-[]- Kommunikation konfigurieren





_ & X • R | X = 1 0 ⊖ | 4 b | Mehr ~



MOVISUITE®





Antriebsstränge Funktionen Diagnose

Geräte-Eigenschaften

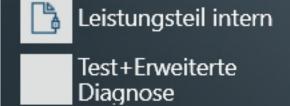












MOVIKIT® Velocity Drive

靐

₽.

Grundeinstellungen

Überwachungsfunktionen

Antriebsfunktionen

Ein-/Ausgänge

Feldbus-Schnittstelle

MOVIKIT® Laufzeitkontrolle

Intern

PC-Steuerung

Einschalten...

User-Timeout

🔼 Aus

Timeout-Counter

🗷 155

PD Aktualisierung

🗷 Ein

Übersicht Prozessdaten

SPS	SPS-Ausgangsdaten		SPS-Eingangsdaten	Antrieb
	>>>>		<<<<	
PA 1: Steuerwort	0x2000 hex		0x0000 hex	PE 1: Statuswort
PA 2: Sollgeschwindigkeit	0	Umdr/min	0 Umdr/min	PE 2: Istgeschwindigkeit
PA 3: Beschleunigung	1000	Umdr/(min*s)	0	PE 3: Status/Hauptfehler Subfehler
PA 4: Verzögerung	1000	Umdr/(min*s)	0.0 % Motor-Nenndrehmoment	PE 4: Istdrehmoment
PA 5: DO 03 DO 00	0000 0000		0000 0000 0000	PE 5: DI 13 DI 10, DI 07 DI 00

Gerätestatus

MOVIKIT®

MOVIKIT Velocity Drive

Endstufenzustand

Nicht bereit – Endstufe gesperrt

Freigabe/Applikationsstopp

Aktueller FCB

Bit

0

FCB 00 Standard (-> FCB 02)

_ PA 1: Steuerwort			: Statuswort		
t	Funktion	Funktionsstatus	Funktionsstatus	Funktion	Bit
	Freigabe/Notstopp	0	0	Betriebsbereit	0

STO inaktiv

Drehzahl







ENDIA PER PRINCEN Sallante 1- Brehzahl 45 CBH pofil auta Lunger Beschl. In at Drehvahle Stevenionte 1 TEBOT 1 Durcher