

## 关于 SINAMICS DCM 的 FAQ

### 问题:

如何监视速度给定值和实际值 ( $n_{\text{set}} = n_{\text{act}}$ )?

### 解答:

另请参阅明细列表手册第 2 章的功能图:  
功能图 3152, 6810, 8020, 2055.

要实现速度  $n_{\text{set}} = n_{\text{act}}$  的信号, 只有几个参数是必须设置的, 这在调整主轴驱动时尤为有用。

用 SINAMICS DCM 中斜坡函数发生器给定的输入值和实际值进行比较。应该设置斜坡函数发生器的时间, 使得实际值能够随发生器的输出而变化。如果斜坡函数发生器位于 SINAMICS DCM 外且 SINAMICS DCM 中斜坡函数发生器的时间设为零, 则 SINAMICS DCM 中始终满足  $n_{\text{set}} = n_{\text{act}}$  条件, 此时不可能实现典型的 SINAMICS DCM 信号。

速度给定值连接量, 功能图 3152; CO r52192 斜坡函数发生器 (1) 输入给定值 (建议用来进行比较)

实际速度连接量: CO r52167, 功能图 6810(速度调节器 (2))

评估“给定值/实际值偏差 2”信号, 功能图 8020: (信息 (1)), 以开关量连接 r53025.2 显示。

### 设置:

p50596 = 52192

p50597 = 52167

p50376[D] = 给定值/实际值偏差量的值

p50377[D] = 给定值/实际值偏差的滞环

p50378[D] = 信号的导通延迟时间

如果偏差小于 p50376[D] 中设置的最大速度百分数的值且延时 p50378[D] 时间后, 则开关量连接器 r53025.2 收到一个高电平信号。

开关量连接器 r53025.2 输出为高电平信号。

例如, 如果满足  $n_{\text{set}} = n_{\text{act}}$  条件则开关量输出端子 X177.20 输出高电平, 参见功能图 2055 (开关量输出)

在参数 p50772 中设置端子 X177.20 所要显示的信号的连接器编号。

设置 p50772 = 53025.2.

