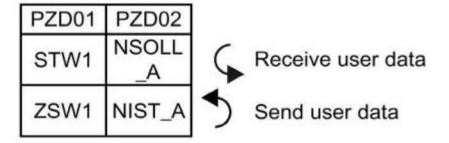
SINAMICS Telegramy

SINAMICS
Low Voltage Converters

SIEMENS

Telegram 1



16 bitový rýchlostný setpoint

Telegram 2

PZD01	PZD02	PZD03	PZD04
STW1	NSO	LL_B	STW2
ZSW1	NIS	T_B	ZSW2

32 bitový rýchlostný setpoint



Telegram 3

PZD01	PZD02	PZD03	PZD04	PZD05	PZD06	PZD07	PZD08	PZD09
STW1	NSO	LL_B	STW2	G1_ STW				
ZSW1	NIS	T_B	ZSW2	G1_ ZSW	G1_X	(IST1	G1_X	(IST2

32 bitový rýchlostný setpoint, vrátane 1 pozičného encodera

Telegram 4

PZD01	PZD02	PZD03	PZD04	PZD05	PZD06	PZD07	PZD08	PZD09	PZD10	PZD11	PZD12	PZD13	PZD14
STW1	NSO	LL_B	STW2	G1_ STW	G2_ST W								
ZSW1	NIS	T_B	ZSW2	G1_ ZSW	G1_X	(IST1	G1_X	IST2	G2_ ZSW	G2_X	(IST1	G2_X	(IST2

32 bitový rýchlostný setpoint, vrátane dvoch pozičných encoderov



Telegram 350

PZD01	PZD02	PZD03	PZD04
STW1	NSOLL _A	M_LIM	STW3
ZSW1	NIST_A GLATT		ZSW3

16 bitový rýchlostný setpoint, s obmedzením momentu

Telegram 352

PZD01	PZD02	PZD03	PZD04	PZD05	PZD06
STW1	NSOLL _A	Freely a	ssignable)	
ZSW1	NIST_A GLATT	IAIST_ GLATT	MIST_ GLATT	WARN_ CODE	FAULT_ CODE

16 bitový rýchlostný setpoint pre PCS7



Telegram 353

 PZD01	PZD02
STW1	NSOLL _A
ZSW1	NIST_A GLATT

16 bitový rýchlostný setpoint, s PKW pre čítanie a zapisovanie parametrov

Telegram 354

PZD01	PZD02	PZD03	PZD04	PZD05	PZD06				
STW1	NSOLL _A	Freely assignable							
ZSW1	NIST_A			_					
	GLATI	GLATI	GLATI	CODE	CODE				

16 bitový rýchlostný setpoint pre PCS7, s PKW pre čítanie a zapisovanie parametrov



Telegram 999

PZD01	PZD02	PZD03	PZD04	PZD05	PZD06	PZD07	PZD08	PZD09	PZD10	PZD11	PZD12	PZD	13	. PZ	<u>′</u> D17
STW1	Telegra	m length	for the re	ceive dat	a										
ZSW1	Telegra	m length	for the tra	ansmit da	ita			 						T L	

Telegram bez špecifikácie



Telegram pre polohovanie

Telegram 7

PZD01	PZD02
STW1	SATZ ANW
ZSW1	AKT SATZ

Basic Positioner s vyžitím traverzných blokov

Telegram 9

PZD01	PZD02	PZD03	PZD04	PZD05	PZD06	PZD07	PZD08	PZD09	PZD10
STW1	SATZ ANW	STW2	MDI_T/	ARPOS	MDI_VELOCITY		MDI_ ACC	MDI_ DEC	MDI_ MOD
ZSW1	AKT SATZ	ZSW2	XIS	T_A					

Basic Positioner s priamým zadaním polohy (MDI)



Telegram pre polohovanie

Telegram 110

PZD01	PZD02	PZD03	PZD04	PZD05	PZD06	PZD07	PZD08	PZD09	PZD10	PZD11	PZD12
STW1	SATZ ANW	POS_ STW	STW2	OVER RIDE	MDI_TA	ARPOS	MDI_VE	LOCITY	MDI_ ACC	MDI_ DEC	MDI_ MOD
ZSW1	AKT SATZ	POS_ ZSW	ZSW2	MELDW	XIS	T_A					

Basic Positioner s priamým zadaním polohy (MDI), override a aktuálna poloha

Telegram 111

PZD01	PZD02	PZD03	PZD04	PZD05	PZD06	PZD07	PZD08	PZD09	PZD10	PZD11	PZD12
STW1	POS_ STW1	POS_ STW2	STW2	OVER RIDE	MDI_T/	ARPOS	MDI_VE	LOCITY	MDI_ ACC	MDI_ DEC	Free
ZSW1	POS_ ZSW1	POS_ ZSW2	ZSW2	MELDW	XIS	T_A	NIS	T_B	FAULT_ CODE	WARN_ CODE	Free

Basic Positioner s priamým zadaním polohy (MDI), override a aktuálna poloha a rýchlosť



Telegram SAFETY

Telegram 30, 31, 900, 901, 902, 903



Škálovanie

16 bit WORD - 4000 HEX = 100%

32 bit WORD $-4000\ 0000\ HEX = 100\%$