

## Zusatzinformationen zum Menüpunkt " Statusmeldungen " ACP/DCP/CAN - Buffer.



Der Ringspeicher für den Fahrten-Status ist zur Zeit nur für ACP\_03-BUS implementiert

Opionskarte	DP - RAM	FU		
\$ 107DD		state - buffer - end	\$ CFBA	<i>changed range in version 1.6</i>
\$ 107A2		state - buffer - begin	\$ CF44	state - buffer - ptr = 0x07A2
\$ 107A1		state - buffer - ptr - h	\$ CF42	(Initialisierung)
\$ 107A0		state - buffer - ptr - L	\$ CF40	

### Im Menüpunkt wird folgendes angezeigt:

```

SPS → [14] = xxxx
FU   → [14] = xxxx

      [ 0 ] = xxxx
      [ 0 ] = xxxx

```

Der "state - buffer - ptr" steht immer auf dem Speicherplatz, der bei einer Zustandsänderung abgespeichert werden soll.

- ◆ aktuellen Zustand auslesen: state - buffer - ptr - = 4
- ◆ der Buffer ist ein Ringbuffer
- ◆ nach den Einspeichern wird der " state - buffer - ptr immer um 4 inkrementiert

Nach Auftreten einer Störmeldung ( z.B. "Reglerfehler - 142 " sendet die Steuerung im ACP Protokoll, Byte 2, eine 1xxx xxxx an den FU. Der FU speichert dann den letzten Zustand in den Buffer. Ab diesem Zeitpunkt werden außerdem keinerlei Zustandsänderungen mehr aufgezeichnet. Erst wenn der Anwender den Menüpunkt "ACP/DCP/CAN - buff" aufruft und diesen wieder verlässt, werden wieder Zustandsänderungen im DP - RAM aufgezeichnet. Der DP - RAM ist ein flüchtiger Speicher.

**normale Fahrt im Speicher**

SPS → [14] = 0000  
 FU → [14] = 1110  
 SPS → [13] = 0000  
 FU → [13] = 1310  
 SPS → [12] = 0901  
 FU → [12] = 3310  
 SPS → [11] = 0901  
 FU → [11] = 7310  
 SPS → [10] = 0901  
 FU → [10] = 7320  
 SPS → [9] = 0901  
 FU → [9] = 7310  
 SPS → [8] = 0001  
 FU → [8] = 7310  
 SPS → [7] = 0F80  
 FU → [7] = 6310  
 SPS → [6] = 0F80  
 FU → [6] = 7310  
 SPS → [5] = 0F80  
 FU → [5] = 3310  
 SPS → [4] = 0000  
 FU → [4] = 1110  
 SPS → [3] = xxxx  
 FU → [3] = xxxx

**fehlerhafte Fahrt im Speicher (Reglerfehler - 142)**

SPS → [14] = 0000  
 FU → [14] = 5310  
 SPS → [13] = 0901  
 FU → [13] = 7310  
 SPS → [12] = 0001  
 FU → [12] = 7310  
 SPS → [11] = 0F20  
 FU → [11] = 7310  
 SPS → [10] = 0F20  
 FU → [10] = 3310  
 SPS → [9] = 0000  
 FU → [9] = 1110  
 SPS → [8] = xxxx  
 FU → [8] = xxxx

**Information über ACP03**

SPS → FU[xx] =      Byte 1                              Byte2

Befehlbyte	Datenbyte 1	Datenbyte 2	Kommunikations- byte	Checksumme
Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	byte 5

Befehlbyte Byte 1								Datenbyte 2 Byte 3							
7	6	5	4	3	2	1	Bit 0	7	6	5	4	3	2	1	Bit 0

Bit 0: Umrichterfreigabe  
 Bit 1: Fahrbefehl  
 Bit 2: Abstellschalter  
 Bit 3: Übertragung Fahrbefehl in 3. Byte  
 Bit 4: Fahrtrichtung  
 Bit 5: Geschwindigkeitswechsel  
 Bit 6: Wegsollwert / Wegistwert  
 Bit 7: Fehler letztes Telegramm

Bit 0: Ve  
 Bit 1: Vn  
 Bit 2: Nothalt ( elektrischer Halt)  
 Bit 3: frei  
 Bit 4: Vi  
 Bit 5: V1  
 Bit 6: V2  
 Bit 7: V3

FU → SPS[xx] =      Byte 1      Byte 2

Byte 1		Byte2				
Statusbyte	Kommunikatonsbyte	Status -FU-Byte	FU-Impz_High	FU-Impz_Mid	FU-Impz_Low	Checksumme
Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7

Statusbyte Byte 1								Status -FU-Byte Byte 3							
7	6	5	4	3	2	1	Bit 0	7	6	5	4	3	2	1	Bit 0
								high nibble				low nibble			

- Bit 0: Umrichter bereit
- Bit 1: Endstufe = EIN
- Bit 2: Vorwarnung aktiv
- Bit 3: Sammelstörung aktiv
- Bit 4: Einfahrdrehzahl unterschritten
- Bit 5: Wegsollwert / Geschwindigkeit akzeptiert
- Bit 6: Bremse auf / zu
- Bit 7: Fehler letztes Telegramm

**high nibble**
**Bit 5 / Bit 4**

- 00 Momentenreglung
- 01 Drehzahlreglung
- 10 Lagereglung
- 11 Lagesynchronreglung

**Bit 7 / Bit 6**

- 00 kein Notstrombetrieb (normale Fahrt)
- 01 Notstrombetrieb Vorschlag 'aufwärts'
- 11 Notstrombetrieb Vorschlag 'abwärts'

**low nibble**

- 00 kein Fehler
- 01 Phasenfehler
- 02 ZK - Überspannung
- 03 ZK - Unterspannung
- 04 Drehgeberfehler
- 05 SNT defekt
- 06 Kurzschluss
- 07 Modulfehler
- 08 Übertemperatur Kühlkörper
- 09 Kaltleiter
- 10 Programm Halt
- 11 Watch - Dog
- 12 I 2 D T
- 13 Checksummenfehler
- 14 Parameterfehler
- 15 Kommunikationsfehler