

Parametr	zakres	Wartość domyślna	funkcja	opis	
IN 0	0 - 15	0	0 - Stop	Stop, rampa zatrzymania i hamowanie zależne od parametru „DCCL”, „DCCR”, „BR L”, „BR R”, parametry osobne dla obu kierunków.	
			1 - Start w lewo bistabilny	Start, oczekiwanie czasu „TS L”, „TS R”, rampa rozruchowa „ACCL”, „ACCR”, czas trwania ruchu w danym kierunku zależny od parametrów „TO L”, „TO R”	
			2 - Start w prawo bistabilny		
IN 1	0 – 15	1	3 - Start w lewo astabilny	Start, oczekiwanie czasu „TS L”, „TS R”, rampa rozruchowa „ACCL”, „ACCR”, czas trwania ruchu w danym kierunku zależny od parametrów „TO L”, „TO R”, zatrzymanie po zdjęciu sygnału tak jak dla „STOP”.	
			4 - Start w prawo astabilny		
IN 2	0 – 15	2	5 - Krańcówka lewo	Zatrzymanie lub nawrót zależnie od ustawienia parametrów „KR L” i „KR R”, zatrzymanie po czasie w parametrach „TK L” i „TK R”	
			6 - Krańcówka prawo		
			7 - Prędkość bit 0		Wejścia pracy krokowej, zależne od ustawienia parametrów „KP 0” - „KP 7”, rampa rozruchowa i hamowania.
IN 3	0 – 15	5	8 - Prędkość bit 1	Zwiększa prędkość w trybie zadawania prędkości = 4	
			9 - Prędkość bit 2		
			10 - Prędkość +		
IN 4	0 – 15	6	11 - Prędkość -	Zmniejsza prędkość w trybie zadawania prędkości = 4	
			12 - Prędkość +/- stan aktywny zwiększa	Regulacja prędkości w trybie zadawania prędkości = 5	
IN 5	0 - 15	7	13 - Prędkość +/- stan aktywny zmniejsza	Po starcie następuje zwiększanie prędkości do wystąpienia stanu aktywnego	
			14 - Szukanie prędkości - cel		
			15 – start / stop trybu kran		Wejście aktywujące sterownik w trybie 7 zadawania prędkości
			16 – wejście zliczające zbocze opadające		Wejście impulsów,
			17 – wejście zliczające zbocze narastające		odliczanie na zboczu opadającym (aktywowanie czujnika); odliczanie na zboczu narastającym (dezaktywacja czujnika)
18 – wejście nieaktywne					
PSRL	0 – 1023	512	Prędkość w lewo parametr stały	Ustawienie mocy dla „PWR STAB”	
PSRR	0 - 1023	512	Prędkość w prawo parametr stały		
KP 0	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 0	Ustawienia mocy dla prędkości krokowych	
KP 1	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 1		
KP 2	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 2		
KP 3	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 3		
KP 4	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 4		
KP 5	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 5		
KP 6	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 6		

KP 7	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 7	
ACCL	0 – 2000	300	Przyspieszenie lewo	Ustawienie rampy rozruchowej
ACCR	0 – 2000	300	Przyspieszenie prawo	
ACSL	1 – 100	10	Szybkość przyrostu prędkości dla zadawania w trybach 4, 5 i 6	Wartość wyrażona w jednostkach na 1/100 sekundy.
ACSR	1 – 100	10		
DCSL	1 – 100	10	Szybkość opadania prędkości dla zadawania w trybach 4, 5 i 6	
DCSR	1 – 100	10		
DCCL	0 – 2000	300	Zwalnianie lewo	Ustawienie rampy hamowania
DCCR	0 – 2000	300	Zwalnianie prawo	
PR L	0 – 7	1	Zadawanie prędkości w lewo	Sposób zadawania prędkości. 0 – za pomocą parametru „PSRR”, „PSRL” 1 – za pomocą wejścia analogowego „a” 2 – za pomocą wejścia analogowego „b” 3 – za pomocą wejść sterujących „prędkość bit 0” - „prędkość bit 2” 4 – za pomocą wejść „prędkość +”, „prędkość -” 5 – za pomocą wejścia „prędkość+/-” 6 – płynne zwiększanie prędkości do momentu osiągnięcia sygnału „cel” 7 – tryb 0 – ½ – 1, obroty w lewo do ½, powyżej obroty w prawo. (kran, fototropizm itp.)
PR R	0 – 7	1	Zadawanie prędkości w prawo	
DEAD	0 – 200	100	Martwa strefa	dla trybu PR L = 7 wyznacza strefę wokół napięcia 2,5V nie powodującą reakcji.
OL L	0 – 2	2	Zadawanie przeciążenia w lewo	Sposób zadawania wartości przeciążenia 0 – za pomocą parametru „OVLL”, „OVL R” 1 – za pomocą wejścia analogowego „a” 2 – za pomocą wejścia analogowego „b”
OL R	0 – 2	2	Zadawanie przeciążenia w prawo	
OVLL	0 – 1023	512	Przeciążenie w lewo	
OVL R	0 – 1023	512	Przeciążenie w prawo	Ustawienie wartości przeciążenia
OVAL	0 - 4	1	Reakcja na przeciążenie w lewo	Ustawienie sposobu reakcji na przeciążenie: 0 – brak reakcji 1 – stop 2 – nawrót 3 – nawrót z odliczeniem cyklu 4 – stabilizacja
OVAR	0 – 4	1	Reakcja na przeciążenie w prawo	
RAOV	0 - 3	0	Ignorowanie przeciążenia na rampie rozruchowej	0 – nie wykrywa przeciążenia podczas rampy rozruchowej 1 – wykrywanie przeciążenia podczas rampy przy ruchu w lewo 2 – wykrywanie przeciążenia podczas rampy przy ruchu w prawo 3 – wykrywanie przeciążenia podczas rampy przy ruchu w obie strony

KRAL	0 - 3	1	Reakcja na krańcówce lewej	0 - brak 1 - stop
KRAR	0 - 3	1	Reakcja na krańcówce prawej	2 - nawrót 3 - nawrót z odliczeniem cyklu
BR L	0 - 99.9	1,0	Czas hamowania rezystorem	Ustawienie czasu hamowania rezystorem hamującym, 0 = brak hamowania
BR R	0 - 99.9	1,0		
TS L	0 - 99.9	0	Czas martwy przed rozpoczęciem ruchu	Czas pomiędzy rozkazem ruchu a rozpoczęciem rozpędzania
TS R	0 - 99.9	0		
TK L	0 - 99.9	0	Czas postoju na krańcówkach	Czas postoju po osiągnięciu krańcówki
TK R	0 - 99.9	0		
TO L	0 - 99.9	0	Czas pracy	Czas pracy od momentu rozpoczęcia ruchu - 0 = praca ciągła
TO R	0 - 99.9	0		
CYKL	0 - 999	0	Ilość cykli pracy	Ilość cykli pracy, odliczanie następuje przy wyborze opcji nawrót z odliczaniem cyklu.
DIS1	0 - 6	1	Parametr wyświetlany ciągle	0 - brak 1 - moc bieżąca
DIS2	0 - 6	3	Parametr wyświetlany na żądanie (przyciskiem enkodera)	2 - moc ustawiona 3 - przeciążenie bieżące 4 - przeciążenie ustawione 5 - ilość cykli pozostałych do końca 6 - czas pracy pozostały do końca 7 - ilość impulsów pozostałych do końca
OUT5	0 - 1	0	Dodatkowa funkcja wejścia in 5	0 - wejście standardowe 1 - sygnalizacja przeciążenia, aktywny stan wysoki
CNTR	0-9999	0	Licznik impulsów w prawo	
CNTL	0-9999	0	Licznik impulsów w lewo	
CNAR	0-2	0	Reakcja na odliczenie w prawo	0 - stop 1 - nawrót
CNAL	0-2	0	Reakcja na odliczenie w lewo	2 - nawrót z odliczeniem cyklu
DEFA	0 - 100	0	Wartość przywracająca ustawienia fabryczne	58 - przywrócenie ustawień domyślnych
END	-	-	Wyjście z menu	Wyjście z menu i zapis parametrów do pamięci nieulotnej.

RET

0- wyłączona

włączony

funkcja aktywna ignoruje stan niski na in0(STOP) pozwalając poprzez ponowne podanie stanu niskiego na In 1 ,in2(Start) funkcji START

2

Dodana kolejna opcja do "rinp0 - rinp5" - 19 = wejście zezwalające na dalszy ruch

przed defa - krt (0-3) 0 - brak, 1 - czeka po ruchu w lewo, 2 - czeka po ruchu w prawo,

3 - po ruchu w obie strony.

musi być ustawione któreś wejście np.:in5 jako zezwalające

3

Dodane funkcje:

pozycja w menu PSON: 0 – 2

reakcja na włączenie zasilania

0 - start zabroniony (domyślnie)

1 - start w lewo

2 - start w prawo

Parametr	zakres	Wartość domyślna	funkcja	opis
IN 0	0 - 15	0	0 - Stop	Stop, rampa zatrzymania i hamowanie zależne od parametru „DCCL”, „DCCR”, „BR L”, „BR R”, parametry osobne dla obu kierunków.
			1 - Start w lewo bistabilny	Start, oczekiwanie czasu „TS L”, „TS R”, rampa rozruchowa „ACCL”, „ACCR”, czas trwania ruchu w danym kierunku zależny od parametrów „TO L”, „TO R”
			2 - Start w prawo bistabilny	
IN 1	0 – 15	1	3 - Start w lewo astabilny	Start, oczekiwanie czasu „TS L”, „TS R”, rampa rozruchowa „ACCL”, „ACCR”, czas trwania ruchu w danym kierunku zależny od parametrów „TO L”, „TO R”, zatrzymanie po zdjęciu sygnału tak jak dla „STOP”.
			4 - Start w prawo astabilny	
IN 2	0 – 15	2	5 - Krańcówka lewo	Zatrzymanie lub nawrót zależnie od ustawienia parametrów „KR L” i „KR R”, zatrzymanie po czasie w parametrach „TK L” i „TK R”
			6 - Krańcówka prawo	
			7 - Prędkość bit 0	
IN 3	0 – 15	5	8 - Prędkość bit 1	
IN 4	0 – 15	6	9 - Prędkość bit 2	Zwiększa prędkość w trybie zadawania prędkości = 4
			10 - Prędkość +	
			11 - Prędkość -	
IN 5	0 - 15	7	12 - Prędkość +/- stan aktywny zwiększa	Regulacja prędkości w trybie zadawania prędkości = 5
			13 - Prędkość +/- stan aktywny zmniejsza	
PSRL	0 - 1023	512	14 - Szukanie prędkości - cel	Po starcie następuje zwiększanie prędkości do wystąpienia stanu aktywnego
			15 – start / stop trybu kran	Wejście aktywujące sterownik w trybie 7 zadawania prędkości
			16 – wejście zliczające zbocze opadające	Wejście impulsów, odliczanie na zboczu opadającym (aktywowanie czujnika); odliczanie na zboczu narastającym (dezaktywacja czujnika)
			17 – wejście zliczające zbocze narastające	
			18 – wejście nieaktywne	
PSRR	0 - 1023	512	Prędkość w prawo parametr stały	Ustawienie mocy dla „PWR STAB”
KP 0	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 0	Ustawienia mocy dla prędkości krokowych
KP 1	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 1	
KP 2	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 2	
KP 3	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 3	
KP 4	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 4	
KP 5	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 5	
KP 6	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 6	

KP 7	0 - 1023	0	Prędkość krokowa 7	
ACCL	0 – 2000	300	Przyspieszenie lewo	Ustawienie rampy rozruchowej
ACCR	0 – 2000	300	Przyspieszenie prawo	
ACSL	1 – 100	10	Szybkość przyrostu prędkości dla zadawania w trybach 4, 5 i 6	Wartość wyrażona w jednostkach na 1/100 sekundy.
ACSR	1 – 100	10		
DCSL	1 – 100	10	Szybkość opadania prędkości dla zadawania w trybach 4, 5 i 6	
DCSR	1 – 100	10		
DCCL	0 – 2000	300	Zwalnianie lewo	Ustawienie rampy hamowania
DCCR	0 – 2000	300	Zwalnianie prawo	
PR L	0 – 7	1	Zadawanie prędkości w lewo	Sposób zadawania prędkości. 0 – za pomocą parametru „PSRR”, „PSRL” 1 – za pomocą wejścia analogowego „a” 2 – za pomocą wejścia analogowego „b” 3 – za pomocą wejść sterujących „prędkość bit 0” - „prędkość bit 2” 4 – za pomocą wejść „prędkość +”, „prędkość -” 5 – za pomocą wejścia „prędkość+/-” 6 – płynne zwiększanie prędkości do momentu osiągnięcia sygnału „cel” 7 – tryb 0 – ½ – 1, obroty w lewo do ½, powyżej obroty w prawo. (kran, fototropizm itp.)
PR R	0 – 7	1	Zadawanie prędkości w prawo	
DEAD	0 – 200	100	Martwa strefa	dla trybu PR L = 7 wyznacza strefę wokół napięcia 2,5V nie powodującą reakcji.
OL L	0 – 2	2	Zadawanie przeciążenia w lewo	Sposób zadawania wartości przeciążenia 0 – za pomocą parametru „OVLL”, „OVLR” 1 – za pomocą wejścia analogowego „a” 2 – za pomocą wejścia analogowego „b”
OL R	0 – 2	2	Zadawanie przeciążenia w prawo	
OVLL	0 – 1023	512	Przeciążenie w lewo	
OVLR	0 – 1023	512	Przeciążenie w prawo	Ustawienie wartości przeciążenia
OVAL	0 - 4	1	Reakcja na przeciążenie w lewo	Ustawienie sposobu reakcji na przeciążenie: 0 – brak reakcji 1 – stop 2 – nawrót 3 – nawrót z odliczeniem cyklu 4 – stabilizacja
OVAR	0 – 4	1	Reakcja na przeciążenie w prawo	
RAOV	0 - 3	0	Ignorowanie przeciążenia na rampie rozruchowej	0 – nie wykrywa przeciążenia podczas rampy rozruchowej 1 – wykrywanie przeciążenia podczas rampy przy ruchu w lewo 2 – wykrywanie przeciążenia podczas rampy przy ruchu w prawo 3 – wykrywanie przeciążenia podczas rampy przy ruchu w obie strony

KRAL	0 – 3	1	Reakcja na krańcówce lewej	0 – brak 1 – stop
KRAR	0 – 3	1	Reakcja na krańcówce prawej	2 – nawrót 3 – nawrót z odliczeniem cyklu
BR L	0 – 99.9	1,0	Czas hamowania rezystorem	Ustawienie czasu hamowania rezystorem hamującym, 0 = brak hamowania
BR R	0 – 99.9	1,0		
TS L	0 – 99.9	0	Czas martwy przed rozpoczęciem ruchu	Czas pomiędzy rozkazem ruchu a rozpoczęciem rozpędzania
TS R	0 – 99.9	0		
TK L	0 – 99.9	0	Czas postoju na krańcówkach	Czas postoju po osiągnięciu krańcówki
TK R	0 – 99.9	0		
TO L	0 – 99.9	0	Czas pracy	Czas pracy od momentu rozpoczęcia ruchu – 0 = praca ciągła
TO R	0 – 99.9	0		
CYKL	0 - 999	0	Ilość cykli pracy	Ilość cykli pracy, odliczanie następuje przy wyborze opcji nawrót z odliczaniem cyklu.
DIS1	0 - 6	1	Parametr wyświetlany ciągle	0 – brak 1 – moc bieżąca
DIS2	0 - 6	3	Parametr wyświetlany na żądanie (przyciskiem enkodera)	2 – moc ustawiona 3 – przeciążenie bieżące 4 – przeciążenie ustawione 5 – ilość cykli pozostałych do końca 6 – czas pracy pozostały do końca 7 – ilość impulsów pozostałych do końca
OUT5	0 - 1	0	Dodatkowa funkcja wejścia in 5	0 – wejście standardowe 1 – sygnalizacja przeciążenia, aktywny stan wysoki
CNTR	0-9999	0	Licznik impulsów w prawo	
CNTL	0-9999	0	Licznik impulsów w lewo	
CNAR	0-2	0	Reakcja na odliczenie w prawo	0 – stop 1 – nawrót
CNAL	0-2	0	Reakcja na odliczenie w lewo	2 – nawrót z odliczeniem cyklu
DEFA	0 - 100	0	Wartość przywracająca ustawienia fabryczne	58 – przywrócenie ustawień domyślnych
END	-	-	Wyjście z menu	Wyjście z menu i zapis parametrów do pamięci nieulotnej.

1

RET

0- wyłączona

włączony

funkcja aktywna ignoruje stan niski na in0(STOP) pozwalając poprzez ponowne podanie stanu niskiego na In 1, in2(Start) funkcji START

2

Dodana kolejna opcja do "rinp0 - rinp5" - 19 = wejście zezwalające na dalszy ruch

przed defa - krt (0-3) 0 - brak, 1 - czeka po ruchu w lewo, 2 - czeka po ruchu w prawo,

3 - po ruchu w obie strony.

musi być ustawione któreś wejście np.:in5 jako zezwalające

3

Dodane funkcje:

pozycja w menu PSON: 0 – 2

reakcja na włączenie zasilania

0 - start zabroniony (domyślnie)

1 - start w lewo

2 - start w prawo