelle maître: Bande d'hystérésis à gauche et à droite des points de départ et final de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0E 2E 80 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3ABAh	0h
N187 axe r=1, w=1	<p>Hystérésis came mise à l'échelle axe: Bande d'hystérésis à gauche et à droite des points de départ et final de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position via les paramètres <i>I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: 0.00 ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0E 2E C0 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AB Bh	0h
N188 axe r=1, w=1	<p>Compensation du temps mort de la came: La saisie d'une compensation du temps mort engendre un décalage de la came, dépendant de la vitesse. Pour tout renseignement complémentaire, voir documentation sur le module came.</p> <p><i>domaine des valeurs in µs: 0 ... 0 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: I32; USS-Adr: 0E 2F 00 00 hex</p>	3ABCh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
N189 axe read (1)	Signal de sortie de la came: Affichage de la sortie de la came universelle. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 2F 40 00 hex	3ABDh	0h
N190 axe r=1, w=1	Forcer la came sur la valeur: La valeur de <i>N190</i> est reliée OU au signal de sortie interne de la came universelle. Le résultat est édité comme signal de sortie de la came. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 2F 80 00 hex	3ABEh	0h
N191 axe read (1)	Compensation temps mort sur la limite: Si la came est paramétrée sur une plage de déplacement infinie, la compensation du temps est limitée à \pm une circonférence au maximum. Si cette limitation est dépassée, <i>1:actif</i> sera édité sur le paramètre <i>N151</i> . Si la compensation du temps mort est situé au sein de la plage admise, <i>inactif</i> sera édité. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 2F C0 00 hex	3ABFh	0h
N200 axe r=1, w=1	Came-Enable: Signal Enable pour le module came universel 101081. <i>0: inactif;</i> Sortie de came inactive, peut être toutefois commutée de manière forcée sur active via <i>N210</i> . <i>1: actif;</i> Sortie de came commandée par la fonction came, peut être toutefois commutée de manière forcée sur active via <i>N210</i> . Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 32 00 00 hex	3AC8h	0h
N201 axe r=1, w=1	Came pour axe / maître: Commutation de la came universelle entre came maître et came axe. <i>0: Axe;</i> la came est mappée sur la base de la position axe. La position réelle est donnée par le paramètre <i>I900</i> (ou <i>I901</i>). <i>1: Maître;</i> la came est mappée sur la base de la position maître. La position réelle est donnée par le paramètre <i>G908</i> (ou <i>G909</i>). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 32 40 00 hex	3AC9h	0h
N202 axe r=1, w=1	Came maître position de départ: Position de départ de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46</i> , <i>G47</i> , <i>G48</i> , <i>G49</i> . <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0,00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 32 80 00 hex 👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3ACAh	0h
N203 axe r=1, w=1	Came maître position finale: Position finale de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46</i> , <i>G47</i> , <i>G48</i> , <i>G49</i> . <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0,00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 32 C0 00 hex 👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3ACBh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N204 axe r=1, w=1	<p>Came axe position de départ: Position de départ de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi <i>I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 33 00 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3ACCh	0h
N205 axe r=1, w=1	<p>Came axe position finale: Position finale de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi <i>I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 33 40 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3ACDh	0h
N206 axe r=1, w=1	<p>Hystérésis came mise à l'échelle maître: Bande d'hystérésis à gauche et à droite des points de départ et final de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0E 33 80 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3ACEh	0h
N207 axe r=1, w=1	<p>Hystérésis came mise à l'échelle axe: Bande d'hystérésis à gauche et à droite des points de départ et final de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position via les paramètres <i>I06, I07, I08, I09</i>.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: 0.00 ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0E 33 C0 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3ACFh	0h
N208 axe r=1, w=1	<p>Compensation du temps mort de la came: La saisie d'une compensation du temps mort engendre un décalage de la came, dépendant de la vitesse. Pour tout renseignement complémentaire, voir documentation sur le module came.</p> <p><i>domaine des valeurs in µs: 0 ... 0 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: I32; USS-Adr: 0E 34 00 00 hex</p>	3AD0h	0h
N209 axe read (1)	<p>Signal de sortie de la came: Affichage de la sortie de la came universelle.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 34 40 00 hex</p>	3AD1h	0h
N210 axe r=1, w=1	<p>Forcer la came sur la valeur: La valeur de <i>N210</i> est reliée OU au signal de sortie interne de la came universelle. Le résultat est édité comme signal de sortie de la came.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 34 80 00 hex</p>	3AD2h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N211 axe read (1)	<p>Compensation temps mort sur la limite: Si la came est paramétrée sur une plage de déplacement infinie, la compensation du temps est limitée à \pm une circonférence au maximum. Si cette limitation est dépassée, <i>1:actif</i> sera édité sur le paramètre <i>N151</i>. Si la compensation du temps mort est situé au sein de la plage admise, <i>inactif</i> sera édité.</p> <p>0: <i>Inactif</i>; 1: <i>Actif</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 34 C0 00 hex</p>	3AD3h	0h
N220 axe r=1, w=1	<p>Came-Enable: Signal Enable pour le module came universel 101081.</p> <p>0: <i>inactif</i>; Sortie de came inactive, peut être toutefois commutée de manière forcée sur active via <i>N230</i>. 1: <i>actif</i>; Sortie de came commandée par la fonction came, peut être toutefois commutée de manière forcée sur active via <i>N230</i>.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 37 00 00 hex</p>	3ADCh	0h
N221 axe r=1, w=1	<p>Came pour axe / maître: Commutation de la came universelle entre came maître et came axe.</p> <p>0: <i>Axe</i>; la came est mappée sur la base de la position axe. La position réelle est donnée par le paramètre <i>I900</i> (ou <i>I901</i>). 1: <i>Maître</i>; la came est mappée sur la base de la position maître. La position réelle est donnée par le paramètre <i>G908</i> (ou <i>G909</i>).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 37 40 00 hex</p>	3ADDh	0h
N222 axe r=1, w=1	<p>Came maître position de départ: Position de départ de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46</i>, <i>G47</i>, <i>G48</i>, <i>G49</i>.</p> <p>domaine des valeurs in <i>G49</i>: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97 Bus de terrain: 1LSB=siehe <i>G46</i>; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 37 80 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3ADEh	0h
N223 axe r=1, w=1	<p>Came maître position finale: Position finale de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46</i>, <i>G47</i>, <i>G48</i>, <i>G49</i>.</p> <p>domaine des valeurs in <i>G49</i>: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97 Bus de terrain: 1LSB=siehe <i>G46</i>; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 37 C0 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3ADFh	0h
N224 axe r=1, w=1	<p>Came axe position de départ: Position de départ de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres <i>Posi I06</i>, <i>I07</i>, <i>I08</i>, <i>I09</i>.</p> <p>domaine des valeurs in <i>I09</i>: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit Bus de terrain: 1LSB=siehe <i>I06</i>; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 38 00 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AE0h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
N225 axe r=1, w=1	<p>Came axe position finale: Position finale de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi 106, 107, 108, 109.</p> <p><i>domaine des valeurs in 109: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe 106; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 38 40 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AE1h	0h
N226 axe r=1, w=1	<p>Hystérésis came mise à l'échelle maître: Bande d'hystérésis à gauche et à droite des points de départ et final de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres G46, G47, G48, G49.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0E 38 80 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AE2h	0h
N227 axe r=1, w=1	<p>Hystérésis came mise à l'échelle axe: Bande d'hystérésis à gauche et à droite des points de départ et final de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position via les paramètres 106, 107, 108, 109.</p> <p><i>domaine des valeurs in 109: 0.00 ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe 106; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0E 38 C0 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3AE3h	0h
N228 axe r=1, w=1	<p>Compensation du temps mort de la came: La saisie d'une compensation du temps mort engendre un décalage de la came, dépendant de la vitesse. Pour tout renseignement complémentaire, voir documentation sur le module came.</p> <p><i>domaine des valeurs in µs: 0 ... 0 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: I32; USS-Adr: 0E 39 00 00 hex</p>	3AE4h	0h
N229 axe read (1)	<p>Signal de sortie de la came: Affichage de la sortie de la came universelle.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 39 40 00 hex</p>	3AE5h	0h
N230 axe r=1, w=1	<p>Forcer la came sur la valeur: La valeur de N230 est reliée OU au signal de sortie interne de la came universelle. Le résultat est édité comme signal de sortie de la came.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 39 80 00 hex</p>	3AE6h	0h
N231 axe read (1)	<p>Compensation temps mort sur la limite: Si la came est paramétrée sur une plage de déplacement infinie, la compensation du temps est limitée à ± une circonférence au maximum. Si cette limitation est dépassée, 1:actif sera édité sur le paramètre N151. Si la compensation du temps mort est situé au sein de la plage admise, inactif sera édité.</p> <p>0: Inactif; 1: Actif;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 39 C0 00 hex</p>	3AE7h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N240 axe r=1, w=1	Came-Enable: Signal Enable pour le module came universel 101081. <i>0: inactif;</i> Sortie de came inactive, peut être toutefois commutée de manière forcée sur active via <i>N250</i> . <i>1: actif;</i> Sortie de came commandée par la fonction came, peut être toutefois commutée de manière forcée sur active via <i>N250</i> . Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 3C 00 00 hex	3AF0h	0h
N241 axe r=1, w=1	Came pour axe / maître: Commutation de la came universelle entre came maître et came axe. <i>0: Axe;</i> la came est mappée sur la base de la position axe. La position réelle est donnée par le paramètre <i>I900</i> (ou <i>I901</i>). <i>1: Maître;</i> la came est mappée sur la base de la position maître. La position réelle est donnée par le paramètre <i>G908</i> (ou <i>G909</i>). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 3C 40 00 hex	3AF1h	0h
N242 axe r=1, w=1	Came maître position de départ: Position de départ de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46</i> , <i>G47</i> , <i>G48</i> , <i>G49</i> . <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 3C 80 00 hex ☞ Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3AF2h	0h
N243 axe r=1, w=1	Came maître position finale: Position finale de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46</i> , <i>G47</i> , <i>G48</i> , <i>G49</i> . <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 3C C0 00 hex ☞ Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3AF3h	0h
N244 axe r=1, w=1	Came axe position de départ: Position de départ de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi <i>I06</i> , <i>I07</i> , <i>I08</i> , <i>I09</i> . <i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 3D 00 00 hex ☞ Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3AF4h	0h
N245 axe r=1, w=1	Came axe position finale: Position finale de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position de la commande par positionnement via les paramètres Posi <i>I06</i> , <i>I07</i> , <i>I08</i> , <i>I09</i> . <i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 3D 40 00 hex ☞ Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3AF5h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N246 axe r=1, w=1	Hystérésis came mise à l'échelle maître: Bande d'hystérésis à gauche et à droite des points de départ et final de la came universelle paramétrée comme came maître. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne maître via les paramètres <i>G46, G47, G48, G49</i> . <i>domaine des valeurs in G49: 0.00 ... 0.00 ... 47185919.98</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.20; USS-Adr: 0E 3D 80 00 hex 👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3AF6h	0h
N247 axe r=1, w=1	Hystérésis came mise à l'échelle axe: Bande d'hystérésis à gauche et à droite des points de départ et final de la came universelle paramétrée comme came axe. La valeur de la position est mise à l'échelle comme une consigne de position via les paramètres <i>I06, I07, I08, I09</i> . <i>domaine des valeurs in I09: 0.00 ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: I32; valeur brute:1LSB=Funct.no.14; USS-Adr: 0E 3D C0 00 hex 👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3AF7h	0h
N248 axe r=1, w=1	Compensation du temps mort de la came: La saisie d'une compensation du temps mort engendre un décalage de la came, dépendant de la vitesse. Pour tout renseignement complémentaire, voir documentation sur le module came. <i>domaine des valeurs in µs: 0 ... 0 ... 31 Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=1µs; Type: I32; USS-Adr: 0E 3E 00 00 hex	3AF8h	0h
N249 axe read (1)	Signal de sortie de la came: Affichage de la sortie de la came universelle. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 3E 40 00 hex	3AF9h	0h
N250 axe r=1, w=1	Forcer la came sur la valeur: La valeur de <i>N250</i> est reliée OU au signal de sortie interne de la came universelle. Le résultat est édité comme signal de sortie de la came. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 3E 80 00 hex	3AFAh	0h
N251 axe read (1)	Compensation temps mort sur la limite: Si la came est paramétrée sur une plage de déplacement infinie, la compensation du temps est limitée à ± une circonférence au maximum. Si cette limitation est dépassée, <i>1:actif</i> sera édité sur le paramètre <i>N151</i> . Si la compensation du temps mort est situé au sein de la plage admise, <i>inactif</i> sera édité. <i>0: Inactif;</i> <i>1: Actif;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 3E C0 00 hex	3AFBh	0h
N260 axe r=1, w=1	Posi.Latch Mode: Pilote la fonction <i>Posi.Latch</i> pour la mesure à la microseconde près d'une position ou d'une longueur par un signal externe. <i>0: Latch sur flanc montant;</i> <i>1: Latch sur flanc descendant;</i> <i>2: Latch sur flanc suivant;</i> <i>3: Réservé; provisoirement comme 2.</i> <i>4: Différence entre flanc montant et montant;</i> <i>5: Différence entre flanc descendant et descendant;</i> <i>6: Différence entre flanc montant et descendant;</i> <i>7: Différence entre flanc descendant et montant;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 41 00 00 hex	3B04h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N261 axe r=1, w=1	Latch pour axe / maître: Détermine si le Latch verrouille la position axe ou maître. <u>0: Axe;</u> <u>1: Maître;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 41 40 00 hex	3B05h	0h
N262 axe, OFF r=1, w=1	Posi-Latch exécuter source: Le flanc du signal <i>Posi.Latch Execute</i> déclenche la mesure de la position réelle dans N265 en fonction de ce paramètre. N262 détermine la source du signal <i>Posi.Latch Execute</i> . Si ce paramètre est égal à 2:Paramètre, tout verrouillage est impossible en raison de nombre insuffisant de bits de commande correspondants. REMARQUE La position réelle peut être mesurée à la microseconde près si le signal <i>Posi.Latch Execute</i> est placé sur les entrées binaires BE1 à BE5. <u>0: Bas;</u> <u>1: Haut;</u> 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 41 80 00 hex	3B06h	0h
N263 axe, OFF r=1, w=1	Posi-Latch réinitialisation source: Le signal <i>Posi.Latch Reset</i> active la fonction Posi.Latch. La fonction Posi.Latch permet de saisir la position actuelle et convient donc par ex. au relevé des cotes des pièces usinées. Avec le flanc montant du signal Reset, le <i>Posi.Latch</i> statut N266 est remis à zéro. N263 détermine la source du signal <i>Posi.Latch Reset</i> . Si ce paramètre est égal à 2:Paramètre, tout verrouillage est impossible en raison de nombre insuffisant de bits de commande correspondants. <u>0: Bas;</u> <u>1: Haut;</u> 2: Paramètre; 3: BE1;	3B07h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 41 C0 00 hex</p>		
N264 axe read (1)	<p>Position maître verrouillée: Affichage de la position maître mesurée avec la fonction Latch. En cas de métrologie des longueurs ($N260 = 4 \dots 7$), la position initiale est affichée après le premier flanc de <i>Posi.Latch Execute</i> et après le deuxième flanc, la longueur mesurée.</p> <p>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 42 00 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3B08h	0h
N265 axe read (1)	<p>Position axe verrouillée: Affichage de la position axe mesurée avec la fonction Latch. En cas de métrologie des longueurs ($N260 = 4 \dots 7$), la position initiale est affichée après le premier flanc de <i>Posi.Latch Execute</i> et après le deuxième flanc, la longueur mesurée.</p> <p>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 42 40 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3B09h	0h
N266 axe read (1)	<p>Posi.Latch Statut: Affichage du statut actuel Posi-Latch</p> <p>0: <i>Prêt pour l'enregistrement;</i> Le Latch est prêt et attend le flanc de signal réglé sur l'entrée Latch-Execute.</p> <p>1: <i>Position verrouillée;</i> Dans les modes 0, 1 et 2, le Latch a sauvegardé une position et se trouve en état final. Latch-Reset permet de retourner à l'état opérationnel 0. Dans les modes 4, 5, 6 et 7, le premier de deux flancs de signal a été reconnu et le Latch attend en fonction du mode le deuxième flanc de signal.</p> <p>2: <i>Différence verrouillée;</i> Seulement dans les modes 4, 5, 6 et 7. Le Latch a sauvegardé la deuxième position et calculé la différence de position. Il est en état final. Latch-Reset permet de retourner à l'état opérationnel 0.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 42 80 00 hex</p>	3B0Ah	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N270 axe r=1, w=1	<p>Posi.Latch Mode: Pilote la fonction <i>Posi.Latch</i> pour la mesure à la microseconde près d'une position ou d'une longueur par un signal externe.</p> <p><u>0: Latch sur flanc montant;</u> 1: Latch sur flanc descendant; 2: Latch sur flanc suivant; 3: Réservé; provisoirement comme 2. 4: Différence entre flanc montant et montant; 5: Différence entre flanc descendant et descendant; 6: Différence entre flanc montant et descendant; 7: Différence entre flanc descendant et montant;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 43 80 00 hex</p>	3B0Eh	0h
N271 axe r=1, w=1	<p>Latch pour axe / maître: Détermine si le Latch verrouille la position axe ou maître.</p> <p><u>0: Axe;</u> 1: Maître;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 43 C0 00 hex</p>	3B0Fh	0h
N272 axe, OFF r=1, w=1	<p>Posi-Latch exécuter source: Le flanc du signal <i>Posi.Latch Exécute</i> déclenche la mesure de la position réelle dans N275 en fonction de ce paramètre. N272 détermine la source du signal <i>Posi.Latch Exécute</i>. Si ce paramètre est égal à 2:Paramètre, tout verrouillage est impossible en raison de nombre insuffisant de bits de commande correspondants.</p> <p>REMARQUE La position réelle peut être mesurée à la microseconde près si le signal <i>Posi.Latch Exécute</i> est placé sur les entrées binaires BE1 à BE5.</p> <p><u>0: Bas;</u> 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 44 00 00 hex</p>	3B10h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N273 axe, OFF r=1, w=1	<p>Posi-Latch réinitialisation source: Le signal <i>Posi.Latch</i> Reset active la fonction Posi.Latch. La fonction Posi.Latch permet de saisir la position actuelle et convient donc par ex. au relevé des cotes des pièces usinées. Avec le flanc montant du signal Reset, le <i>Posi.Latch</i> statut N276 est remis à zéro. N273 détermine la source du signal <i>Posi.Latch</i> Reset. Si ce paramètre est égal à 2:Paramètre, tout verrouillage est impossible en raison de nombre insuffisant de bits de commande correspondants.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 44 40 00 hex</p>	3B11h	0h
N274 axe read (1)	<p>Position maître verrouillée: Affichage de la position maître mesurée avec la fonction Latch. En cas de métrologie des longueurs (N270 = 4 ... 7), la position initiale est affichée après le premier flanc de <i>Posi.Latch</i> Execute et après le deuxième flanc, la longueur mesurée.</p> <p>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 44 80 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3B12h	0h
N275 axe read (1)	<p>Position axe verrouillée: Affichage de la position axe mesurée avec la fonction Latch. En cas de métrologie des longueurs (N260 = 4 ... 7), la position initiale est affichée après le premier flanc de <i>Posi.Latch</i> Execute et après le deuxième flanc, la longueur mesurée.</p> <p>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 44 C0 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3B13h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation				
Par.	description			bus de terrain-adresse
N276 axe read (1)	Posi.Latch Statut: Affichage du statut actuel <i>Posi-Latch</i> . <u>0:</u> <i>Prêt pour l'enregistrement;</i> Le Latch est prêt et attend le flanc de signal réglé sur l'entrée Latch-Execute. <u>1:</u> <i>Position verrouillée;</i> Dans les modes 0, 1 et 2, le Latch a sauvegardé une position et se trouve en état final. Latch-Reset permet de retourner à l'état opérationnel 0. Dans les modes 4, 5, 6 et 7, le premier de deux flancs de signal a été reconnu et le Latch attend en fonction du mode le deuxième flanc de signal. <u>2:</u> <i>Différence verrouillée;</i> Seulement dans les modes 4, 5, 6 et 7. Le Latch a sauvegardé la deuxième position et calculé la différence de position. Il est en état final. Latch-Reset permet de retourner à l'état opérationnel 0. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 45 00 00 hex			3B14h 0h
N280 axe r=1, w=1	Posi.Latch Mode: Pilote la fonction <i>Posi.Latch</i> pour la mesure à la microseconde près d'une position ou d'une longueur par un signal externe. <u>0:</u> <i>Latch sur flanc montant;</i> <u>1:</u> <i>Latch sur flanc descendant;</i> <u>2:</u> <i>Latch sur flanc suivant;</i> <u>3:</u> <i>Réservé;</i> provisoirement comme 2. <u>4:</u> <i>Différence entre flanc montant et montant;</i> <u>5:</u> <i>Différence entre flanc descendant et descendant;</i> <u>6:</u> <i>Différence entre flanc montant et descendant;</i> <u>7:</u> <i>Différence entre flanc descendant et montant;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 46 00 00 hex			3B18h 0h
N281 axe r=1, w=1	Latch pour axe / maître: Détermine si le Latch verrouille la position axe ou maître. <u>0:</u> <i>Axe;</i> <u>1:</u> <i>Maître;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 46 40 00 hex			3B19h 0h
N282 axe, OFF r=1, w=1	Posi-Latch exécuter source: Le flanc du signal <i>Posi.Latch Execute</i> déclenche la mesure de la position réelle dans N285 en fonction de ce paramètre. N282 détermine la source du signal <i>Posi.Latch Execute</i> . Si ce paramètre est égal à 2: <i>Paramètre</i> , tout verrouillage est impossible en raison de nombre insuffisant de bits de commande correspondants. REMARQUE La position réelle peut être mesurée à la microseconde près si le signal <i>Posi.Latch Execute</i> est placé sur les entrées binaires BE1 à BE5. <u>0:</u> <i>Bas;</i> <u>1:</u> <i>Haut;</i> <u>2:</u> <i>Paramètre;</i> <u>3:</u> <i>BE1;</i> <u>4:</u> <i>BE1-invers;</i> <u>5:</u> <i>BE2;</i> <u>6:</u> <i>BE2-invers;</i> <u>7:</u> <i>BE3;</i> <u>8:</u> <i>BE3-invers;</i> <u>9:</u> <i>BE4;</i> <u>10:</u> <i>BE4-invers;</i> <u>11:</u> <i>BE5;</i> <u>12:</u> <i>BE5-invers;</i> <u>13:</u> <i>BE6;</i> <u>14:</u> <i>BE6-invers;</i>			3B1Ah 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 46 80 00 hex		
N283 axe, OFF r=1, w=1	Posi-Latch réinitialisation source: Le signal <i>Posi.Latch</i> Reset active la fonction <i>Posi.Latch</i> . La fonction <i>Posi.Latch</i> permet de saisir la position actuelle et convient donc par ex. au relevé des cotes des pièces usinées. Avec le flanc montant du signal Reset, le <i>Posi.Latch</i> statut N286 est remis à zéro. N283 détermine la source du signal <i>Posi.Latch</i> Reset. Si ce paramètre est égal à 2:Paramètre, tout verrouillage est impossible en raison de nombre insuffisant de bits de commande correspondants. 0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 46 C0 00 hex	3B1Bh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N284 axe read (1)	<p>Position maître verrouillée: Affichage de la position maître mesurée avec la fonction Latch. En cas de métrologie des longueurs ($N280 = 4 \dots 7$), la position initiale est affichée après le premier flanc de <i>Posi.Latch Execute</i> et après le deuxième flanc, la longueur mesurée.</p> <p><i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 47 00 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3B1Ch	0h
N285 axe read (1)	<p>Position axe verrouillée: Affichage de la position axe mesurée avec la fonction Latch. En cas de métrologie des longueurs ($N260 = 4 \dots 7$), la position initiale est affichée après le premier flanc de <i>Posi.Latch Execute</i> et après le deuxième flanc, la longueur mesurée.</p> <p><i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 47 40 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3B1Dh	0h
N286 axe read (1)	<p>Posi.Latch Statut: Affichage du statut actuel Posi-Latch.</p> <p><u>0:</u> <i>Prêt pour l'enregistrement;</i> Le Latch est prêt et attend le flanc de signal réglé sur l'entrée Latch-Execute.</p> <p><u>1:</u> <i>Position verrouillée;</i> Dans les modes 0, 1 et 2, le Latch a sauvegardé une position et se trouve en état final. Latch-Reset permet de retourner à l'état opérationnel 0. Dans les modes 4, 5, 6 et 7, le premier de deux flancs de signal a été reconnu et le Latch attend en fonction du mode le deuxième flanc de signal.</p> <p><u>2:</u> <i>Différence verrouillée;</i> Seulement dans les modes 4, 5, 6 et 7. Le Latch a sauvegardé la deuxième position et calculé la différence de position. Il est en état final. Latch-Reset permet de retourner à l'état opérationnel 0.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 47 80 00 hex</p>	3B1Eh	0h
N290 axe r=1, w=1	<p>Posi.Latch Mode: Pilote la fonction <i>Posi.Latch</i> pour la mesure à la microseconde près d'une position ou d'une longueur par un signal externe.</p> <p><u>0:</u> <i>Latch sur flanc montant;</i> <u>1:</u> <i>Latch sur flanc descendant;</i> <u>2:</u> <i>Latch sur flanc suivant;</i> <u>3:</u> <i>Réservé;</i> provisoirement comme 2. <u>4:</u> <i>Différence entre flanc montant et montant;</i> <u>5:</u> <i>Différence entre flanc descendant et descendant;</i> <u>6:</u> <i>Différence entre flanc montant et descendant;</i> <u>7:</u> <i>Différence entre flanc descendant et montant;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 48 80 00 hex</p>	3B22h	0h
N291 axe r=1, w=1	<p>Latch pour axe / maître: Détermine si le Latch verrouille la position axe ou maître.</p> <p><u>0:</u> <i>Axe;</i> <u>1:</u> <i>Maître;</i></p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 48 C0 00 hex</p>	3B23h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N292 axe, OFF r=1, w=1	<p>Posi-Latch exécuter source: Le flanc du signal <i>Posi.Latch Execute</i> déclenche la mesure de la position réelle dans N295 en fonction de ce paramètre. N292 détermine la source du signal <i>Posi.Latch Execute</i>. Si ce paramètre est égal à 2:Paramètre, tout verrouillage est impossible en raison de nombre insuffisant de bits de commande correspondants.</p> <p>REMARQUE La position réelle peut être mesurée à la microseconde près si le signal <i>Posi.Latch Execute</i> est placé sur les entrées binaires BE1 à BE5.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 49 00 00 hex</p>	3B24h	0h
N293 axe, OFF r=1, w=1	<p>Posi-Latch réinitialisation source: Le signal <i>Posi.Latch Reset</i> active la fonction Posi.Latch. La fonction Posi.Latch permet de saisir la position actuelle et convient donc par ex. au relevé des cotes des pièces usinées. Avec le flanc montant du signal Reset, le <i>Posi.Latch</i> statut N296 est remis à zéro. N293 détermine la source du signal <i>Posi.Latch Reset</i>. Si ce paramètre est égal à 2:Paramètre, tout verrouillage est impossible en raison de nombre insuffisant de bits de commande correspondants.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers;</p>	3B25h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 49 40 00 hex		
N294 axe read (1)	Position maître verrouillée: Affichage de la position maître mesurée avec la fonction Latch. En cas de métrologie des longueurs (N290 = 4 ... 7), la position initiale est affichée après le premier flanc de <i>Posi.Latch Exécute</i> et après le deuxième flanc, la longueur mesurée. <i>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 49 80 00 hex ⓘ Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3B26h	0h
N295 axe read (1)	Position axe verrouillée: Affichage de la position axe mesurée avec la fonction Latch. En cas de métrologie des longueurs (N260 = 4 ... 7), la position initiale est affichée après le premier flanc de <i>Posi.Latch Exécute</i> et après le deuxième flanc, la longueur mesurée. <i>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit</i> Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute:1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 49 C0 00 hex ⓘ Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.	3B27h	0h
N296 axe read (1)	Posi.Latch Statut: Affichage du statut actuel Posi-Latch. 0: <i>Prêt pour l'enregistrement;</i> Le Latch est prêt et attend le flanc de signal réglé sur l'entrée Latch-Exécute. 1: <i>Position verrouillée;</i> Dans les modes 0, 1 et 2, le Latch a sauvegardé une position et se trouve en état final. Latch-Reset permet de retourner à l'état opérationnel 0. Dans les modes 4, 5, 6 et 7, le premier de deux flancs de signal a été reconnu et le Latch attend en fonction du mode le deuxième flanc de signal. 2: <i>Différence verrouillée;</i> Seulement dans les modes 4, 5, 6 et 7. Le Latch a sauvegardé la deuxième position et calculé la différence de position. Il est en état final. Latch-Reset permet de retourner à l'état opérationnel 0. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 4A 00 00 hex	3B28h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N300 axe r=1, w=1	<p>Posi.Latch Mode: Pilote la fonction <i>Posi.Latch</i> pour la mesure à la microseconde près d'une position ou d'une longueur par un signal externe.</p> <p><u>0: Latch sur flanc montant;</u> 1: Latch sur flanc descendant; 2: Latch sur flanc suivant; 3: Réservé; provisoirement comme 2. 4: Différence entre flanc montant et montant; 5: Différence entre flanc descendant et descendant; 6: Différence entre flanc montant et descendant; 7: Différence entre flanc descendant et montant;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 4B 00 00 hex</p>	3B2Ch	0h
N301 axe r=1, w=1	<p>Latch pour axe / maître: Détermine si le Latch verrouille la position axe ou maître.</p> <p><u>0: Axe;</u> 1: Maître;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 0E 4B 40 00 hex</p>	3B2Dh	0h
N302 axe, OFF r=1, w=1	<p>Posi-Latch exécuter source: Le flanc du signal <i>Posi.Latch Execute</i> déclenche la mesure de la position réelle dans N305 en fonction de ce paramètre. N302 détermine la source du signal <i>Posi.Latch Execute</i>. Si ce paramètre est égal à 2:Paramètre, tout verrouillage est impossible en raison de nombre insuffisant de bits de commande correspondants.</p> <p>REMARQUE La position réelle peut être mesurée à la microseconde près si le signal <i>Posi.Latch Execute</i> est placé sur les entrées binaires BE1 à BE5.</p> <p><u>0: Bas;</u> 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 4B 80 00 hex</p>	3B2Eh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
N303 axe, OFF r=1, w=1	<p>Posi-Latch réinitialisation source: Le signal <i>Posi.Latch</i> Reset active la fonction <i>Posi.Latch</i>. La fonction <i>Posi.Latch</i> permet de saisir la position actuelle et convient donc par ex. au relevé des cotes des pièces usinées. Avec le flanc montant du signal Reset, le <i>Posi.Latch</i> statut N306 est remis à zéro. N303 détermine la source du signal <i>Posi.Latch</i> Reset. Si ce paramètre est égal à 2: Paramètre, tout verrouillage est impossible en raison de nombre insuffisant de bits de commande correspondants.</p> <p>0: Bas; 1: Haut; 2: Paramètre; 3: BE1; 4: BE1-invers; 5: BE2; 6: BE2-invers; 7: BE3; 8: BE3-invers; 9: BE4; 10: BE4-invers; 11: BE5; 12: BE5-invers; 13: BE6; 14: BE6-invers; 15: BE7; 16: BE7-invers; 17: BE8; 18: BE8-invers; 19: BE9; 20: BE9-invers; 21: BE10; 22: BE10-invers; 23: BE11; 24: BE11-invers; 25: BE12; 26: BE12-invers; 27: BE13; 28: BE13-invers;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 4B C0 00 hex</p>	3B2Fh	0h
N304 axe read (1)	<p>Position maître verrouillée: Affichage de la position maître mesurée avec la fonction Latch. En cas de métrologie des longueurs (N300 = 4 ... 7), la position initiale est affichée après le premier flanc de <i>Posi.Latch Execute</i> et après le deuxième flanc, la longueur mesurée.</p> <p>domaine des valeurs in G49: -47185920.00 ... 0.00 ... 47185919.97 Bus de terrain: 1LSB=siehe G46; Type: P64; valeur brute: 1LSB=Funct.no.19; USS-Adr: 0E 4C 00 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 0, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3B30h	0h
N305 axe read (1)	<p>Position axe verrouillée: Affichage de la position axe mesurée avec la fonction Latch. En cas de métrologie des longueurs (N260 = 4 ... 7), la position initiale est affichée après le premier flanc de <i>Posi.Latch Execute</i> et après le deuxième flanc, la longueur mesurée.</p> <p>domaine des valeurs in I09: -31Bit ... 0.00 ... 31Bit Bus de terrain: 1LSB=siehe I06; Type: P64; valeur brute: 1LSB=Funct.no.8; USS-Adr: 0E 4C 40 00 hex</p> <p>👁 Le paramètre sur la coordonnée + 1 immédiatement inférieure, divisible par 10, est lu. Si ce paramètre est égal à 1, le paramètre relatif à la fonction de suppression sera masqué.</p>	3B31h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

N.. Posi. points de commutation			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
N306 axe read (1)	<p>Posi.Latch Statut: Affichage du statut actuel <i>Posi-Latch</i>.</p> <p><u>0:</u> <i>Prêt pour l'enregistrement</i>; Le Latch est prêt et attend le flanc de signal réglé sur l'entrée Latch-Execute.</p> <p><u>1:</u> <i>Position verrouillée</i>; Dans les modes 0, 1 et 2, le Latch a sauvegardé une position et se trouve en état final. Latch-Reset permet de retourner à l'état opérationnel 0. Dans les modes 4, 5, 6 et 7, le premier de deux flancs de signal a été reconnu et le Latch attend en fonction du mode le deuxième flanc de signal.</p> <p><u>2:</u> <i>Différence verrouillée</i>; Seulement dans les modes 4, 5, 6 et 7. Le Latch a sauvegardé la deuxième position et calculé la différence de position. Il est en état final. Latch-Reset permet de retourner à l'état opérationnel 0.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 0E 4C 80 00 hex</p>	3B32h	0h

R.. Données de fabrication			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
R01.0 global read (3)	<p>Version matériel bloc de puissance pour Matériel: Numéro indiquée par la version matériel du bloc de puissance. Toutes les modifications des versions matériel sont comptées ici.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 12 00 40 00 hex</p>	4201h	0h
R01.1 global read (3)	<p>Version matériel bloc de puissance pour Matériel-SW: Numéro indiquée par la version matériel du bloc de puissance. Seules les modifications des versions matériel, qui requièrent une adaptation logicielle, sont comptées ici.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 12 00 40 01 hex</p>	4201h	1h
R02 global read (3)	<p>Phases de réseau: Indique s'il s'agit d'un appareil monophasé ou triphasé.</p> <p><u>0:</u> <i>monophasé</i>; <u>1:</u> <i>triphasé</i>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 12 00 80 00 hex</p>	4202h	0h
R03 global read (3)	<p>Tension de réseau: Tension de réseau du redresseur d'entrée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1V; Type: I16; USS-Adr: 12 00 C0 00 hex</p>	4203h	0h
R04 global read (3)	<p>Courant nominal async: Courant nominal du convertisseur en cas d'exploitation avec des machines asynchrones et cadence normale ($B24 = 4$ kHz).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,001A; Type: I32; USS-Adr: 12 01 00 00 hex</p>	4204h	0h
R05 global read (3)	<p>Limite surtempérature: Température du convertisseur maximale admissible. Si la température du convertisseur mesurée <i>E25</i> est supérieure à cette valeur, le dérangement « 38:Température appareil capteur » est déclenché.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1°C; Type: I16; (valeur brute:32767 = 328 °C); USS-Adr: 12 01 40 00 hex</p>	4205h	0h
R24 global read (3)	<p>Courant nominal servo: Courant nominal du convertisseur en cas d'exploitation avec des moteurs brushless et cadence normale ($B24 = 8$ kHz).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=0,001A; Type: I32; USS-Adr: 12 06 00 00 hex</p>	4218h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

R.. Données de fabrication				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
R25 global read (3)	Limite soustempérature: Température du convertisseur minimale admissible. Si la température du convertisseur mesurée <i>E25</i> est inférieure à cette valeur, le dérangement « 38:Température appareil capteur » est déclenché. Peut signaler un dysfonctionnement de la sonde thermique. Bus de terrain: 1LSB=1°C; Type: I16; (valeur brute:32767 = 328 °C); USS-Adr: 12 06 40 00 hex	4219h	0h	
R26 global read (3)	Surintensité async: Indique à partir de quelle intensité le convertisseur en cas d'exploitation avec des machines asynchrones déclenche le dérangement « 33:Surintensité ». Ce chiffre est indiqué en %, grandeur de référence est <i>R04</i> . Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 12 06 80 00 hex	421Ah	0h	
R27 global read (3)	Surintensité servo: Indique à partir de quelle intensité le convertisseur en cas d'exploitation avec des moteurs brushless déclenche le dérangement « 33:Surintensité ». Ce chiffre est indiqué en %, grandeur de référence est <i>R24</i> . Bus de terrain: 1LSB=1%; Type: I16; (valeur brute:32767·LSB=800%); USS-Adr: 12 06 C0 00 hex	421Bh	0h	
R28 global read (3)	Limite surtension: Tension de circuit intermédiaire maximale admissible. Si la tension de circuit intermédiaire mesurée <i>E03</i> est supérieure à cette valeur, le dérangement « 36:Surtension » est déclenché. Bus de terrain: 1LSB=1V; Type: I16; (valeur brute:32767 = 3277 V); USS-Adr: 12 07 00 00 hex	421Ch	0h	
R29 global read (3)	Limite soustension: Tension de circuit intermédiaire minimale requise. Représente la limite inférieure pour le paramètre <i>A35</i> . Bus de terrain: 1LSB=1V; Type: I16; (valeur brute:32767 = 3277 V); USS-Adr: 12 07 40 00 hex	421Dh	0h	
R30 global read (3)	Chopper de freinage disponible: Indique s'il est possible de connecter une résistance de freinage au convertisseur. <i>0: inactif;</i> toute résistance de freinage est impossible <i>1: actif;</i> Résistance de freinage possible. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 12 07 80 00 hex	421Eh	0h	
R31 global read (3)	Chopper de freinage seuil de connexion: Dès le dépassement de cette valeur, le chopper de freinage est activé. Bus de terrain: 1LSB=1V; Type: I16; (valeur brute:32767 = 3277 V); USS-Adr: 12 07 C0 00 hex	421Fh	0h	
R32 global read (3)	Chopper de freinage seuil de déconnexion: Dès le dépassement de cette valeur, le chopper de freinage est désactivé. Bus de terrain: 1LSB=1V; Type: I16; (valeur brute:32767 = 3277 V); USS-Adr: 12 08 00 00 hex	4220h	0h	
R33 global read (3)	Puissance maximale moteur: Puissance maximale d'un moteur exploité avec ce convertisseur. Représente la limite supérieure pour <i>B11</i> . Bus de terrain: 1LSB=0,001kW; Type: I16; (valeur brute:1LSB=0,01·kW); USS-Adr: 12 08 40 00 hex	4221h	0h	
R34 global read (3)	Puissance maximale résistance de freinage: Puissance maximale d'une résistance de freinage connectée à ce convertisseur. Représente la limite supérieure pour <i>A22</i> . Bus de terrain: 1LSB=1W; Type: I16; (valeur brute:1LSB=10·W); USS-Adr: 12 08 80 00 hex	4222h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

R.. Données de fabrication			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
R35 global read (3)	Puissance minimale résistance de freinage: Valeur minimale que doit avoir une résistance de freinage si elle est connectée à ce convertisseur. Représente la limite inférieure pour A21. Bus de terrain: 1LSB=10hm; Type: I16; (valeur brute:32767 = 3277 Ohm); USS-Adr: 12 08 C0 00 hex	4223h	0h
R36.0 global read (3)	Version matériel pièce de commande pour Matériel: Numéro indiquée par la version matériel de la pièce de commande. Toutes les modifications des versions matériel sont comptées ici. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 12 09 00 00 hex	4224h	0h
R36.1 global read (3)	Version matériel pièce de commande pour Matériel-SW: Numéro indiquée par la version matériel de la pièce de commande. Seules les modifications des versions matériel, qui requièrent une adaptation logicielle, sont comptées ici. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 12 09 00 01 hex	4224h	1h

T.. Scope			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
T25 global r=3, w=3	Scope démarre automatiquement: Si T25 est sur « 1:actif », Scope est lancé automatiquement après le téléchargement de la configuration. Même au moment du redémarrage de l'appareil, Scope est lancé automatiquement avec les réglages sauvegardés en dernier. <u>0: Inactif;</u> <u>1: Actif;</u> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: B; USS-Adr: 14 06 40 00 hex	4619h	0h

U.. Fonctions de protection			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
U00 global r=3, w=3	Niveau soustension: Niveau, avec lequel l'événement « 46:Sous-tension » ayant pour origine 1:Sous-tension UZK est déclenché. 2: <u>Avertissement</u> ; après l'écoulement du temps de tolérance dans U01, l'appareil passe en dérangement. 3: <u>Dérangement</u> ; dès le soupassement dans A35, l'appareil passe immédiatement en dérangement. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 00 00 00 hex	4800h	0h
U01 global r=3, w=3	Durée soustension: Seulement réglable pour U00 = 2:Avertissement. Définit la durée pendant laquelle une réaction de la surveillance de la sous-tension est tolérée. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement. <i>domaine des valeurs in s: 1.00 ... 1.00 ... 10.00</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute:2 Bit=1-s); USS-Adr: 15 00 40 00 hex 👁 Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur 2:Avertissement.	4801h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

U.. Fonctions de protection				
Par.	description	bus de terrain-adresse		
U02 global r=3, w=3	<p>Niveau surtempérature appareil i2t : Parallèlement à la surveillance de la température du dissipateur, i2t propose une autre fonction de protection. L'utilisation en pour cent de l'appareil peut être affichée via le paramètre E22. Si la valeur dans E22 est supérieure à 100 %, l'événement 39 sera déclenché. Si l'événement susnommé est déclenché, les types de commande <i>Servo</i>, <i>Commande vectorielle</i> et <i>Commande vectorielle sans capteur (SLVC)</i> sont tout d'abord soumis à une limite de courant. Parallèlement, lors du paramétrage dans U02, un arrêt rapide est déclenché. La limitation du courant peut entraver l'exécution conforme de l'arrêt rapide.</p> <p>AVERTISSEMENT Baisse intempestive des essieux hautement sollicités ! Veuillez tenir compte que la limite du courant entraîne également une limite de couple. Ce qui peut provoquer la baisse d'essieux hautement sollicités.</p> <p>REMARQUE Veuillez tenir compte du fait que l'événement 39 sera déclenché si la valeur dans E22 est supérieure à 105 %.</p> <p>0: <i>inactif</i>; L'appareil ne réagit pas à la réaction de U02. 1: <i>Message</i>; une réaction de U02 est seulement affichée. L'appareil reste opérationnel. 2: <i>Avertissement</i>; après l'écoulement du temps de tolérance dans U03, l'appareil passe en dérangement (E39, voir chapitre 17). 3: <i>Dérangement</i>; dès la réaction de U02, l'appareil passe immédiatement en dérangement (E39, voir chapitre 17).</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 00 80 00 hex</p>	4802h	0h	
U03 global r=3, w=3	<p>Durée surtempérature appareil i2t: Seulement réglable pour U02 = 2: <i>Avertissement</i>. Définit la durée pendant laquelle une réaction de la surveillance i2t est tolérée. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement.</p> <p><i>domaine des valeurs in s: 1.00 ... 10.00 ... 60.00</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute:2 Bit=1·s); USS-Adr: 15 00 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur 2: <i>Avertissement</i>.</p>	4803h	0h	
U10 global r=3, w=3	<p>Niveau température moteur i2t: Parallèlement à la surveillance de la résistance CTP dans le moteur, le convertisseur mappe la température moteur via un modèle i2t. Dans le paramètre E23, l'utilisation actuelle du moteur est affichée en %. Si la valeur dans E23 est supérieure à 100 %, l'événement 45 sera déclenché.</p> <p>Si une exploitation KTY du moteur est inscrite dans la plaque signalétique, le paramètre sera réglé sur 2: <i>Avertissement</i>.</p> <p>0: <i>inactif</i>; L'appareil ne réagit pas à la réaction de U10. 1: <i>Message</i>; une réaction de U10 est seulement affichée. L'appareil reste opérationnel. 2: <i>Avertissement</i>; après l'écoulement du temps de tolérance dans U11, l'appareil passe en dérangement.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 02 80 00 hex</p>	480Ah	0h	
U11 global r=3, w=3	<p>Durée température moteur i2t: Seulement réglable pour U10 = 2: <i>Avertissement</i>. Définit la durée pendant laquelle une réaction de la surveillance i2t est tolérée. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement.</p> <p>Si une exploitation KTY du moteur est inscrite dans la plaque signalétique, le paramètre sera réglé sur 1 s.</p> <p><i>domaine des valeurs in s: 1.00 ... 30.00 ... 60.00</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute:2 Bit=1·s); USS-Adr: 15 02 C0 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur 2: <i>Avertissement</i>.</p>	480Bh	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

U.. Fonctions de protection			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
U12 global r=3, w=3	Niveau connexion moteur: Si la permutation d'axe est utilisée via POSISwitch®, le convertisseur peut vérifier au moment de la permutation si le contacteur du moteur à désactiver a vraiment ouvert. De plus, il est possible de constater dans certaines circonstances qu'aucun moteur n'est connecté. 0: <i>inactif</i> ; 1: <i>Message</i> ; une réaction de U12 est seulement affichée. L'appareil reste opérationnel. 2: <i>Avertissement</i> 3: <i>Dérangement</i> ; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 03 00 00 hex	480Ch	0h
U15 global r=3, w=3	Niveau sonde thermique du moteur: Déclenche si la sonde thermique du moteur sur X2 réagit. 2: <i>Avertissement</i> ; après l'écoulement du temps de tolérance dans U16, l'appareil passe en dérangement. 3: <i>Dérangement</i> ; dès la réaction de la sonde thermique du moteur, l'appareil passe immédiatement en dérangement. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 03 C0 00 hex	480Fh	0h
U16 global r=3, w=3	Temps sonde thermique du moteur: Seulement réglable pour U15 = 2: <i>Avertissement</i> . Définit la durée pendant laquelle une réaction de la sonde thermique du moteur est tolérée. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement. <i>domaine des valeurs in s: 1.00 ... 2.00 ... 60.00</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute: 2 Bit=1-s); USS-Adr: 15 04 00 00 hex 👁 Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur 2: <i>Avertissement</i> .	4810h	0h
U20 axe r=3, w=3	Niveau M-Max limite: Si le couple calculé en mode statique est supérieur au M-Max actuel dans E62, l'événement 47 sera déclenché. 0: <i>inactif</i> ; L'appareil ne réagit pas à la réaction de U20. 1: <i>Message</i> ; une réaction de U20 est seulement affichée. L'appareil reste opérationnel. 2: <i>Avertissement</i> ; après l'écoulement du temps de tolérance dans U21, l'appareil passe en dérangement. 3: <i>Dérangement</i> ; dès la réaction de U20, l'appareil passe immédiatement en dérangement. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 05 00 00 hex	4814h	0h
U21 axe r=3, w=3	Durée M-Max limite: Seulement réglable pour U20 = 2: <i>Avertissement</i> . Définit la durée pendant laquelle une surcharge de l'entraînement est tolérée. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement. <i>domaine des valeurs in s: 1.00 ... 10.00 ... 60.00</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute: 2 Bit=1-s); USS-Adr: 15 05 40 00 hex 👁 Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur 2: <i>Avertissement</i> .	4815h	0h
U30 axe r=3, w=3	Freinage urgence: Pour certains dérangements qui engendrent normalement l'arrêt par inertie de l'entraînement, il est possible d'effectuer au choix un freinage d'urgence. Pour ces dérangements, le freinage d'urgence est considéré comme un arrêt rapide de dérangement, le freinage d'urgence ne suivant pas toutefois la rampe d'arrêt rapide (D81) mais effectué avec un courant précalculé en interne. Le freinage d'urgence n'est possible qu'en mode Servo (B20 = 64: <i>Servo</i>).	481Eh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

U.. Fonctions de protection			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
	<p>Seule la réaction au dérangement est influencée pour les dérangements sélectionnés. En plus du réglage dans <i>U30</i>, il faut également activer l'arrêt rapide de dérangement dans <i>A29</i>. Régler <i>A39</i> (t-max. Arrêt rapide) de telle manière qu'il est possible de quitter le freinage d'urgence.</p> <p>Pour les dérangements suivants qui engendrent l'arrêt par inertie (le désaccouplement) de l'entraînement, il est possible d'effectuer au choix un freinage d'urgence.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Dérangement 37:Encodeur, • Dérangement 46:Sous-tension, la raison étant 3:Panne de secteur, • Dérangement 56:Overspeed, <p>REMARQUE Un serrage frein est déclenché en même temps que le freinage d'urgence.</p> <p><u>0: inactif</u>; tous les dérangements, pour lesquels l'arrêt rapide est impossible, engendrent un arrêt par inertie. Le réglage <i>A29</i> gère tous les dérangements entraînant un arrêt rapide.</p> <p><u>1: actif</u>; les dérangements 37:Encodeur, 56:Overspeed et 46:Sous-tension, la raison étant 3:Panne de secteur, engendrent un freinage d'urgence. Il faut que l'arrêt d'urgence de dérangement soit activé dans <i>A29</i>. Les dérangements entraînant un arrêt rapide continuent de réagir avec un arrêt rapide normal.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 07 80 00 hex</p> <p>👁 Seulement visible en mode Servo (<i>B20</i> supérieur ou égal à 64:Servocommande).</p>		
U80 axe r=3, w=3	<p>Echantillon dérangement paramètre 0: Dans chacune des 10 entrées de la mémoire de dérangements, il y a de la place pour des données utilisateur qui sont sauvegardées au moment du déclenchement du dérangement. Cette fonction permet de régler le paramètre à enregistrer.</p> <p>domaine des valeurs: A00 ... <u>1.I80</u> ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 15 14 00 00 hex</p>	4850h	0h
U81 axe r=3, w=3	<p>Echantillon dérangement paramètre 1: Dans chacune des 10 entrées de la mémoire de dérangements, il y a de la place pour des données utilisateur qui sont sauvegardées au moment du déclenchement du dérangement. Cette fonction permet de régler le paramètre à enregistrer.</p> <p>domaine des valeurs: A00 ... <u>1.G80</u> ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 15 14 40 00 hex</p>	4851h	0h
U82 axe r=3, w=3	<p>Echantillon dérangement paramètre 2: Dans chacune des 10 entrées de la mémoire de dérangements, il y a de la place pour des données utilisateur qui sont sauvegardées au moment du déclenchement du dérangement. Cette fonction permet de régler le paramètre à enregistrer.</p> <p>domaine des valeurs: A00 ... <u>1.I84</u> ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 15 14 80 00 hex</p>	4852h	0h
U83 axe r=3, w=3	<p>Echantillon dérangement paramètre 3: Dans chacune des 10 entrées de la mémoire de dérangements, il y a de la place pour des données utilisateur qui sont sauvegardées au moment du déclenchement du dérangement. Cette fonction permet de régler le paramètre à enregistrer.</p> <p>domaine des valeurs: A00 ... <u>1.I89</u> ... A.Gxxx.yyyy (Parameter number in plain text)</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U32; valeur brute:USS-Adr; USS-Adr: 15 14 C0 00 hex</p>	4853h	0h
U100 axe r=3, w=3	<p>Niveau événement de l'application 0: Événement spécifique à l'application n° 60. A partir du niveau « 1:Message », le numéro de l'événement et le texte déterminé dans <i>U102</i> (pare x. « 60:Mon dérangement ») sont affichés à l'écran à l'apparition de cet événement.</p> <p><u>0: inactif</u>; <u>1: Message</u>; <u>2: Avertissement</u>; <u>3: Dérangement</u>;</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 19 00 00 hex</p>	4864h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

U.. Fonctions de protection			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
U101 axe r=3, w=3	Durée événement de l'application 0: Seulement réglable pour <i>U100 = 2:Avertissement</i> . Définit la durée pendant laquelle l'événement reste un avertissement. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement. <i>domaine des valeurs in s: 0.00 ... 0.00 ... 63.75</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute:2 Bit=1·s); USS-Adr: 15 19 40 00 hex ☞ Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur <i>2:Avertissement</i> .	4865h	0h
U102 axe r=3, w=3	Texte événement de l'application 0: Affichage à l'écran si l'événement est déclenché. <i>la configuration par défaut: FollowError</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 15 19 80 00 hex	4866h	0h
U110 axe r=3, w=3	Niveau événement de l'application 1: Événement spécifique à l'application n° 61. A partir du niveau « <i>1:Message</i> », le numéro de l'événement et le texte déterminé dans <i>U112</i> (pare x. « <i>61:Mon dérangement</i> ») sont affichés à l'écran à l'apparition de cet événement. <i>0: inactif;</i> <i>1: Message;</i> <i>2: Avertissement;</i> <i>3: Dérangement;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 1B 80 00 hex	486Eh	0h
U111 axe r=3, w=3	Durée événement de l'application 1: Seulement réglable pour <i>U110 = 2:Avertissement</i> . Définit la durée pendant laquelle l'événement reste un avertissement. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement. <i>domaine des valeurs in s: 0.00 ... 0.00 ... 63.75</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute:2 Bit=1·s); USS-Adr: 15 1B C0 00 hex ☞ Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur <i>2:Avertissement</i> .	486Fh	0h
U112 axe r=3, w=3	Texte événement de l'application 1: Affichage à l'écran si l'événement est déclenché. <i>la configuration par défaut: LimitSwitch</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 15 1C 00 00 hex	4870h	0h
U120 axe r=3, w=3	Niveau événement de l'application 2: Événement spécifique à l'application n° 62. A partir du niveau « <i>1:Message</i> », le numéro de l'événement et le texte déterminé dans <i>U122</i> (pare x. « <i>62:Mon dérangement</i> ») sont affichés à l'écran à l'apparition de cet événement. <i>0: inactif;</i> <i>1: Message;</i> <i>2: Avertissement;</i> <i>3: Dérangement;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 1E 00 00 hex	4878h	0h
U121 axe r=3, w=3	Durée événement de l'application 2: Seulement réglable pour <i>U120 = 2:Avertissement</i> . Définit la durée pendant laquelle l'événement reste un avertissement. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement. <i>domaine des valeurs in s: 0.00 ... 0.00 ... 63.75</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute:2 Bit=1·s); USS-Adr: 15 1E 40 00 hex ☞ Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur <i>2:Avertissement</i> .	4879h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

U.. Fonctions de protection			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
U122 axe r=3, w=3	Texte événement de l'application 2: Affichage à l'écran si l'événement est déclenché. <i>la configuration par défaut: Ext2</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 15 1E 80 00 hex	487Ah	0h
U130 axe r=3, w=3	Niveau événement de l'application 3: Événement spécifique à l'application n° 63. A partir du niveau « 1:Message », le numéro de l'événement et le texte déterminé dans U112 (pare x. « 63:Mon dérangement ») sont affichés à l'écran à l'apparition de cet événement. <i>0: inactif; 1: Message; 2: Avertissement; 3: Dérangement;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 20 80 00 hex	4882h	0h
U131 axe r=3, w=3	Durée événement de l'application 3: Seulement réglable pour U130 = 2:Avertissement. Définit la durée pendant laquelle l'événement reste un avertissement. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement. <i>domaine des valeurs in s: 0.00 ... 0,00 ... 63.75</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute:2 Bit=1·s); USS-Adr: 15 20 C0 00 hex 👁 Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur 2:Avertissement.	4883h	0h
U132 axe r=3, w=3	Texte événement de l'application 3: Affichage à l'écran si l'événement est déclenché. <i>la configuration par défaut: Ext3</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 15 21 00 00 hex	4884h	0h
U140 axe r=3, w=3	Niveau événement de l'application 4: Événement spécifique à l'application n° 64. A partir du niveau « 1:Message », le numéro de l'événement et le texte déterminé dans U142 (pare x. « 64:Mon dérangement ») sont affichés à l'écran à l'apparition de cet événement. <i>0: inactif; 1: Message; 2: Avertissement; 3: Dérangement;</i> Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 23 00 00 hex	488Ch	0h
U141 axe r=3, w=3	Durée événement de l'application 4: Seulement réglable pour U140 = 2:Avertissement. Définit la durée pendant laquelle l'événement reste un avertissement. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement. <i>domaine des valeurs in s: 0.00 ... 0,00 ... 63.75</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute:2 Bit=1·s); USS-Adr: 15 23 40 00 hex 👁 Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur 2:Avertissement.	488Dh	0h
U142 axe r=3, w=3	Texte événement de l'application 4: Affichage à l'écran si l'événement est déclenché. <i>la configuration par défaut: currentloop lost</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 15 23 80 00 hex	488Eh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

U.. Fonctions de protection			
Par.	description	bus de terrain-adresse	
U150 axe r=3, w=3	Niveau événement de l'application 5: Événement spécifique à l'application n° 65. A partir du niveau « 1:Message », le numéro de l'événement et le texte déterminé dans U152 (pare x. « 65:Mon dérangement ») sont affichés à l'écran à l'apparition de cet événement. <u>0: inactif;</u> 1: Message; 2: Avertissement; 3: Dérangement; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 25 80 00 hex	4896h	0h
U151 axe r=3, w=3	Durée événement de l'application 5: Seulement réglable pour U150 = 2:Avertissement. Définit la durée pendant laquelle l'événement reste un avertissement. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement. <i>domaine des valeurs in s: 0.00 ... 0.00 ... 63.75</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute:2 Bit=1·s); USS-Adr: 15 25 C0 00 hex ☞ Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur 2:Avertissement.	4897h	0h
U152 axe r=3, w=3	Texte événement de l'application 5: Affichage à l'écran si l'événement est déclenché. <i>la configuration par défaut: Ext5</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 15 26 00 00 hex	4898h	0h
U160 axe r=3, w=3	Niveau événement de l'application 6: Événement spécifique à l'application n° 66. A partir du niveau « 1:Message », le numéro de l'événement et le texte déterminé dans U162 (pare x. « 66:Mon dérangement ») sont affichés à l'écran à l'apparition de cet événement. <u>0: inactif;</u> 1: Message; 2: Avertissement; 3: Dérangement; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 28 00 00 hex	48A0h	0h
U161 axe r=3, w=3	Durée événement de l'application 6: Seulement réglable pour U160 = 2:Avertissement. Définit la durée pendant laquelle l'événement reste un avertissement. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement. <i>domaine des valeurs in s: 0.00 ... 0.00 ... 63.75</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute:2 Bit=1·s); USS-Adr: 15 28 40 00 hex ☞ Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur 2:Avertissement.	48A1h	0h
U162 axe r=3, w=3	Texte événement de l'application 6: Affichage à l'écran si l'événement est déclenché. <i>la configuration par défaut: Ext6</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 15 28 80 00 hex	48A2h	0h
U170 axe r=3, w=3	Niveau événement de l'application 7: Événement spécifique à l'application n° 67. A partir du niveau « 1:Message », le numéro de l'événement et le texte déterminé dans U172 (pare x. « 67:Mon dérangement ») sont affichés à l'écran à l'apparition de cet événement. <u>0: inactif;</u> 1: Message; 2: Avertissement; 3: Dérangement; Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U8; USS-Adr: 15 2A 80 00 hex	48AAh	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

U.. Fonctions de protection			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
U171 axe r=3, w=3	Durée événement de l'application 7: Seulement réglable pour <i>U170 = 2:Avertissement</i> . Définit la durée pendant laquelle l'événement reste un avertissement. Après l'écoulement du temps réglé, l'appareil passe en dérangement. <i>domaine des valeurs in s: 0.00 ... 0,00 ... 63.75</i> Bus de terrain: 1LSB=0,01s; Type: U8; (valeur brute:2 Bit=1·s); USS-Adr: 15 2A C0 00 hex 👁 Seulement visible si le niveau de l'événement correspondant est paramétré sur <i>2:Avertissement</i> .	48ABh	0h
U172 axe r=3, w=3	Texte événement de l'application 7: Affichage à l'écran si l'événement est déclenché. <i>la configuration par défaut: Ext7</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 15 2B 00 00 hex	48ACh	0h
U180 axe r=2, w=2	Texte dérangement 1 externe: Outre les 8 événements externes, dont le niveau (dérangement, avertissement,...) peut être librement déterminé par l'utilisateur, deux autres événements, qui engendrent un dérangement, sont disponibles pour le développement d'application. Les messages de dérangement correspondants sont déterminés dans les paramètres <i>U180</i> et <i>U181</i> . <i>la configuration par défaut: ExtFault1</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 15 2D 00 00 hex	48B4h	0h
U181 axe r=2, w=2	Texte dérangement 2 externe: Voir <i>U180</i> . <i>la configuration par défaut: ExtFault2</i> Bus de terrain: Type: Str16; USS-Adr: 15 2D 40 00 hex	48B5h	0h

Z.. Compteur de dérangements			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
Z31 global read (3)	Court-circuit / mise à la terre: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>31:Court-circuit / mise à la terre</i> . Description de l'événement: Déclenchement: La coupure matérielle pour surintensité de courant est active. Cause: <ul style="list-style-type: none">Le moteur demande un courant trop élevé du convertisseur (court-circuit entre enroulements, surcharge). Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: Le moteur s'arrête par inertie. Le chopper de freinage est désactivé. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 07 C0 00 hex	521Fh	0h
Z32 global read (3)	Court-circuit / mise à la terre interne: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>32:Court-circuit / mise à la terre interne</i> . Description de l'événement: Déclenchement: Au moment de la mise en service de l'appareil (à 24 V pour une alimentation d'ores et déjà disponible), un court-circuit/ une mise à la terre est saisie. Cause: <ul style="list-style-type: none">Cela est dû à un court-circuit de pontage interne ou une mise à la terre interne ou externe. Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: Le bloc de puissance est mis hors service par le matériel. Le moteur s'arrête par inertie. Le chopper de freinage est désactivé tant qu'il y a un dérangement. Envoyez l'appareil pour le faire réparer. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 08 00 00 hex	5220h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

Z.. Compteur de dérangements				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
Z33 global read (3)	Surintensité: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 33: <i>Surintensité</i> . Description de l'événement: Déclenchement: Le courant moteur total est supérieur à un seuil maximum admissible. Cause: <ul style="list-style-type: none"> • Temps d'accélération trop courts. • Erreur de réglage des limites de couple dans les paramètres C03 et C05. Niveau: Dérangement Acquiescement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquiescement programmé. Divers: Le moteur s'arrête par inertie. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 08 40 00 hex	5221h	0h	
Z34 global read (3)	Panne matériel: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 34: <i>Panne matériel</i> . Description de l'événement: Déclenchement: Une panne matériel s'est produite. Causes: <ol style="list-style-type: none"> 1: FPGA; Erreur lors du chargement FPGA. 2: NOV-ST; Mémoire pièce de commande défectueuse (FERAM). 3: NOV-LT; Mémoire bloc de puissance défectueuse (EEPROM). 4: Frein1; La commande du frein 1 est défectueuse ou l'alimentation 24 V du module de freinage manque. 5: Frein2; La commande du frein 2 est défectueuse ou l'alimentation 24 V du module de freinage manque. 11: Mes.Courant; La mesure du décalage courant affiche un écart trop important lors du démarrage de l'appareil. Niveau: Dérangement Acquiescement: Ne peut pas être validée. Divers: Le chopper de freinage est désactivé tant qu'il y a un dérangement. Il faut envoyer le convertisseur pour le faire réparer. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 08 80 00 hex	5222h	0h	
Z35 global read (3)	Chien de garde: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 35: <i>Chien de garde</i> . Description de l'événement: Déclenchement: Le chien de garde du microprocesseur réagit. Cause: <ul style="list-style-type: none"> • Le microprocesseur est surchargé ou il ne fonctionne plus. Niveau: Dérangement Acquiescement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquiescement programmé. Divers: Le moteur s'arrête par inertie. Le chopper de freinage est désactivé pendant que le convertisseur redémarre. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 08 C0 00 hex	5223h	0h	
Z36 global read (3)	Surtension: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 36: <i>Surtension</i> . Description de l'événement: Déclenchement: La tension de circuit intermédiaire est supérieure à un seuil maximum admissible (affichage tension de circuit intermédiaire dans E03). Cause: <ul style="list-style-type: none"> • Tension de réseau trop élevée • Retour de l'entraînement en mode Freinage (aucune résistance de freinage n'est connectée, chopper de freinage avec A22=0 désactivé ou défectueux). • Résistance de freinage trop faible (protection contre la surintensité). • Rampes trop raides. Niveau: Dérangement Acquiescement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquiescement programmé. Divers: Le moteur s'arrête par inertie. Le chopper de freinage est désactivé tant qu'il y a un dérangement. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 09 00 00 hex	5224h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

Z.. Compteur de dérangements				
Par.	description			bus de terrain- adresse
Z37 global read (3)	<p>Encodeur: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 37:Encodeur.</p> <p>Description de l'événement: Déclenchement: Erreur due à l'encodeur. Cause:</p> <ul style="list-style-type: none"> 1: Para<->Encodeur; Paramétrage impropre pour encodeur connecté. 2: ParaModArrêtMarche; Modification de paramètre ; Modification du paramétrage encodeur impossible en cours d'exploitation. Enregistrer, puis débrancher / brancher l'appareil pour valider la modification. 4: X4-Trace A/CLK; Rupture de fil trace A/Horloge. 5: X4-Trace B/Dat; Rupture de fil trace B/Données. 6: X4-Trace 0; Rupture de fil trace 0. 7: X4-EnDatAlarm; L'encodeur EnDat[®] annonce une alarme. 8: X4-EnDatCRC; L'encodeur EnDat[®] annonce qu'un nombre trop important d'erreurs a été constaté lors du contrôle de redondance. Causes possibles : Rupture de fil ou blindage du câble défectueux. 10: Resol.Supp.; Connexion résolveur impropre ou non effectuée, rupture de fil éventuelle. 11: X140 Soutns; Erreur de coefficient de transmission 12: X140-Surtns; Erreur de coefficient de transmission 14: Resol.Erreur; Rupture de fil 15: Doublet X120; Erreur de transmission double X120 apparue. 16: X120-Busy; L'encodeur a trop tardé à livrer une réponse; pour esclave SSI: entraînement libéré depuis 5 ms, pas de télégramme 17: RuptFil X120; Rupture de fil sur X120. 18: X120-Timeout; 19: Doublet X4; Double transmission X4. 20: X4-Busy; L'encodeur a trop tardé à livrer une réponse. 21: X4-Rupture de fil; 22: AX5000; Acquiescement sur permutation d'axe non exécuté. 23: AX5000Théorique; Comparaison entre E57 et E70. 24: X120-Diangle; Surpassement de B297, G297 ou de I297 pour l'encodeur sur X120 25: X4-Régime; Surpassement de B297, G297 ou de I297 pour l'encodeur sur X4 26: X4-pas d'encod; encodeur sur X4 introuvable ou rupture de fil sur encodeur EnDat[®]/SSI 27: X4-AX5000 trouv.; option opérationnelle AX 5000 sur X4 bien que le transmetteur incrémental ou l'encodeur EnDat[®] ait été paramétré ou aucun encodeur EnDat[®] n'est connecté à l'option AX 5000. 28: X4-EnDat trouv.; Encodeur EnDat[®] trouvé sur X4 bien qu'un autre encodeur ait été paramétré. 29: AX5000/IncEnc; Option AX 5000 erronée constatée sur X4 ou rupture de fil de la trace A d'un encodeur incrémental. 30: Opt2 incomp; version de l'option 2 obsolète 31: X140EnDatAlar; L'encodeur EnDat[®] sur X140 annonce une alarme. 32: X140EnDatCRC; L'encodeur EnDat[®] sur X 140 annonce qu'un nombre trop important d'erreurs a été constaté lors du contrôle de redondance. Causes possibles: Rupture de fil ou blindage du câble défectueux. 33: IGB-Diff.Ang.; Dépassement de G297 sur l'IGB 34: Battery low; Au moment de la mise en service du convertisseur, on a constaté que la tension de la batterie est inférieure au seuil d'alarme de l'encodeur. Le référencement de l'axe est maintenu. Toutefois, la batterie tampon n'a plus qu'une autonomie restante limitée. Remplacez la batterie de l'AES avant la prochaine mise hors service du convertisseur. Veuillez consulter à ce sujet les instructions de service Absolute Encoder Support AES. 			5225h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

Z.. Compteur de dérangements			
Par.	description	bus de terrain- adresse	
	<p>35: Battery empty; Au moment de la mise en service du convertisseur, on a constaté que la tension de la batterie est inférieure à la tension minimale de l'encodeur. Le référencement de l'axe a été effacé. La batterie tampon n'est plus en mesure d'assister la position dans l'encodeur via la durée de coupure du convertisseur. Référez l'axe. Remplacez la batterie de l'AES avant la prochaine mise hors service du convertisseur. Veuillez consulter à ce sujet les instructions de service Absolute Encoder Support AES.</p> <p>Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil pour les causes 7, 10, 11, 12, 13 et 14; pour d'autres origines, acquittement programmé. Divers: Le moteur s'arrête par inertie.</p> <p>ATTENTION En cas d'applications de positionnement, l'événement « 37:Encodeur » efface la référence. Après l'acquiescement, il faut effectuer une nouvelle course de référence. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 09 40 00 hex</p>		
<p>Z38 global read (3)</p>	<p>Capteur surtempérature appareil: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 38:Surtemp.appareil capteur. Description de l'événement: Déclenchement: La température mesurée par le capteur de l'appareil est supérieure à la valeur maximale admissible ou inférieure à la valeur minimale admissible. Cause: <ul style="list-style-type: none"> • Les températures ambiantes et à l'intérieur de l'armoire électrique sont trop élevées ou trop basses. Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: Les températures admissibles sont sauvegardées dans le bloc de puissance du convertisseur. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 09 80 00 hex</p>	5226h	0h
<p>Z39 global read (3)</p>	<p>Surtempérature appareil i2t: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 39:Surtempérature appareil i2t. Description de l'événement: Déclenchement: Le modèle i²t pour le convertisseur dépasse 100 % d'utilisation thermique. Cause: <ul style="list-style-type: none"> • Convertisseur surchargé, par ex. parce que le moteur bloque. • Cadence trop élevée Niveau: Inactif, Message, Avertissement ou Dérangement paramétrable dans U02 (Default: Dérangement) Divers: Si l'événement susnommé est déclenché, les types de commande Servo et Commande vectorielle sont tout d'abord soumis à une limite de courant. Parallèlement, lors du paramétrage dans U02, un arrêt rapide est déclenché. La limitation du courant peut entraver l'exécution conforme de l'arrêt rapide! Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 09 C0 00 hex</p>	5227h	0h
<p>Z40 global read (3)</p>	<p>Données invalides: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 40:Données invalides. Description de l'événement: Déclenchement: Lors de l'initialisation de la mémoire non volatile, une erreur de données a été saisie. Cause: <p>1 à 7 : Mémoire pièce de commande 1: Erreur; Niveau Low Erreur écriture / lecture ou Temporisation. 2: BlocManque; Bloc de données inconnu. 3: DatSéc.; Bloc sans sécurisation des données. 4: Checksum; Erreur somme de contrôle du bloc. 5: R/O ; read only; Bloc est r/o.</p> </p>	5228h	0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

Z.. Compteur de dérangements				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
	<p>6: Erreur de lecture; Phase de démarrage: Erreur de lecture bloc. 7: BlocManque; Bloc introuvable. 17 à 23 : Mémoire bloc de puissance 17: Erreur; Niveau Low Erreur écriture / lecture ou Temporisation. 18: BlocManque; Bloc de données inconnu. 19: DatSéc.; Bloc sans sécurisation des données. 20: CheckSum; Erreur somme de contrôle du bloc. 21: R/O; read only ; Bloc est r/o. 22: Erreur de lecture; Phase de démarrage: Erreur de lecture bloc. 23: BlocManque; Bloc introuvable. 32 et 33 : Mémoire encodeur 32: Plaque signalétique él.; Données de plaque signalétique introuvables. 33: Val.Lim.Pl.Sign.él.; Valeur limite plaque signalétique él.; Paramètres plaque signalétique insaisissables (valeur limite ou existence). 48: Moduleoption2; Erreur dans la mémoire de l'option 2 pour REA 5000 et XEA 5000 ou XEA 5001.</p> <p>Niveau: Dérangement Acquittement: Impossible de valider cet événement pour les causes de 1 à 23 et 48. Il faut envoyer le convertisseur pour le faire réparer. Pour les causes 32 et 33, il est possible de valider l'événement.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0A 00 00 hex</p>			
Z41 global read (3)	<p>Temp.MoteurTMS: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 41:Temp.MoteurTMS. Description de l'événement: Déclenchement: Sonde thermique moteur signale surtempérature. (Bornes X2.3, X2.4). Cause: <ul style="list-style-type: none"> Le moteur est surchargé. La sonde thermique n'est pas connectée. Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0A 40 00 hex</p>	5229h	0h	
Z42 global read (3)	<p>Temp. résistance de freinage: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 42:Temp.RéFrein. Description de l'événement: Déclenchement: Le modèle i²t pour la résistance de freinage dépasse 100 % d'utilisation. Cause: <ul style="list-style-type: none"> La résistance de freinage n'est éventuellement pas conçue en fonction de l'application. Niveau: Dérangement Acquittement: Acquittement programmé. L'acquittement par la mise en/hors service de l'appareil n'est pas conseillé car, dans ce cas, le modèle i²t est remis à 80 %. Divers: Le chopper de freinage est désactivé tant qu'il y a un dérangement.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0A 80 00 hex</p>	522Ah	0h	
Z44 global read (3)	<p>Dérangement1 externe: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 44:Dérangement 1 externe. Description de l'événement: Déclenchement: Spécifique à l'application ou par l'option Programmation libre. Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: N'utiliser que pour les événements d'application qui ne peuvent pas être réglés à un niveau inférieur au niveau « Dérangement ».</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0B 00 00 hex</p>	522Ch	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

Z.. Compteur de dérangements				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
Z45 global read (3)	Surtempérature moteur i2t: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 45: <i>Surtemp.Moteur i2t</i> . Description de l'événement: Déclenchement: Le modèle i ² t pour le moteur atteint 100 % d'utilisation. Cause: <ul style="list-style-type: none"> Le moteur est surchargé. Niveau: Paramétrable comme Inactif, Message ou Avertissement dans <i>U10</i> et <i>U11</i> . Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0B 40 00 hex	522Dh	0h	
Z46 global read (3)	Soustension: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 46: <i>Sous-tension</i> . Description de l'événement: Déclenchement: <i>Sous-tension</i> ; La tension de circuit intermédiaire est inférieure à la valeur limite réglée dans A35. Cause: <ul style="list-style-type: none"> 1: Sous-tens. TCI; La valeur dans E03 Tension circuit intermédiaire est inférieure à la valeur paramétrée dans A35 <i>Limite sous-tension</i> 2: Réseau biphasé; La surveillance de phase a identifié l'absence d'une phase lorsque le bloc de puissance est connecté. 3: Panne secteur; Si la surveillance de phase saisit l'absence de réseau, le relais de charges est immédiatement désactivé. Exploitation normale maintenue. Si le bloc de puissance est encore branché lorsque le réseau est remis sous tension, un dérangement est déclenché au bout de 0,5 s. Niveau: Paramétrable pour cause 1 dans <i>U00</i> et <i>U01</i> . Avertissement avec 10 secondes Durée d'avertissement pour cause 2, dérangement pour cause 3 Acquittement: Possible de valider pour niveau « Dérangement » par la mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: Si cause 3, le moteur s'arrête par inertie. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0B 80 00 hex	522Eh	0h	
Z47 global read (3)	M-Max Limite: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 47: <i>M-Max Limite</i> . Description de l'événement: Déclenchement: Le couple maximal admissible pour le mode statique est dépassé dans les types de commande Servocommande, Commande vectorielle ou Commande vectorielle sans capteur. (E62: <i>M-max pos. act.</i> , E66: <i>M-max nég. act.</i>) Cause: <ul style="list-style-type: none"> Limitation par les paramètres C03 et C05. Niveau: Paramétrable dans <i>U20</i> et <i>U21</i> . Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0B C0 00 hex	522Fh	0h	
Z52 global read (3)	Communication: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 52: <i>Communication</i> . Description de l'événement: Déclenchement: Communication défectueuse Cause: <ul style="list-style-type: none"> 1: CAN LifeGuard; L'appareil a détecté l'événement « Life-Guarding-Event » (le maître n'envoie plus de RTR). 2: CAN Sync Error; Le message Sync n'a pas été reçu dans le délai défini dans le paramètre A201 <i>Cycle Period Timeout</i>. 3: CAN Bus Off; Le CAN-Controller s'est déconnecté avec Bus-Off. Le pilote l'a relancé. 4: PZD-Timeout; Panne de la liaison de données périodique (PROFIBUS). 5: USS; (en préparation), panne de la liaison de données périodique (USS). 6: EtherCAT PDO-Ti; Le convertisseur n'a pas reçu de données de process dans le délai défini dans A258. 7: EtherCAT-DcSYNC0; Le signal de synchronisation « SYNC 0 » est perturbé. Ce dérangement ne peut se produire que si la EtherCAT® synchronisation a été activée via « Distributed Clock (DC) ». 8: IGB µC Panne; Le contrôleur pour la communication IGB est en panne. 	5234h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

Z.. Compteur de dérangements				
Par.	description			bus de terrain- adresse
	<p>9: IGB Lost Frame; Dérangement dans l'IGB-Motionbus, le participant a découvert la perte d'au moins 2 cadres de données successifs (double erreur); cette cause apparaît uniquement si l'état IGB = 3:Motionbus et le moteur est sous tension.</p> <p>10: IGB P. LostFr; Dérangement de l'IGB-Motionbus; un autre participant a découvert une double erreur et l'a communiquée via A163. Cette cause entraîne aussi la panne de ce convertisseur; la cause apparaît uniquement si l'état IGB = 3:Motionbus et le moteur est sous tension.</p> <p>11: IGB Sync Erro; La synchronisation est perturbée au sein du convertisseur parce que la configuration a été stoppée par POSITool; Ce dérangement apparaît uniquement si l'état IGB = 3:Motionbus et le moteur est sous tension.</p> <p>12: IGB ConfigTim; Un module n'a pas été exécuté en temps réel au début du domaine global; le cas échéant, l'ordre chronologique de la durée des modules a été mal réglé. Ce dérangement apparaît uniquement si l'état IGB = 3:Motionbus et le moteur est sous tension.</p> <p>13: IGBPartnerSyn; Un dérangement de synchronisation existe chez un autre participant du réseau IGB (cf. cause 11). Ce participant a communiqué son dérangement via A163. Par conséquent, ce convertisseur passe aussi en dérangement avec la cause 13. Ce dérangement apparaît uniquement si l'état IGB = 3:Motionbus et le moteur est sous tension.</p> <p>Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0D 00 00 hex</p>			
255 global read (3)	<p>Platine optionnelle: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 55:Platine optionnelle. Description de l'événement: Déclenchement: Erreur pendant l'exploitation avec la platine optionnelle. Cause:</p> <p>1: CAN5000Panne; CAN 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne. 2: DP5000Panne; DP 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne. 3: REA5000Panne; REA 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne. 4: SEA5000Panne; SEA 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne. 5: XEA5000Panne; XEA 5000 ou XEA 5001 a été identifié, installé et est tombé en panne. 6: InkSim-Init; Impossible d'initialiser la simulation de l'encodeur incrémental sur XEA. Le moteur a éventuellement tourné pendant l'initialisation. 7: Option erronée; Platine optionnelle erronée ou manquante (comparaison entre E54/E58 et E68/E69) 8: LEA5000Panne; LEA 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne. 9: ECS5000Panne; ECS 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne. 10: 24VPanne; Panne de l'alimentation 24 V pour XEA 5001 ou LEA 5000 11: SEA5001Panne; SEA 5001 a été identifié, installé et est tombé en panne. 12: REA5001Panne; REA 5001 a été identifié, installé et est tombé en panne. 13: PN5000 Pann 1; PN 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne. Des tests fondamentaux du matériel informatique ont reconnu une erreur. 14: PN5000 Pann 2; PN 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne. Des tests fondamentaux du logiciel ont reconnu une erreur. 15: PN5000 Pann 3; PN 5000 a été identifié, installé et est tombé en panne. La fonction chien de garde de la surveillance PN 5000 a reconnu une erreur. 17: Option2 trop âgé; ou sur SDS 5000: Platine optionnelle avec état matériel trop ancien (XEA 5001: à partir état matériel 10, REA 5000: à partir état matériel 19)</p> <p>Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil pour toutes les ou acquittement programmé pour les causes 1 à 6 et 8 à 10. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0D C0 00 hex</p>			5237h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

Z.. Compteur de dérangements				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
Z56 global read (3)	Overspeed: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 56: <i>Overspeed</i> . Description de l'événement: Déclenchement: Le régime mesuré est supérieur à $C01 \cdot 1,1 + 100$ tr/mn Cause: <ul style="list-style-type: none"> • Encodeur défectueux Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: Le moteur s'arrête par inertie (à partir de V 5.0D). Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0E 00 00 hex	5238h	0h	
Z57 global read (3)	Durée utilisation: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 57: <i>Durée utilisation</i> . Description de l'événement: Déclenchement: Le temps de cycle d'une tâche en temps réel a été dépassé. Cause: <ul style="list-style-type: none"> 2: RT2; Dépassement du temps de cycle tâche en temps réel 2 (1 ms). 3: RT3; Dépassement du temps de cycle tâche en temps réel 3 (tâche technologique). 4: RT4; Dépassement du temps de cycle tâche en temps réel 4 (32 ms). 5: RT5; Dépassement du temps de cycle tâche en temps réel 5 (256 ms). Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0E 40 00 hex	5239h	0h	
Z58 global read (3)	Mise à la terre: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 58: <i>Mise à la terre</i> . Description de l'événement: Déclenchement: Signal matériel du bloc de puissance pour MDS 5000 BG3 ou SDS 5000 BG 3. Cause: <ul style="list-style-type: none"> • Courants moteurs asymétriques Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: Le moteur s'arrête par inertie. Le chopper de freinage est désactivé tant qu'il y a un dérangement. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0E 80 00 hex	523Ah	0h	
Z59 global read (3)	Surtempérature appareil i2t: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 59: <i>Surtemp.appareil i2t</i> . Description de l'événement: Déclenchement: Le modèle i^2t calculé pour le convertisseur dépasse 105 % d'utilisation thermique. Cause: <ul style="list-style-type: none"> • Convertisseur surchargé, par ex. parce que le moteur bloque. • Cadence trop élevée Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0E C0 00 hex	523Bh	0h	
Z60 global read (3)	Événement d'application 0: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 60: <i>Événement d'application 0</i> . Description de l'événement: Déclenchement: Spécifique à l'application ou par l'option Programmation libre. Cause: <ul style="list-style-type: none"> • Librement programmable indépendamment l'un de l'autre pour chaque axe. Niveau: Paramétrable dans paramètre système <i>U100</i> . Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: <ul style="list-style-type: none"> - Message/Avertissement: Exploitation toutes les 256 ms. - Dérangement: Exploitation dans un temps de cycle paramétré (<i>A150</i>), les textes, temps et niveau sont réglables dans le groupe de paramètres <i>U..</i> à partir de <i>U100</i>. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0F 00 00 hex	523Ch	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

Z.. Compteur de dérangements				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
Z61 global read (3)	Événement d'application 1: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>61:Événement d'application 1.</i> Description de l'événement: Déclenchement: Spécifique à l'application ou par l'option Programmation libre. Cause: <ul style="list-style-type: none"> Librement programmable indépendamment l'un de l'autre pour chaque axe. Niveau: Paramétrable dans paramètre système <i>U110</i> . Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: <ul style="list-style-type: none"> Message/Avertissement: Exploitation toutes les 256 ms. Dérangement: Exploitation dans un temps de cycle paramétré (<i>A150</i>), les textes, temps et niveau sont réglables dans le groupe de paramètres <i>U..</i> à partir de <i>U100</i>. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0F 40 00 hex	523Dh	0h	
Z62 global read (3)	Événement d'application 2: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>62:Événement d'application 2.</i> Description de l'événement: Déclenchement: Spécifique à l'application ou par l'option Programmation libre. Cause: <ul style="list-style-type: none"> Librement programmable indépendamment l'un de l'autre pour chaque axe. Niveau: Paramétrable dans paramètre système <i>U120</i> . Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: <ul style="list-style-type: none"> Message/Avertissement: Exploitation toutes les 256 ms. Dérangement: Exploitation dans un temps de cycle paramétré (<i>A150</i>), les textes, temps et niveau sont réglables dans le groupe de paramètres <i>U..</i> à partir de <i>U100</i>. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0F 80 00 hex	523Eh	0h	
Z63 global read (3)	Événement d'application 3: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>63:Événement d'application 3.</i> Description de l'événement: Déclenchement: Spécifique à l'application ou par l'option Programmation libre. Cause: <ul style="list-style-type: none"> Librement programmable indépendamment l'un de l'autre pour chaque axe. Niveau: Paramétrable dans paramètre système <i>U130</i> . Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: <ul style="list-style-type: none"> Message/Avertissement: Exploitation toutes les 256 ms. Dérangement: Exploitation dans un temps de cycle paramétré (<i>A150</i>), les textes, temps et niveau sont réglables dans le groupe de paramètres <i>U..</i> à partir de <i>U100</i>. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 0F C0 00 hex	523Fh	0h	
Z64 global read (3)	Événement d'application 4: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>64:Événement d'application 4.</i> Description de l'événement: Déclenchement: Spécifique à l'application ou par l'option Programmation libre. Cause: <ul style="list-style-type: none"> Librement programmable indépendamment l'un de l'autre pour chaque axe. Niveau: Paramétrable dans paramètre système <i>U140</i> . Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: <ul style="list-style-type: none"> Message/Avertissement: Exploitation toutes les 256 ms. Dérangement: Exploitation dans un temps de cycle paramétré (<i>A150</i>), les textes, temps et niveau sont réglables dans le groupe de paramètres <i>U..</i> à partir de <i>U100</i>. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 10 00 00 hex	5240h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

Z.. Compteur de dérangements				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
Z65 global read (3)	Événement d'application 5: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>65:Événement d'application 5.</i> Description de l'événement: Déclenchement: Spécifique à l'application ou par l'option Programmation libre. Cause: <ul style="list-style-type: none"> Librement programmable indépendamment l'un de l'autre pour chaque axe. Niveau: Paramétrable dans paramètre système <i>U150</i> . Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: <ul style="list-style-type: none"> Message/Avertissement: Exploitation toutes les 256 ms. Dérangement: Exploitation dans un temps de cycle paramétré (<i>A150</i>), les textes, temps et niveau sont réglables dans le groupe de paramètres <i>U..</i> à partir de <i>U100</i>. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 10 40 00 hex	5241h	0h	
Z66 global read (3)	Événement d'application 6: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>66:Événement d'application 6.</i> Description de l'événement: Déclenchement: Spécifique à l'application ou par l'option Programmation libre. Cause: <ul style="list-style-type: none"> Librement programmable indépendamment l'un de l'autre pour chaque axe. Niveau: Paramétrable dans paramètre système <i>U160</i> . Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: <ul style="list-style-type: none"> Message/Avertissement: Exploitation toutes les 256 ms. Dérangement: Exploitation dans un temps de cycle paramétré (<i>A150</i>), les textes, temps et niveau sont réglables dans le groupe de paramètres <i>U..</i> à partir de <i>U100</i>. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 10 80 00 hex	5242h	0h	
Z67 global read (3)	Événement d'application 7: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>67:Événement d'application 7.</i> Description de l'événement: Déclenchement: Spécifique à l'application ou par l'option Programmation libre. Cause: <ul style="list-style-type: none"> Librement programmable indépendamment l'un de l'autre pour chaque axe. Niveau: Paramétrable dans paramètre système <i>U170</i> . Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: <ul style="list-style-type: none"> Message/Avertissement: Exploitation toutes les 256 ms. Dérangement: Exploitation dans un temps de cycle paramétré (<i>A150</i>), les textes, temps et niveau sont réglables dans le groupe de paramètres <i>U..</i> à partir de <i>U100</i>. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 10 C0 00 hex	5243h	0h	
Z68 global read (3)	Dérangement 2 externe: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>68:Dérangement 2 externe.</i> Description de l'événement: Déclenchement: Spécifique à l'application ou par l'option Programmation libre. Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: Utiliser pour les événements d'application qui peuvent être exclusivement réglés au niveau « Dérangement ». Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 11 00 00 hex	5244h	0h	

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

Z.. Compteur de dérangements				
Par.	description			bus de terrain- adresse
Z69 global read (3)	<p>Connexion moteur: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 69: <i>Connexion moteur</i>. Description de l'événement: Déclenchement: Erreur de connexion du moteur. Cause: 1: Contact colle; Le contacteur ne s'est pas ouvert pendant le changement d'axe. Cette cause peut uniquement être constatée si au moins deux phases collent et le circuit intermédiaire est chargé (cf. E03). Pour les machines asynchrones, une magnétisation n'a pas pu être générée. 2: Aucun moteur; le cas échéant, aucun moteur connecté ou interruption du câble vers le moteur. Niveau: Paramétrable comme Inactif ou Dérangement dans U12. Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Compteur de dérangements: Z69 Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 11 40 00 hex</p>			5245h 0h
Z70 global read (3)	<p>Consistance des paramètres: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement 70: <i>Cohérence des paramètres</i>. Description de l'événement: Déclenchement: Le paramétrage est contradictoire. Cause: 1: pas de Servoenc; Pas d'encodeur compatible Servo; le type de commande B20 est certes « Servo », mais aucun encodeur correspondant n'a été sélectionné (B26, H.. paramètre). 2: X120 Donnér; dans un paramètre, X120 est utilisé comme source (cathode) alors qu'il est paramétré comme drain (anode) dans H120 (ou vice-versa). 3: B12<->B20; Type de commande B20 n'est pas Servo, mais le courant nominal moteur (B12) dépasse de plus de 1,5 le courant nominal 4 kHz (R24) de l'appareil. 4: B10<->H31; Nombre de (paires de) pôles résolveur / moteur; Le nombre de (paires de) pôles moteur (B10) et résolveur (H31) ne correspondent pas. 5: Glissement nég.; En cas d'utilisation des types de commande U/f, SLVC ou Vector Control (B20) : Les valeurs pour le régime nominal moteur (B13), fréquence nominale moteur (B15) et nombre de pôles moteur (B10) engendrent un glissement négatif. 6: Limite de couple; En cas d'utilisation des valeurs saisies dans C03 ou C05, le courant maximal du convertisseur serait dépassé. Saisissez des limites de couple inférieures. 7: B26:SSI-Slave; L'esclave SSI ne peut pas être utilisé comme encodeur moteur (problèmes de synchronisation). 8: C01>B83; C01 ne peut pas être supérieur à B83. 9: E102/E103 manque; Tentative via l'IGB de se procurer une position maître bien que les paramètres E102 et E103 nécessaires ne soient pas disponibles. 10: G104<->G27; Une position maître est envoyée via l'IGB-Motionbus (c'est-à-dire G104 n'est pas réglé sur 0:inactif), mais il est impossible de constater dans G27 les réglages valides pour ce cas 0:inactif et 6:IGB. Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil ou acquittement programmé. Divers: En cas de paramétrage erroné, ce n'est qu'au moment de la validation qu'un déclenchement sera déclenché. Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 11 80 00 hex</p>			5246h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

Z.. Compteur de dérangements				
Par.	description			bus de terrain- adresse
Z71 global read (3)	<p>Micrologiciel: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>71:Micrologiciel</i>. Description de l'événement: Déclenchement: Une erreur micrologiciel s'est produite. Cause: 1: VF défectueux; Seulement pour SDS 5000: une incohérence micrologiciel a été constatée. Chargez le micrologiciel une nouvelle fois. 2: VF actif; Seulement pour SDS 5000: le micrologiciel a été certes chargé dans le convertisseur mais n'a pas encore été activé. Activez le micrologiciel et redémarrez l'appareil. 3: Erreur CRC; Une erreur micrologiciel s'est produite. Désactivez l'alimentation 24 V avant de la réactiver. Si l'erreur se reproduit lors du nouvel ARRÊT/MARCHE, le matériel est défectueux et doit être remplacé.</p> <p>Niveau: Dérangement Acquittement: Mise en/hors service de l'appareil Divers: Les causes 1 et 2 ne se produisent qu'au moment du démarrage de l'appareil de telle manière qu'il est impossible de valider le convertisseur. La cause 3 peut également se produire pendant l'exploitation.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 11 C0 00 hex</p>			5247h 0h
Z72 global read (3)	<p>Test de freinage temps imparti: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>72:Test de freinage</i>. Description de l'événement: Déclenchement: Si la gestion du freinage est active dans le SDS 5000, le temps réglé dans <i>B311</i> Intervalle test de freinage s'est écoulé sans que l'action <i>B300</i> Test de freinage n'ait été effectuée. Cause: 1: B311Timeout; <i>B311 Timeout</i>; Le temps réglé dans <i>B311 Temporisat</i> pour test de freinage <i>B300</i> est écoulé sans que l'action <i>B300</i> Test de freinage n'ait été effectuée. 2: Frein défectueux; Lors de l'exécution de l'action <i>B300</i> Test de freinage, le couple d'arrêt exigé (<i>B304</i>, <i>B305</i>) n'a pas pu être respecté ou la course test de l'encodeur intégrée au test de freinage a été terminée de manière incorrecte. Niveau: Message jusqu'à ce que le temps réglé dans <i>B311 Temporisat</i> pour test de freinage <i>B300</i> soit deux fois écoulé, ensuite dérangement. Acquittement: Pour le niveau « Dérangement », l'événement peut être validé pour une durée de 5 minutes afin de pouvoir effectuer l'action <i>B300</i> Test de freinage. Si ce temps s'écoule sans que l'action <i>B300</i> Test de freinage n'ait pas été effectuée, le convertisseur repasse à l'état « Dérangement ». Si l'action <i>B300</i> Test de freinage a été effectuée, l'événement est automatiquement validé. Divers: Ce dérangement n'est généré que si la validation est désactivée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 12 00 00 hex</p>			5248h 0h
Z73 global read (3)	<p>Axe 2 Test de freinage temps imparti: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>73:Axe2 Test de freinage Timeout</i>. Description de l'événement: Déclenchement: Si la gestion du freinage est active dans le SDS 5000, le temps réglé dans <i>B311</i> Intervalle test de freinage s'est écoulé sans que l'action <i>B300</i> Test de freinage avec Axe2 actif n'ait été effectuée. Cause: 1: B311Timeout; Le temps réglé dans <i>B311 Temporisat</i> pour test de freinage <i>B300</i> est écoulé sans qu'un test de freinage avec Axe2 actif n'ait été effectué. 2: Frein défectueux; Lors de l'exécution de l'action <i>B300</i> Test de freinage avec Axe2 actif, le couple d'arrêt exigé (<i>B304</i>, <i>B305</i>) n'a pas pu être respecté ou la course test de l'encodeur intégrée au test de freinage a été terminée de manière incorrecte.</p>			5249h 0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK

Z.. Compteur de dérangements				
Par.	description	bus de terrain- adresse		
	<p>Niveau: Message jusqu'à ce que le temps réglé dans <i>B311 Temporisation pour test de freinage B300</i> soit deux fois écoulé, ensuite dérangement.</p> <p>Acquittement: Pour le niveau « Dérangement », l'événement peut être validé pour une durée de 5 minutes afin de pouvoir effectuer l'action <i>B300 Test de freinage</i>. Si ce temps s'écoule sans que l'action <i>B300 Test de freinage</i> avec Axe 2 actif n'ait pas été effectuée, le convertisseur repasse à l'état « Dérangement ». Si l'action <i>B300 Test de freinage</i> a été effectuée, l'événement est automatiquement validé.</p> <p>Divers: Ce dérangement n'est généré que si la validation est désactivée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 12 40 00 hex</p>			
Z74 global read (3)	<p>Axe 3 Test de freinage temps imparti: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>74:Ax3TestFreinage</i>.</p> <p>Description de l'événement:</p> <p>Déclenchement: Si la gestion du freinage est active dans le SDS 5000, le temps réglé dans <i>B311 Intervalle test de freinage</i> s'est écoulé sans que l'action <i>B300 Test de freinage</i> avec Axe 3 actif n'ait été effectuée.</p> <p>Cause: 1: B311Timeout; Le temps réglé dans <i>B311 Timeout pour test de freinage B300</i> est écoulé sans que l'action <i>B300 Test de freinage</i> avec Axe3 actif n'ait été effectuée. 2: Frein défectueux; Lors de l'exécution de l'action <i>B300 Test de freinage</i> avec Axe3 actif, le couple d'arrêt exigé (<i>B304, B305</i>) n'a pas pu être respecté ou la course test de l'encodeur intégrée au test de freinage a été terminée de manière incorrecte.</p> <p>Niveau: Message jusqu'à ce que le temps réglé dans <i>B311 Temporisation pour test de freinage B300</i> soit deux fois écoulé, ensuite dérangement.</p> <p>Acquittement: Pour le niveau « Dérangement », l'événement peut être validé pour une durée de 5 minutes afin de pouvoir effectuer l'action <i>B300 Test de freinage</i>. Si ce temps s'écoule sans que l'action <i>B300 Test de freinage</i> avec Axe 3 actif n'ait pas été effectuée, le convertisseur repasse à l'état « Dérangement ». Si l'action <i>B300 Test de freinage</i> a été effectuée, l'événement est automatiquement validé.</p> <p>Divers: Ce dérangement n'est généré que si la validation est désactivée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 12 80 00 hex</p>	524Ah		0h
Z75 global read (3)	<p>Axe 4 Test de freinage temps imparti: Ce paramètre indique la fréquence du dérangement <i>75:Ax4TestFreinage</i>.</p> <p>Description de l'événement:</p> <p>Déclenchement: Si la gestion du freinage est active dans le SDS 5000, le temps réglé dans <i>B311 Intervalle test de freinage</i> s'est écoulé sans que l'action <i>B300 Test de freinage</i> avec Axe 4 actif n'ait été effectuée.</p> <p>Cause: 1: B311Timeout; Le temps réglé dans <i>B311 Temporisation pour test de freinage B300</i> est écoulé sans qu'un test de freinage avec Axe 4 actif n'ait été effectué. 2: Frein défectueux; Lors de l'exécution de l'action <i>B300 Test de freinage</i> avec Axe4 actif, le couple d'arrêt exigé (<i>B304, B305</i>) n'a pas pu être respecté ou la course test de l'encodeur intégrée au test de freinage a été terminée de manière incorrecte.</p> <p>Niveau: Message jusqu'à ce que le temps réglé dans <i>B311 Temporisation pour test de freinage B300</i> soit deux fois écoulé, ensuite dérangement.</p> <p>Acquittement: Pour le niveau « Dérangement », l'événement peut être validé pour une durée de 5 minutes afin de pouvoir effectuer l'action <i>B300 Test de freinage</i>. Si ce temps s'écoule sans que l'action <i>B300 Test de freinage</i> avec Axe 4 actif n'ait pas été effectuée, le convertisseur repasse à l'état « Dérangement ». Si l'action <i>B300 Test de freinage</i> a été effectuée, l'événement est automatiquement validé.</p> <p>Divers: Ce dérangement n'est généré que si la validation est désactivée.</p> <p>Bus de terrain: 1LSB=1; Type: U16; USS-Adr: 1A 12 C0 00 hex</p>	524Bh		0h

Liste complète des paramètres

V 5.6-E – 29.05.2012

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK



Address registers

Always up to date on the internet: www.stober.com → contact

- Technical Offices (TB) for advice and marketing in Germany
- Global presence for advice and marketing in about 25 countries
- Service Network Germany
- Service Network International
- STÖBER Subsidiaries:

Austria

STÖBER ANTRIEBSTECHNIK GmbH
Hauptstraße 41a
4663 Laakirchen
Fon +43 7613 7600-0
Fax +43 7613 7600-2525
E-Mail: office@stoeber.at
www.stoeber.at

USA

STOBER DRIVES INC.
1781 Downing Drive
Maysville, KY 41056
Fon +1 606 7595090
Fax +1 606 7595045
eMail: sales@stober.com
www.stober.com

France

STÖBER S.a.r.l.
131, Chemin du Bac à Traille
Les Portes du Rhône
69300 Caluire et Cuire
Fon +33 4 78989180
Fax +33 4 78985901
eMail: mail@stober.fr
www.stober.fr

Switzerland

STÖBER SCHWEIZ AG
Rugghölzli 2
5453 Remetschwil
Fon +41 56 496 96 50
Fax +41 56 496 96 55
eMail: info@stoeber.ch
www.stoeber.ch

Great Britain

STOBER DRIVES LTD.
Upper Keys Business Village
Keys Park Road, Hednesford
Cannock WS12 2HA
Fon +44 (0) 1543 458 858
Fax +44 (0) 1543 448 688
E-Mail: mail@stober.co.uk
www.stober.co.uk

Italy

STÖBER TRASMISSIONI S. r. l.
Via Risorgimento, 8
20017 Mazza di Rho (Milano)
Fon +39 02 93909-570
Fax +39 02 93909-325
eMail: info@stoeber.it
www.stoeber.it

China

STOBER CHINA
German Centre Beijing
Unit 2010, Landmark Tower 2,
8 North Dongsanhuan Road
Chaoyang District
100004 Beijing
Fon +86 10 65907391
Fax +86 10 65907393
eMail: info@stoeber.cn
www.stoeber.cn

Japan

STOBER Japan
P.O. Box 113-002, 6 chome
15-8, Hon-komagome
Bunkyo-ku
Tokyo
Fon +81 3 5395-6788
Fax +81 3 5395-6799
eMail: mail@stober.co.jp
www.stober.co.jp

Singapore

STOBER Singapore
50 Tagore Lane
#05-06B
Entrepreneur Centre
Singapore 787494
Fon +632 241 89 - 01/02/03/04/05
Fax +632 241 40 - 40/60
E-Mail: info@stober.sg
www.stober.sg



STÖBER



STÖBER ANTRIEBSTECHNIK GmbH + Co. KG

Kieselbronner Str. 12
75177 PFORZHEIM
GERMANY
Tel. +49 (0)7231 582-0
Fax. +49 (7231) 582-1000
E-Mail: mail@stoerber.de

24/h service hotline +49(0) 180 5 786 323

www.stoerber.com

Technische Änderungen vorbehalten
Errors and changes excepted
ID 442361.03
05/2012