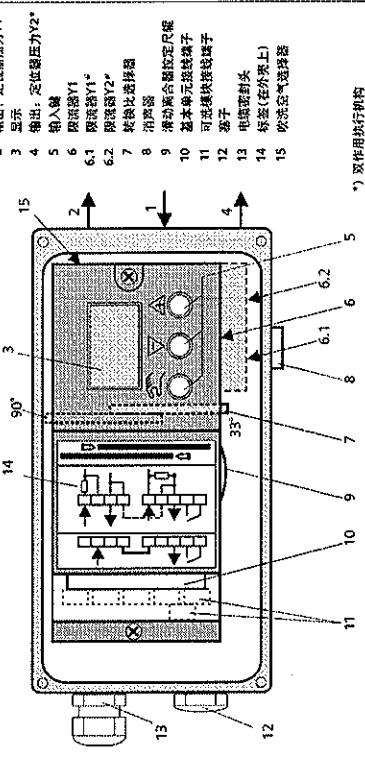


注意：对于安全说明见操作手册！

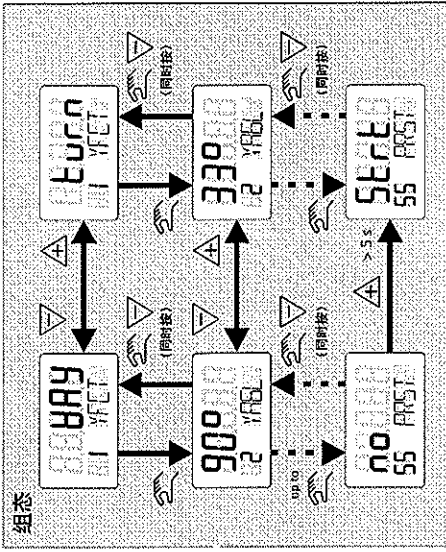
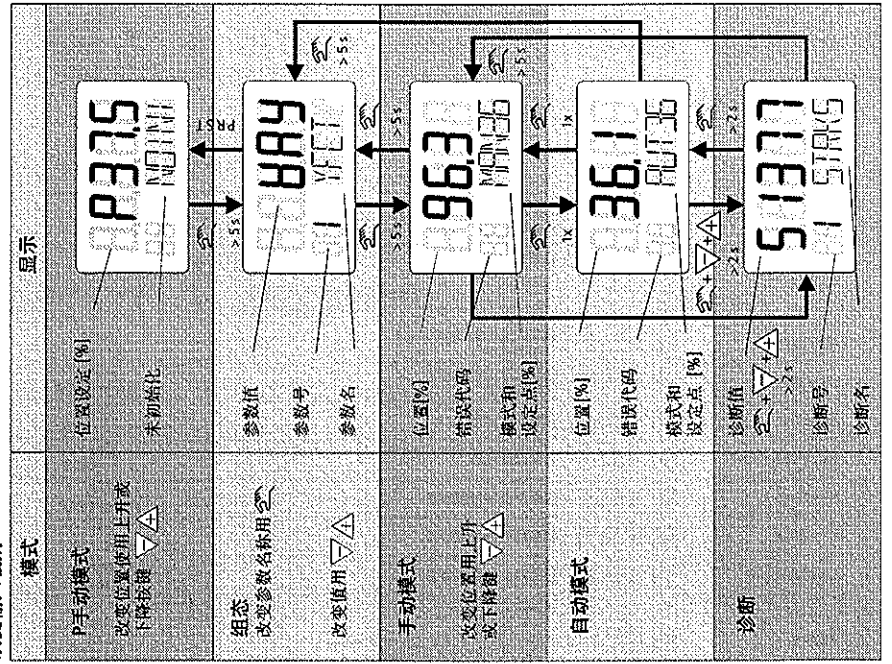
设备图 (打开盖)



- 1 输入：气源入口/2
- 2 输出：定位器压力Y1
- 3 显示
- 4 输出：定位器压力Y2\*
- 5 输入器
- 6 压力器Y1
- 6.1 压力器Y2\*
- 6.2 压力器Y2\*
- 7 压力器
- 8 压力器
- 9 压力器
- 10 基本单元连接端子
- 11 可连接快接端子
- 12 端子
- 13 端子
- 14 标签(在外壳上)
- 15 吹扫气选择器

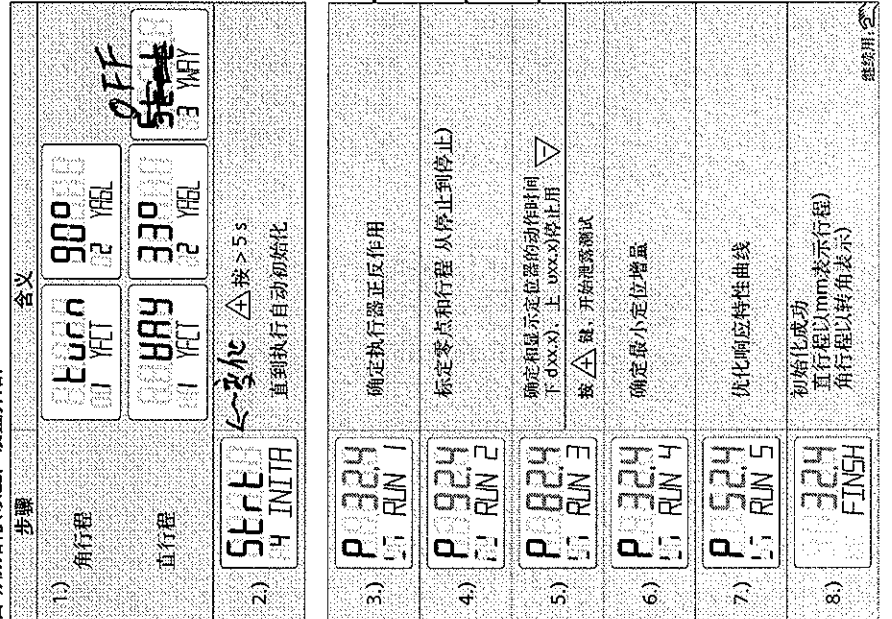
\*) 双位执行机构

改变输入级别



组态

自动初始化(以工厂设置开始)



(在显示每一行的灰色背景样态)

显示	含义	可能的信息	处理方式
P 324 RUN 1 P 324 ERROR	执行机构不动作	确认信息用 $\Delta$ 检查限位器。若有必要， 则打开限位器。 通过上升/下降驱动 执行器工作 $\nabla$ $\Delta$ 重新初始化	
P 888 d.u.u	超过定位下限	改变传动装置力 继续用 $\Delta$ 或调整滑动离合器显示 P 884 d.u.u	
P 5EE M.I.D.L	滑动离合器被调整	直行程： 继续用 $\Delta$ 或 直行程： 用 $\nabla$ $\Delta$ 键来设定升降 标定垂直位置 继续用 $\Delta$	
P 983 d.u.f	超过定位上限	确定信息用 $\Delta$ 把设定值调到更高行程 重新初始化 用角行程的可能是： 调整 $\nabla$ $\Delta$ ，直到显示： P 928 d.u.f	
P 198 d.u.d	上/下范围同时超限	确定信息用 $\Delta$ 将控制杆调到另一个最低行程值 重新初始化	
U 13 NOZZL d 18 NOZZL	执行机构不动作 定位器时间 有可能要调整	调整定位器限流器 继续用 $\Delta$ 或 $\nabla$	

查看手册获得更多信息

参数名称	显示	功能	参数值	单位	工厂设置	自定义	
1.YFCT	01 YFCT	执行器类型	turn (角行程执行机构) (直行行程机构) (直行行程机构 不带正弦波校正) † (角行程执行机构带NCS) † (同上, 执行机构反向) (直行行程机构带NCS)		WAY		
2.YAGL <sup>1)</sup>	02 YAGL	额定反馈角 见转换比选择器(7) (见设备图)	90° 33°	度	33°		
3.YWAY <sup>2)</sup>	03 YWAY	行程范围 (可选设定) 当选择这个选项的时候, 行程值必须与执行器反馈杆值一致, 执行器驱动轴与行程一致, 如果不一致, 选择最近的下一个档	OFF 5   10   15   20 (短杆33°) 25   30   35 (长杆90°) 40   50   60   70   90   110   130 (长杆90°)	mm	OFF		
4.INITA	04 INITA	初始化(自动)	noini   no ###.#   Strt		no		
5.INITM	05 INITM	初始化(手动)	noini   no ###.#   Strt		no		
6.SCUR	06 SCUR	设定电流范围	0 to 20 mA 4 to 20 mA	MA	4 MA		
7.SDIR	07 SDIR	设定方向	rise FALL		rise		
8.SPRA	08 SPRA	分程范围设定起始点	0,0 to 100,0	%	0,0		
9.SPRE	09 SPRE	分程范围设定终点	0,0 to 100,0	%	100		
10.TSUP	10 TSUP	上斜率设定	Auto 0 to 400	s	0		
11.TSDO	11 TSDO	下斜率设定	0 to 400	s	0		
12.SFCT	12 SFCT	设定点功能	线性 等百分比 1:25, 1:33, 1:50 快开 1:25, 1:33, 1:50 自由调整	Lin 1-25 1-33 1-50 n1-25 n1-33 n1-50 FrEE	Lin		
13.SL0 14.SL1 usw. bis 32.SL19 33.SL20	13 SL0 (example)	设定添加折点在 0% 5% 到 95% 100%	0,0 to 100,0	%	等等, 到 95,0 100,0		
34.DEBA	34 DEBA	控制器死区	Auto 0,1 to 10,0	%	Auto		
35.YA	35 YA	行程下限值	0,0 to 100,0	%	0,0		
36.YE	36 YE	行程上限值	0,0 to 100,0	%	100,0		
37.YNRM	37 YNRM	操作变量标准化 (LED显示)	机械行程(实际值) 流量(0~100%)	MPOS FLOW	MPOS		
38.YDIR	38 YDIR	行程方向显示	上升 下降	rise FALL	rise		
39.YCLS	39 YCLS	"紧急关闭" 带人工 操作变量	无 仅上升 仅下降 上升和下降	no up do up do	no		
40.YCDO	40 YCDO	紧闭关闭, 底部	0,0 to 100,0	%	0,5		
41.YCUP	41 YCUP	紧闭关闭, 顶部	0,0 to 100,0	%	99,5		
42.BIN1 <sup>4)</sup>	42 BIN1	二进制输入1的功能	无 仅显示信息 锁定配置 配置并手动 驱动阀位到YE 驱动阀位到YA 锁定配置	NO接点 on, bLoc1 bLoc2 up doWn StoP	OFF -on -up -doWn -StoP	NC接点	OFF
43.BIN2 <sup>4)</sup>	43 BIN2	二进制输入2的功能	无 仅显示信息 驱动阀位到YE 驱动阀位到YA 锁定配置	NO接点 on up doWn StoP	OFF -on -up -doWn -StoP	NC接点	OFF
44.AFCT <sup>5)</sup>	44 AFCT	报警功能	无 A1=min, A2=max A1=min, A2=min A1=max, A2=max	normal normal normal	OFF -normal -normal -normal	inverted	OFF
45.A1	45 A1	报警响应阈值1	0,0 to 100,0	%	10,0		
46.A2	46 A2	报警响应阈值2	0,0 to 100,0	%	90,0		
47.HFCT <sup>5)</sup>	47 HFCT	报警输出功能	默认(显示) 显示+非自动状态 显示+非自动状态+二进制输入 ( "+" 表示逻辑或操作)	normal 4 4nH 4nHb	OFF -4 -4nH -4nHb	inverted	4
48.TIM	48 TIM	监视时间设定(故障信息) "控制偏差"	Auto 0 to 100	s	Auto		
49.LIM	49 LIM	故障信息的响应阈值 "控制偏差"	Auto 0,0 to 100,0	%	Auto		
50.HSTRK	50 HSTRK	行程累计限值	OFF 1 to 1.00E9		OFF		
51.HDCHG	51 HDCHG	方向改变极值	OFF 1 to 1.00E9		OFF		
52.HZERO	52 HZERO	极限用于零极值监视	OFF 0,0 to 100,0	%	OFF		
53.HOPEN	53 HOPEN	极限用于开极值监控	OFF 0,0 to 100,0	%	OFF		
54.HDEBA	54 HDEBA	极限用于死区极值监控	OFF 0,0 to 10,0	%	OFF		
55.PRST	55 PRST	预设(工厂设定) "no" 未启动 "Strt" 按5s后启动工厂设置 "oCAY" 工厂设置成功后显示 注意: 预设后导致 "NO INIT"	no Strt oCAY				

5)Normal 表示: 高电平且无故障  
Inverted 表示: 低电平且无故障

4)NC 意味: 开关常开或低电平  
NO 意味: 开关常闭或高电平

1) 只有选择了 "turn" 或 "WAY", 参数才出现。  
2) 如果在 YFCT 参数中选择了 "turn", "LWAY" 或 "ncs", 此参数不出现。  
3) 如果 12.SFCT=FrEE 已经被选择, 添加设置点出现。