

Bit00 Bereit
 Bit01 Betriebsbereit
 Bit02 Betrieb
 Bit03 Fehler aktiv
 Bit04 OFF2 aktiv
 Bit05 OFF3 aktiv
 Bit06 ON Sperre aktiv
 Bit07 Warnung aktiv
 Bit08 Sollwert-Abweichung / Istwert
 Bit09 PZD-Regler
 Bit10 Maximalfrequenz erreicht
 Bit11 Warnung: Motor-Stromgrenze
 Bit12 Motorhaltebremse aktiv
 Bit13 Motor-Überlast
 Bit14 Motor-Rechtslauf
 Bit15 Umrichter-Überlast

 Bit00 DC-Bremse aktiv
 Bit01 Ist-Freq. r0021 > P2167 (f_off)
 Bit02 Ist-Freq. r0021 > P1080
 Bit03 Iststrom r0027 >= P2170
 Bit04 Ist-Freq. r0021 >= P2155 (f_1)
 Bit05 Ist-Freq. r0021 < P2155 (f_1)
 Bit06 Ist-Freq. r0021 >= setpoint
 Bit07 Act. Vdc r0026 < P2172
 Bit08 Act. Vdc r0026 > P2172
 Bit09 Hochlauf beendet
 Bit10 PID-Ausgang r2294 == P2292 (PID_min)
 Bit11 Download-Daten vom AOP auf 0 gesetzt
 Bit14 Download-Daten vom AOP auf 1 gesetzt
 Bit15 Download-Daten vom AOP auf 1 gesetzt

CO/BO: ZSW 1

r0052
r0052

CO: Ausgangsfreq. [Hz]

r0021

CO/BO: ZSW 2

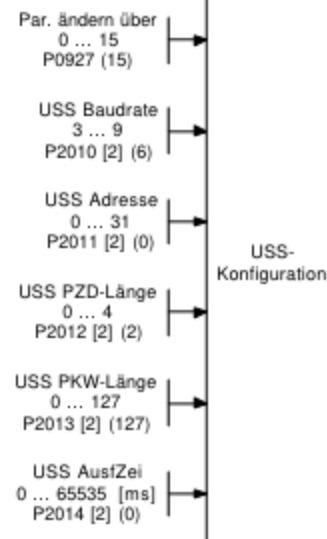
r0053
r0053

Hinweis:
 P2016[0] = 52
 P2016[1] = 21
 P2016[3] = 53
 sind Werkseinstellungen



Bit2 = 1

Alle Parameter:
 Index = 1
 => BOP link



1	2	3	4	5	6	7	8
Externe Schnittstellen					2510_USSonBOP.vsd	Funktionsplan	
USS an BOP-Link, senden					01.07.2002 V1.1	MICROMASTER 411	
							- 2510 -