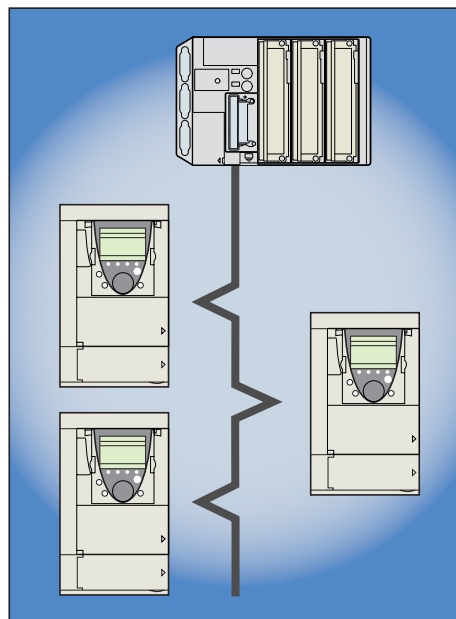


# Altivar 71

Guide d'exploitation

Paramètres de communication

A conserver pour usage ultérieur





# Sommaire

---

Sommaire	3
Structure documentaire	6
Présentation	7
Notations	9
Description des paramètres	9
Affichages sur le terminal du variateur	9
Profils	10
Qu'est ce qu'un profil ?	10
Profils fonctionnels supportés par l'Altivar 71	11
Profil I/O	12
Définition	12
Mot de commande - marche sur état [Cde 2 fils] (2C)	14
Mot de commande - marche sur front [Cde 3 fils] (3C)	15
Mot d'état (ETA)	16
Exemple : Profil I/O avec la fonction positionnement sur capteurs	17
Profil DSP402	19
Description fonctionnelle	19
Graphe d'état DSP402	20
Description des états	21
Mot de commande (CMD)	23
Mot d'état (ETA)	25
Séquence de mise en marche	26
Séquence pour un variateur alimenté par la puissance	27
Séquence pour un variateur en contrôle séparé	29
Séquence pour un variateur avec commande de contacteur de ligne	32
Commutation de la commande / consigne	35
Canaux	35
Mode non séparé	36
Mode séparé	36
Commutation en mode non séparé	37
Commutation en mode séparé	37
Commutation des canaux	38
Principe de la commutation de la consigne	40
Principe de la commutation de la commande	41
Affectation des bits du mot de commande	42
Exemple : Profil I/O avec la fonction positionnement sur capteurs	45
Recopie à la commutation	47
Forçage local	48
Définition	48
Forçage local et la commutation de la consigne	49
Forçage local et commutation de la commande	50
Arrêts prioritaires	52
Arrêts prioritaires au terminal graphique	52
Profil I/O	52
Profil DSP402	53
Surveillance de la communication	54
Principe	54
Critères de surveillance du réseau	54
Fonctionnement détaillé	55
Comportement sur défaut de communication	58
Affectation des consignes provenant d'un réseau	59
Paramètres de consigne	59
Sans régulateur PID	60
Avec régulateur PID	61
Mémorisation et commutation de configuration	62
Mémorisation de la configuration	62
Rappel de la configuration	64
Commutation de configuration par le mot de commande	65
Commutation de configuration par sélection	68
Commutation de jeu de paramètres	70
Paramètres de commandes	74
Paramètres de consignes	77
Paramètres d'états	79
Paramètres des valeurs de sortie	87
Valeurs de sortie (vitesse)	87
Valeurs de sortie (couple)	87
Valeurs de sortie (moteur)	88

# Sommaire

Paramètres des références	89
Références (vitesse)	89
Références (couple)	90
Référence (régulateur)	91
Paramètres de mesures	92
Mesures d'entrée	92
Etats thermiques	92
Temps	93
Paramètres d'entrées/sortie	95
Paramètres de défaut	99
Paramètres d'historiques	105
Paramètres d'identification	124
Paramètres de communication	126
Paramètres "Controller Inside"	131
Paramètres de configuration et réglage du standard DSP402	140
Paramètres de configuration et réglage du standard ODVA	143
[1.1 SIMPLY START] (SIM-)	144
[1.3 REGLAGES] (SEt-)	145
[1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)	148
[1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)	166
[CONFIGURATION LI1] (LI-)	167
[CONFIGURATION LIx] (L--)	167
[CONFIGURATION AI1] (AI1-)	169
[CONFIGURATION AI2] (AI2-)	170
[CONFIGURATION AI3] (AI3-)	172
CONFIGURATION AI4] (AI4-)	174
[CONFIGURATION RP] (PLI-)	176
[CONFIG. CODEUR] (IEr-)	177
[CONFIGURATION R1] (RI-)	179
[CONFIGURATION R2] (R2-)	181
[CONFIGURATION R3] (r3-)	182
[CONFIGURATION R4] (r4-)	183
[CONFIGURATION LO1] (LO1-)	184
[CONFIGURATION LO1] (LO2-)	185
[CONFIGURATION LO1] (LO3-)	186
[CONFIGURATION LO1] (LO4-)	187
[CONFIGURATION AO1] (AO1-)	188
[CONFIGURATION AO2] (AO2-)	190
[CONFIGURATION AO3] (AO3-)	191
[1.6 COMMANDE] (CtL-)	192
Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande	192
[1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)	198
[COMMUTATION REF.] (rEF-)	198
[OPERATIONS SUR REF.] (OAI-)	199
[RAMPE] (rPt-)	201
[CONFIGURATION ARRET] (Stt-)	205
[INJECTION DC AUTO] (AdC-)	208
[JOG] (JOG-)	209
[VITESSES PRESELECT.] (PSS-)	210
[+ / - VITE] (UPd-)	215
[+ / - VITE AUTOUR REF] (SrE-)	216
[MEMO REFERENCE] (SPM-)	218
[FLUXAGE PAR LI] (FLI-)	219
[FINS DE COURSES] (LSt-)	220
[COMMANDE DE FREIN] (bLC-)	221
[MESURE CHARGE] (ELM-)	226
[LEVAGE HAUTE VITESSE] (HSH-)	228
[RÉGULATEUR PID] (PId-)	230
[REFERENCE PID PRESEL] (PRI-)	236
[CONTRÔLE DE COUPLE] (tOR-)	238
[LIMITATION DE COUPLE] (tOL-)	241
[SECONDE LIM. COURANT] (CLI-)	243
[CDE CONTACTEUR LIGNE] (LLC-)	244
[CDE CONTACTEUR AVAL] (OCC-)	245
[POSIT. SUR CAPTEURS] (LPO-)	247
[COMMUT. JEUX PARAM.] (MLP-)	250
[MULTIMOTEURS/CONF] (MMC-)	251
[AUTO-REGLAGE PAR LI] (trL-)	253

# Sommaire

---

[TRAVERSE CONTROL] (tr0-)	254
[EVACUATION] (rFt-)	258
[1.8 GESTION DEFAUTS] (FLt-)	260
[GESTION SONDES PTC] (PtC-)	260
[RESET DEFAUTS] (rSt-)	261
[REDEMARRAGE AUTO] (Atr-)	262
[REPRISE A LA VOLEE] (FLr-)	263
[PROTECT.THERMIQUE MOT.] (tHt-)	264
[PERTE PHASE MOTEUR] (OPL-)	266
[PERTE PHASE RESEAU] (IPL-)	266
[SURCHAUFFE VARIATEUR] (OHL-)	267
[ARRET DIFFERE THERM.] (SAT-)	268
[DEFAUT EXTERNE] (EtF-)	269
[GESTION SOUS-TENSION] (USb-)	270
[TESTS IGBT] (tIt-)	272
[PERTE 4-20 mA] (LFL-)	273
[INHIBITION DEFAUTS] (InH-)	274
[GESTION DEFAUT COM.] (CLL-)	275
[DEFAUT CODEUR] (Sdd-)	276
[DET. LIM. COUPLE/COURANT] (tId-)	277
[PROTECTION R. FREINAGE] (brP-)	278
[DEFAUT AUTO-REGLAGE] (tnF-)	279
[APPAIRAGE DES CARTES] (PPI-)	279
[VITESSE DE REPLI] (LFF-)	279
[DIVISEUR RAMPE] (FSt-)	280
[INJECTION DC] (dCI-)	281
Index des codes des paramètres	282
Index des noms des paramètres	310
Index des adresses logiques des paramètres	338
Index des adresses CANopen des paramètres	366
Index des adresses INTERBUS des paramètres	394
Index des adresses DeviceNet des paramètres	422

# Structure documentaire

---

## Guide d'installation

Ce guide décrit :

- le montage et
- le raccordement du variateur.

## Guide de programmation

Ce guide décrit :

- les fonctions,
- les paramètres,
- l'utilisation du terminal du variateur (terminal intégré et terminal graphique).

## Guide des paramètres de communication

Ce guide décrit :

- les paramètres du variateur avec des éléments spécifiques pour une utilisation à travers un bus ou un réseau de communication,
- les modes de marche spécifiques à la communication (graphe d'état),
- l'interaction entre la communication et la commande locale.

## Guides Modbus, CANopen, Ethernet, Profibus, INTERBUS, Uni-Telway, FIPIO, Modbus Plus, DeviceNet

Ces guides décrivent :

- le montage,
- le raccordement au bus ou réseau,
- le diagnostic,
- la configuration des paramètres spécifiques à la communication par le terminal intégré ou le terminal graphique.

Ils détaillent les services de communication du protocole.

## Guide de migration Altivar 58/58F

Ce guide détaille les différences entre l'Altivar 71 et l'Altivar 58/58F.

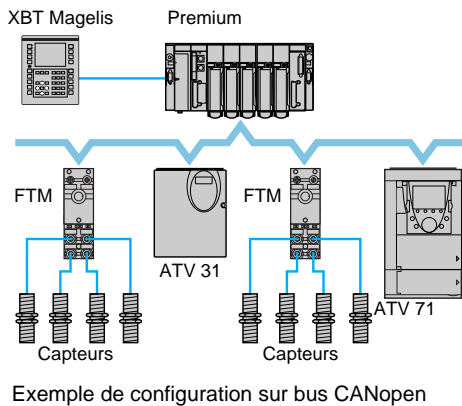
Il explique les dispositions à prendre pour remplacer un Altivar 58 ou 58F, y compris pour les variateurs communiquant sur un bus ou un réseau.

Nota : Le présent guide des paramètres décrit les paramètres des profils Altivar 71.

Il ne décrit pas les paramètres de compatibilité Altivar 58/58F (profil SE8).

Ceux-ci sont détaillés dans le guide des variables de communication Altivar 58/58F et le guide de migration.

# Présentation



Le variateur Altivar 71 est conçu pour répondre à toutes les configurations rencontrées dans les installations industrielles communicantes.

Il intègre en standard les protocoles de communication Modbus et CANopen.

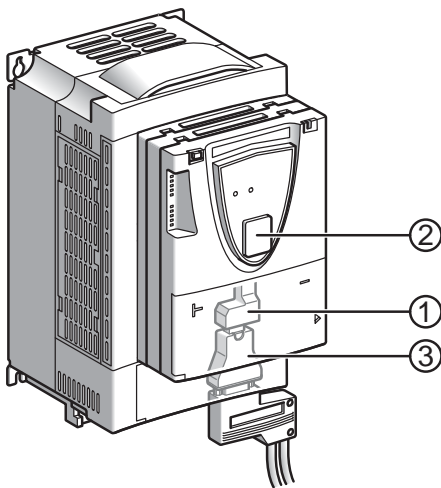
Le protocole Modbus est directement accessible grâce aux 2 ports de communication intégrés :

- Une prise terminal Modbus de type RJ45 ②, située sur la face avant du variateur.  
Elle est dédiée à la connexion :
  - du terminal graphique déportable,
  - d'un terminal de dialogue industriel type Magelis,
  - de l'atelier logiciel PowerSuite.
- Une prise réseau Modbus de type RJ45 ①, située au niveau du bornier contrôle du variateur. Elle est dédiée au contrôle et à la commande par un automate programmable ou un autre type de contrôleur.  
Elle permet également la connexion d'un terminal ou de l'atelier logiciel PowerSuite.

Le protocole CANopen est accessible depuis la prise réseau Modbus via l'adaptateur CANopen ③ (1).

Le variateur Altivar 71 peut également se connecter sur d'autres réseaux et bus de communication industriels à l'aide d'une des cartes option de communication :

- Ethernet TCP/IP,
- Modbus/Uni-Telway. Cette carte permet d'offrir des fonctionnalités complémentaires à celles des ports intégrés : Modbus ASCII et RS 485 4 fils,
- Fipio,
- Modbus Plus,
- Profibus DP,
- DeviceNet,
- INTERBUS.



② La possibilité d'alimenter séparément le contrôle permet de maintenir la communication (surveillance, diagnostic) même si l'alimentation puissance est absente.

① Les fonctions principales de communication des variateurs Altivar 58 et Altivar 58F sont compatibles avec le variateur Altivar 71 (2) :

- le raccordement,
- les services de communication,
- le comportement du variateur (profil),
- les paramètres de commande et de surveillance,
- les paramètres de réglage de base.

L'atelier logiciel PowerSuite assure le portage des configurations des variateurs Altivar 58 et Altivar 58F vers le variateur Altivar 71.

(1) Si l'adaptateur CANopen est monté, on ne peut pas utiliser Modbus sur la prise réseau ①.

(2) Consulter le guide de migration ATV 58(F)/ATV 71 fourni sur le CD-ROM de documentation.

# Présentation

---

Toutes les fonctions du variateur sont accessibles par le réseau :

- la commande,
- la surveillance,
- le réglage,
- la configuration.

Lorsque le variateur est équipé de la carte programmable "Controller Inside", ses variables (%MW...) sont accessibles par les ports Modbus intégrés ou par la carte option Ethernet.

La commande et la consigne de vitesse ou de couple peuvent provenir de différentes sources :

- les borniers d'entrées/sorties,
- le réseau de communication,
- la carte programmable "Controller Inside",
- le terminal graphique déportable,
- l'atelier logiciel PowerSuite (pour la mise en service et la maintenance).

Les fonctions avancées du variateur Altivar 71 permettent de gérer la commutation de ces sources de commande et de consigne suivant les besoins de l'application.

Il est possible de choisir les variables périodiques de communication par :

- le logiciel de configuration du réseau (Sycon, ...) : CANopen, DeviceNet,
- la fonction scanner de communication du variateur Altivar 71 : Profibus DP, Fipio, Modbus Plus,
- la fonction IO Scanner du réseau : Ethernet TCP/IP.

Quel que soit le type de réseau (excepté DeviceNet), le variateur Altivar 71 peut être piloté :

- suivant le profil Drivecom (CANopen CiA DSP 402),
- suivant le profil I/O où la commande est aussi simple et adaptable que la commande par le bornier d'entrées/sorties.

La carte DeviceNet supporte le profil du standard ODVA.

La surveillance de la communication est effectuée sur des critères spécifiques à chaque protocole. Quel que soit le protocole, il est possible de configurer la réaction du variateur à un défaut de communication :

- défaut variateur avec : arrêt roue libre, arrêt sur rampe, arrêt rapide ou arrêt freiné,
- arrêt sans défaut variateur,
- maintien du dernier ordre reçu,
- position de repli à une vitesse prédéfinie,
- ignorer le défaut.

Une commande venant du bus CANopen est traitée avec la même priorité qu'une entrée du bornier du variateur. Ceci permet d'obtenir de très bon temps de réponse sur la prise réseau via l'adaptateur CANopen.



# Notations

---

## Description des paramètres

### Identification

Un paramètre est défini par différentes chaînes de caractères :

- code : 4 caractères maximum. Le code permet d'identifier le paramètre sur le terminal 7 segments intégré (Exemples : **brt**, **tLIG**),
- nom : Description en clair (utilisée par l'atelier logiciel PowerSuite),
- libellé du terminal : Chaîne de caractères entre crochets pour le terminal graphique [**Lim. couple géné.**].

### Adresses

Les adresses des paramètres sont données dans 4 formats :

- adresse logique : en décimal et hexadécimal, pour les protocoles Modbus, Ethernet TCI/IP, Fipio, Profibus DP,
- index CANopen : index / sous-index en hexadécimal,
- index Interbus-S : index / sous-index en hexadécimal,
- path DeviceNet : classe / instance / attribut, en hexadécimal.

### Lecture / écriture

- R : Lecture seule,
- R/W : Lecture et écriture,
- R/WS : Lecture et écriture, mais écriture moteur à l'arrêt seulement.

### Type

- WORD (registre de bits) : Mot dont chaque bit représente une information de commande, de surveillance ou de configuration,
- WORD (énumération) : Mot dont chaque valeur représente un choix possible pour une configuration ou un état,
- INT : Entier signé,
- UINT : Entier non signé,
- DINT : Entier double signé,
- UDINT : Entier double non signé.

### Format

Les valeurs en hexadécimal sont notées : 16#●●●●.

## Affichages sur le terminal du variateur

Les menus affichés sur le terminal graphique déportable sont notés entre crochets.

Exemple : **[1.9 COMMUNICATION]**.

Les menus affichés sur le terminal 7 segments intégré sont toujours terminés par un tiret et notés entre parenthèses.

Exemple : **(COM-)**.

Les désignations des paramètres affichés sur le terminal graphique déportable sont notées entre crochets.

Exemple : **[Vitesse de repli]**.

Les codes des paramètres affichés sur le terminal 7 segments intégré sont notés entre parenthèses.

Exemple : **(LFF)**.

# Profils

---

## Qu'est ce qu'un profil ?

Il y a 3 types de profils :

- les profils de communication,
- les profils fonctionnels,
- les profils d'application.

### Profils de communication

Un profil de communication décrit les caractéristiques du bus ou réseau :

- câbles,
- connecteurs,
- caractéristiques électriques,
- protocole d'accès,
- système d'adressage,
- service d'échange périodiques,
- service de messagerie;
- ...

Un profil de communication est unique pour un type de réseau (Fipio, Profibus DP, ...) et s'adresse à différents types d'appareils.

### Profils fonctionnels,

Un profil fonctionnel décrit le comportement d'un type d'appareil, il définit :

- les fonctions,
- les paramètres (nom, format, unité, type ...),
- les variables périodiques d'entrée - sortie,
- un (ou des) diagramme(s) d'état
- ...

Un profil fonctionnel est générique à une famille d'appareils (variateur de vitesse, codeurs, module d'entrées - sorties, afficheurs ...).

Dans l'idéal, les profils fonctionnels devraient être indépendants des réseaux mais dans la réalité ils ne le sont pas. Ils peuvent avoir des parties communes ou similaires. Dans le domaine des variateurs de vitesse, les principaux profils sont :

- DRIVECOM (INTERBUS),
- DSP402 (CANopen),
- PROFIDRIVE (Profibus),
- ODVA (DeviceNet).

DRIVECOM a été publié à partir de 1991.

DSP402 "Device profile for drives and motion control" est une évolution de ce standard publié par l'organisation Can In Automation.

### Profils d'application.

Les profils d'application définissent complètement les services à assurer par les appareils d'une machine. Exemple : profil pour ascenseurs "CiA DSP 417-2 V 1.01 part 2: CANopen application profile for lift control systems - virtual device definitions".

### Interchangeabilité

L'objectif des profils de communication et des profils fonctionnels est l'interchangeabilité des appareils connectés sur les réseaux.

Bien que cet objectif ne soit pas toujours atteint, les profils facilitent la libre concurrence.

## Profils fonctionnels supportés par l'Altivar 71

### Profil I/O

L'utilisation du profil I/O simplifie la programmation des automates.

Lorsqu'on commande par le bornier ou le terminal, on utilise sans le savoir le profil I/O.  
Avec un Altivar 71, lorsqu'on commande par un réseau, on peut aussi utiliser le profil I/O.

Le variateur démarre dès qu'on applique l'ordre de marche.  
Les 16 bits du mot de commande peuvent être affectés à une fonction comme une entrée du bornier.

Dans une utilisation évoluée, on peut commander le variateur simultanément par :

- le bornier,
- le mot de commande Modbus,
- le mot de commande CANopen,
- le mot de commande de la carte réseau,
- le mot de commande de la carte "Controller Inside".

Le profil I/O est supporté par le variateur lui-même donc par tous les ports de communication (Modbus intégré, CANopen et les cartes de communication Ethernet, Fipio, ModbusPlus, Modbus, Uni-Telway, Profibus DP, DeviceNet, INTERBUS).

### Profil DSP402

Le variateur ne démarre qu'après une séquence de commandes.

Le mot de commande est standardisé.

5 bits (bits 11 à 15) du mot de commande peuvent être affectés à une fonction comme une entrée du bornier.

Le profil DSP402 est supporté par le variateur lui-même donc par tous les ports de communication (Modbus intégré, CANopen et les cartes de communication Ethernet, Fipio, ModbusPlus, Modbus, Uni-Telway, Profibus DP, DeviceNet, INTERBUS).

Le variateur Altivar 71 supporte le mode "Velocity mode" du profil DSP402.

Dans le profil DSP402, il existe 2 modes spécifiques à l'Altivar 71 et qui caractérisent la gestion de la commande et de la consigne (voir le chapitre "Commutation de la commande / consigne", page [35](#)) :

- mode séparé [**Séparés**] (SEP),
- mode non séparé [**Non séparé**] (SIM).

### Profil ODVA (Open DeviceNet Vendor Association)

Le variateur démarre dès qu'on applique l'ordre de marche.

Le mot de commande est standardisé.

Le profil ODVA est supporté par la carte de communication DeviceNet.

## Définition

Le variateur se comporte de la même manière par le réseau que par le bornier.  
On obtient le profil I/O par la configuration :

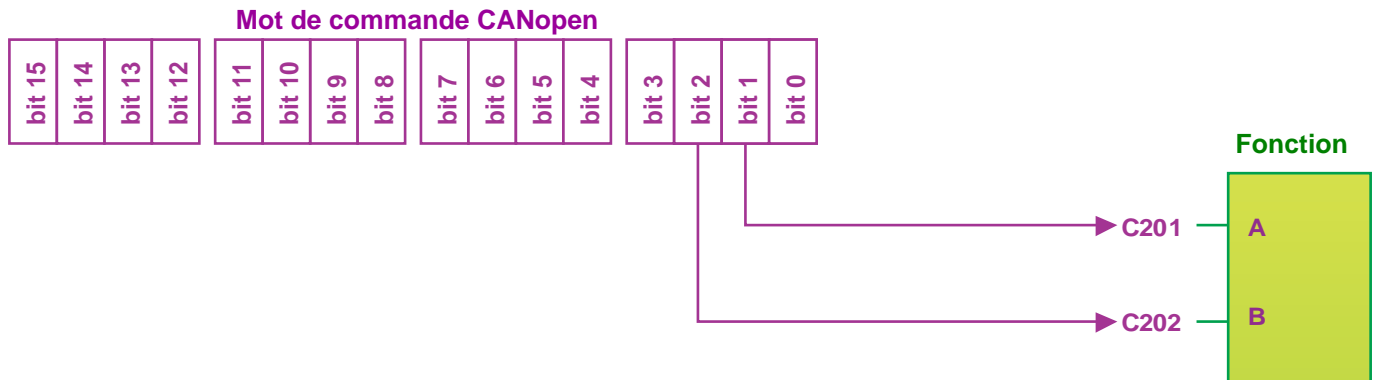
Menu	Paramètre	Valeur
[1.6 - COMMANDE] (CtL-)	[Profil] (CHCF)	[Profil IO] (IO)

Comme sur les entrées logiques du bornier, on peut affecter les fonctions du variateur sur les bits du mot de commande.  
Une entrée de fonction peut être affectée à :

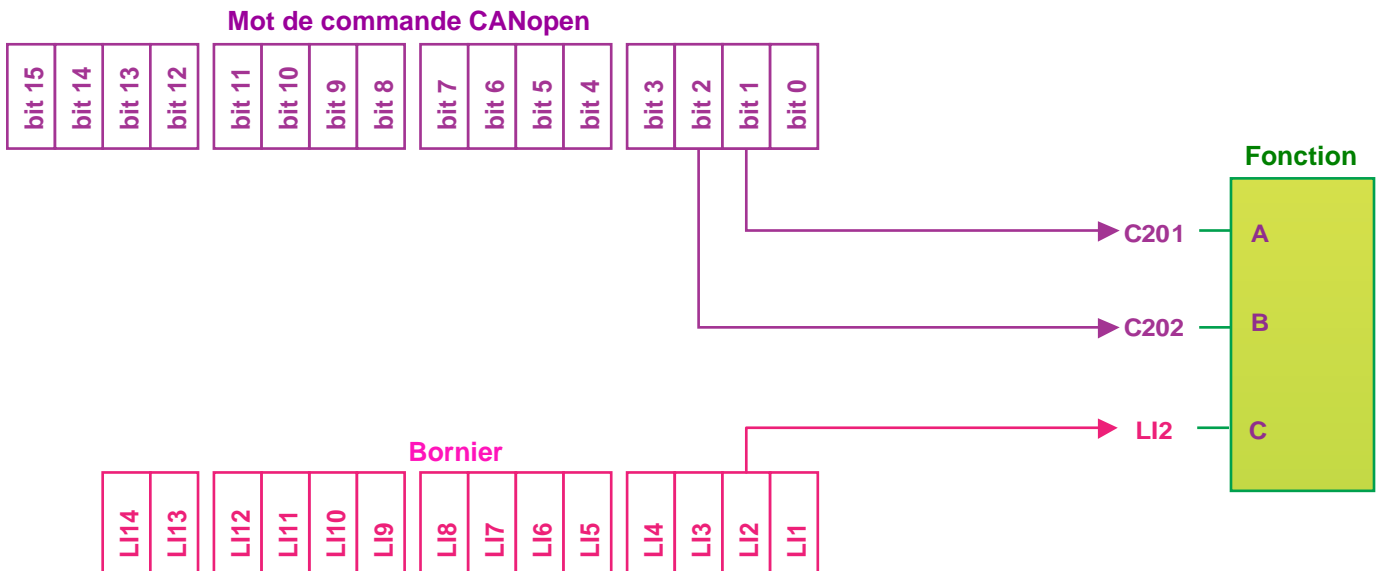
- une entrée du bornier (LI2 à LI14),
- un bit de mot de commande de Modbus (C101 à C115),
- un bit de mot de commande de CANopen (C201 à C215),
- un bit de mot de commande de la carte réseau (C301 à C315),
- un bit de mot de commande du controller inside (C401 à C415),
- un bit commuté (Cd00 à Cd15) : voir chapitre "Commutation de la commande / consigne".

Schémas de principe :

Affectation fixe sur CANopen :

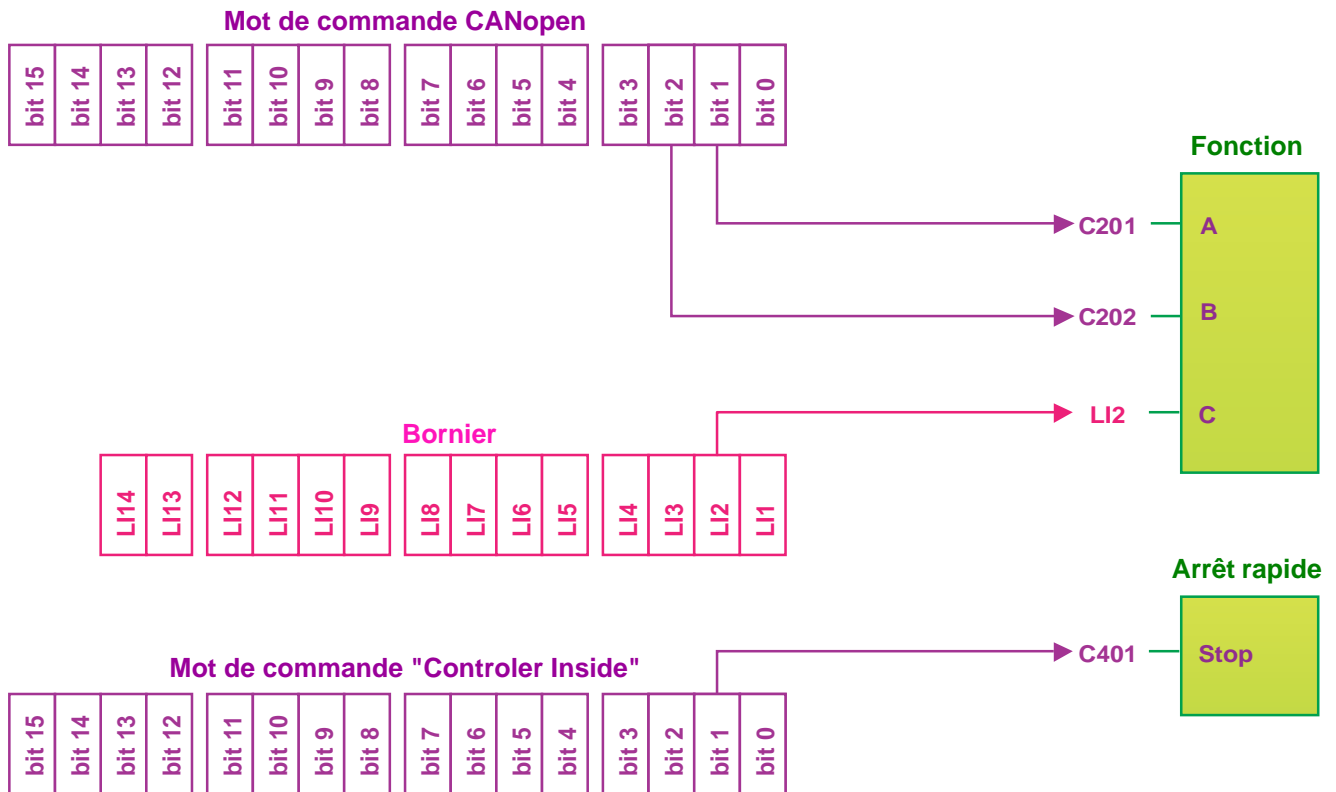


Affectation fixe au bornier et sur CANopen :

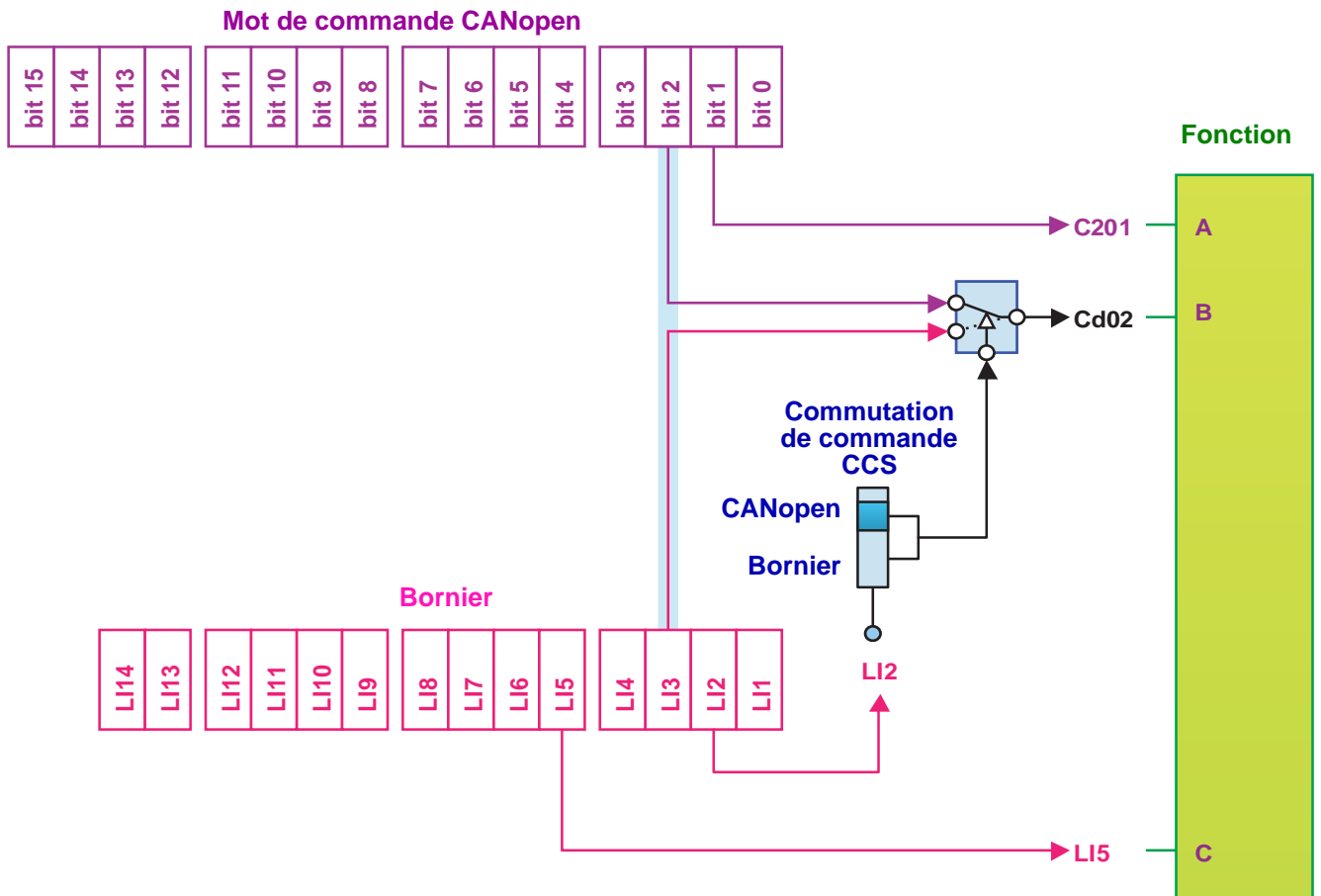


# Profil I/O

Affectation fixe au bornier, sur CANopen et sur la carte "Controller Inside" :



Affectation fixe au bornier et sur CANopen et commutation d'une commande :



## Mot de commande - marche sur état [Cde 2 fils] (2C)

Consulter le guide de programmation au chapitre [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O).

La commande de marche avant est systématiquement affectée à l'entrée LI1 et au bit 0 des différents mots de commande. Cette affectation ne peut pas être modifiée.

La commande de marche est active sur l'état 1 :

- de l'entrée LI1, si le bornier est actif,
- du bit 0 du mot de commande, si le réseau est actif.

Les bits 1 à 15 des mots de commande peuvent être affectés à des fonctions du variateur.

bit 7	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0
Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Marche avant
bit 15	bit 14	bit 13	bit 12	bit 11	bit 10	bit 9	bit 8
Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable

En commande de marche sur état [Cde 2 fils] (2C) et profil I/O, on peut affecter de façon fixe une entrée de fonction en utilisant les codes :

Bit	Affectations fixes						
	Bornier variateur	Carte E/S logiques	Carte E/S étendues	Modbus	CANopen	Carte réseau	Carte "Controller Inside"
bit 0	Marche avant						
bit 1	LI2	-	-	C101	C201	C301	C401
bit 2	LI3	-	-	C102	C202	C302	C402
bit 3	LI4	-	-	C103	C203	C303	C403
bit 4	LI5	-	-	C104	C204	C304	C404
bit 5	LI6	-	-	C105	C205	C305	C405
bit 6	-	LI7	-	C106	C206	C306	C406
bit 7	-	LI8	-	C107	C207	C307	C407
bit 8	-	LI9	-	C108	C208	C308	C408
bit 9	-	LI10	-	C109	C209	C309	C409
bit 10	-	-	LI11	C110	C210	C310	C410
bit 11	-	-	LI12	C111	C211	C311	C411
bit 12	-	-	LI13	C112	C212	C312	C412
bit 13	-	-	LI14	C113	C213	C313	C413
bit 14	-	-	-	C114	C214	C314	C414
bit 15	-	-	-	C115	C215	C315	C415

Par exemple, pour affecter la commande de sens de marche au bit 1 de CANopen, il suffit de configurer le paramètre [Aff. sens arrière] (rrS) à la valeur [C201] (C201).

## Mot de commande - marche sur front [Cde 3 fils] (3C)

Consulter le guide de programmation au chapitre [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O).

La commande de stop est systématiquement affectée à l'entrée LI1 et au bit 0 des mots de commande. Cette affectation ne peut pas être modifiée.

Cette commande autorise la marche sur l'état 1 :

- de l'entrée LI1, si le bornier est actif,
- du bit 0 du mot de commande, si le réseau est actif.

La commande de marche avant est systématiquement affectée à l'entrée LI2 et au bit 1 des mots de commande.

Cette affectation ne peut pas être modifiée.

La commande de marche avant est active si la commande de stop est à 1 et sur un front montant (0 → 1) :

- de l'entrée LI2, si le bornier est actif,
- du bit 1 du mot de commande, si le réseau est actif.

Les bits 2 à 15 des mots de commande peuvent être affectés à des fonctions du variateur.

bit 7	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0
Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Marche avant	Stop
bit 15	bit 14	bit 13	bit 12	bit 11	bit 10	bit 9	bit 8
Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable	Configurable

En commande de marche sur état [Cde 3 fils] (3C) et profil I/O, on peut affecter de façon fixe une entrée de fonction en utilisant les codes :

Bit	Affectations fixes						
	Bornier variateur	Carte E/S logiques	Carte E/S étendues	Modbus	CANopen	Carte réseau	Carte "Controller Inside"
bit 0	Autorisation de marche (Stop)						
bit 1	Marche avant						
bit 2	LI3	-	-	C102	C202	C302	C402
bit 3	LI4	-	-	C103	C203	C303	C403
bit 4	LI5	-	-	C104	C204	C304	C404
bit 5	LI6	-	-	C105	C205	C305	C405
bit 6	-	LI7	-	C106	C206	C306	C406
bit 7	-	LI8	-	C107	C207	C307	C407
bit 8	-	LI9	-	C108	C208	C308	C408
bit 9	-	LI10	-	C109	C209	C309	C409
bit 10	-	-	LI11	C110	C210	C310	C410
bit 11	-	-	LI12	C111	C211	C311	C411
bit 12	-	-	LI13	C112	C212	C312	C412
bit 13	-	-	LI14	C113	C213	C313	C413
bit 14	-	-	-	C114	C214	C314	C414
bit 15	-	-	-	C115	C215	C315	C415

Par exemple, pour affecter la commande de sens de marche au bit 2 de CANopen, il suffit de configurer le paramètre [Aff. sens arrière] (rrS) à la valeur [C202] (C202).

## Mot d'état (ETA)

bit 7	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0
Alarme	Réservé (= 0 ou 1)	Réservé (=1)	Alimentation puissance présente	Défaut	En marche	Prêt	Réservé (= 0 ou 1)

bit 15	bit 14	bit 13	bit 12	bit 11	bit 10	bit 9	bit 8
Sens de rotation	Arrêt touche stop	Réservé (=0)	Réservé (=0)	Consigne hors bornes	Consigne atteinte	Commande ou consigne par le réseau	Réservé (=0)

Le mot d'état est identique dans le profil I/O et le profil DSP402. Pour obtenir plus de détail, reportez-vous au chapitre "Profil DSP402", page [19](#).



## Exemple : Profil I/O avec la fonction positionnement sur capteurs

Consulter le guide de programmation au chapitre [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-) au chapitre "Positionnement sur capteurs".

Dans cet exemple, un automate commande le transfert de pièces sur un convoyeur constitué de tables de transfert. Chaque table est pilotée par un variateur de vitesse. L'automate et les variateurs sont raccordés sur un réseau CANopen.

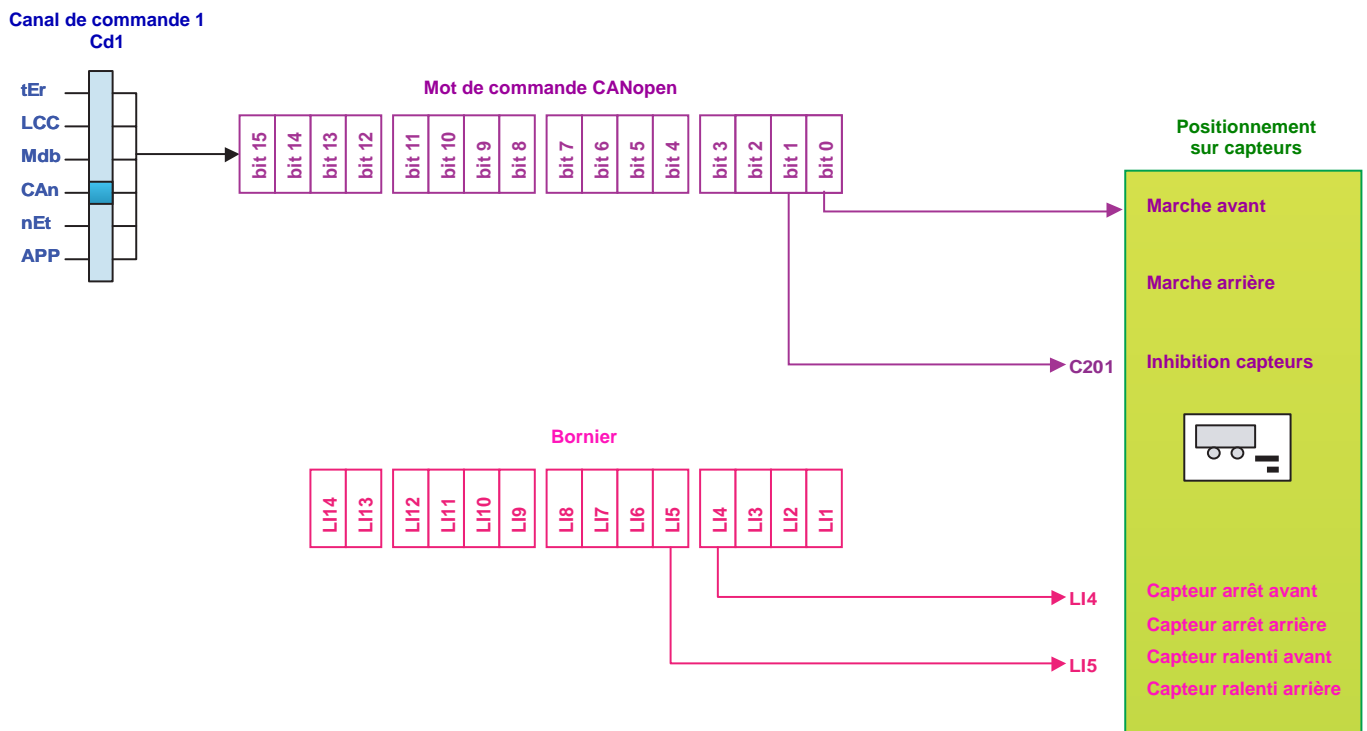
L'automate commande la marche de l'installation via le bus CANopen.

Le variateur emmène la pièce sur le capteur d'arrêt si la table suivante est occupée. Dans ce cas, l'automate valide les capteurs. Si la table suivante est libre, le variateur entraîne la pièce sans arrêt. Dans ce cas, l'automate inhibe les capteurs.

Le capteur d'arrêt est directement raccordé sur le bornier du variateur.

Le capteur de ralentissement, lui aussi directement raccordé, sur le variateur permet un arrêt plus précis.

Schéma de principe de la configuration :



# Profil I/O

Configurer les paramètres suivants :

Paramètre	Valeur	Commentaire
Type de commande	Sur état (2 fils)	La commande de marche est obtenue par le bit 0 du mot de commande CANopen.
Profil	Profil IO	
Configuration consigne 1	CANopen	La consigne vient de la carte CANopen.
Configuration commande 1	CANopen	La commande vient de la carte CANopen.
Affectation du capteur d'arrêt	Entrée LI4	
Affectation du capteur de ralentissement	Entrée LI5	
Affectation de la commande d'inhibition des capteurs	Bit 1 du mot de commande CANopen	

Configuration par le terminal graphique déportable :

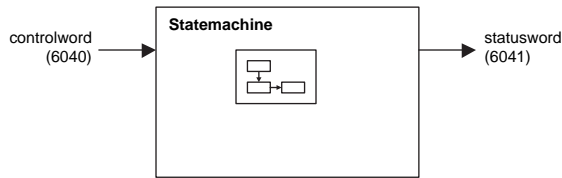
Menu	Paramètre	Valeur
[1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)	[Cde 2 fils / 3fils] (tCC)	[Cde 2 fils] (2C)
[1.6 - COMMANDE] (CtL-)	[Profil] (CHCF)	[Profil IO] (IO)
	[Canal réf. 1] (Fr1)	[CANopen] (CAn)
	[Canal cde 1] (Cd1)	[CANopen] (CAn)
[1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-) [POSIT. SUR CAPTEURS] (LPO-)	[FdC arrêt avant] (SAF)	[LI4] (LI4)
	[FdC ralent. avant] (dAF)	[LI5] (LI5)
	[Désactiv. FdC] (CLS)	[C201] (C201)

Remarque : En commande sur état [Cde 2 fils] (2C), la commande marche avant est automatiquement affectée au bit 0 du mot de commande CANopen.

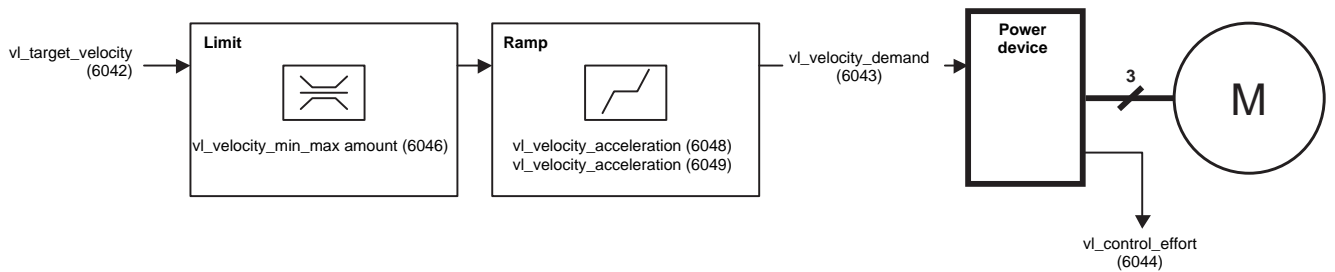
## Description fonctionnelle

■ Le fonctionnement du variateur est résumé par 2 fonctions principales, décrites par les 2 diagrammes suivants (les valeurs entre parenthèses sont les adresses CANopen des paramètres) :

- Diagramme de commande :



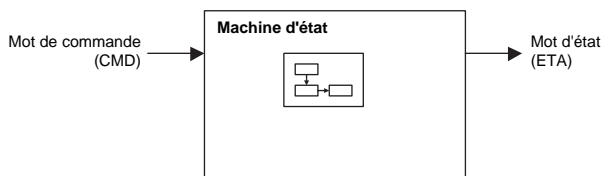
- Diagramme simplifié de la régulation de vitesse en mode "Velocity" :



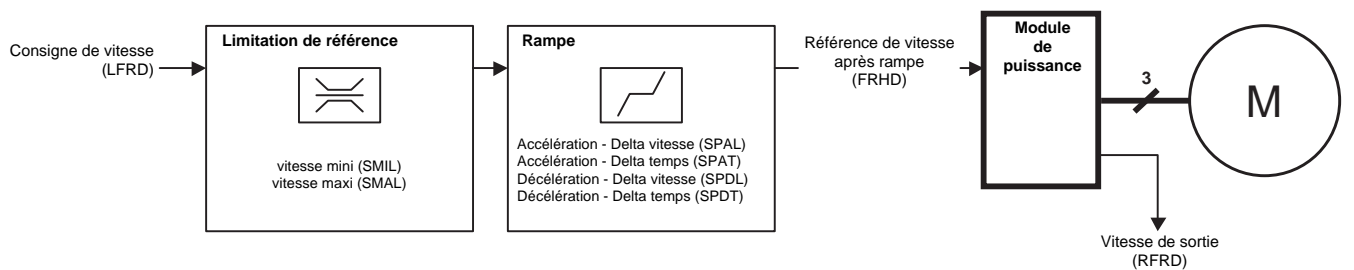
■ Les principaux paramètres sont indiqués avec leur nom DSP402 et leur index DSP402 / Drivecom (les valeurs entre parenthèses sont les codes des paramètres).

Ces diagrammes sont traduits dans le système Altivar :

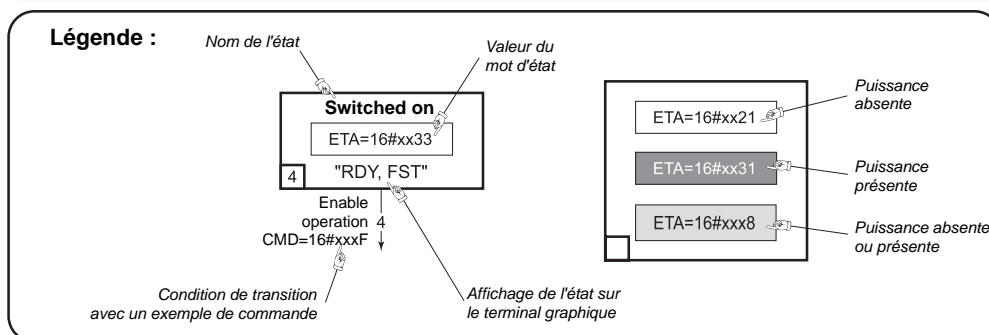
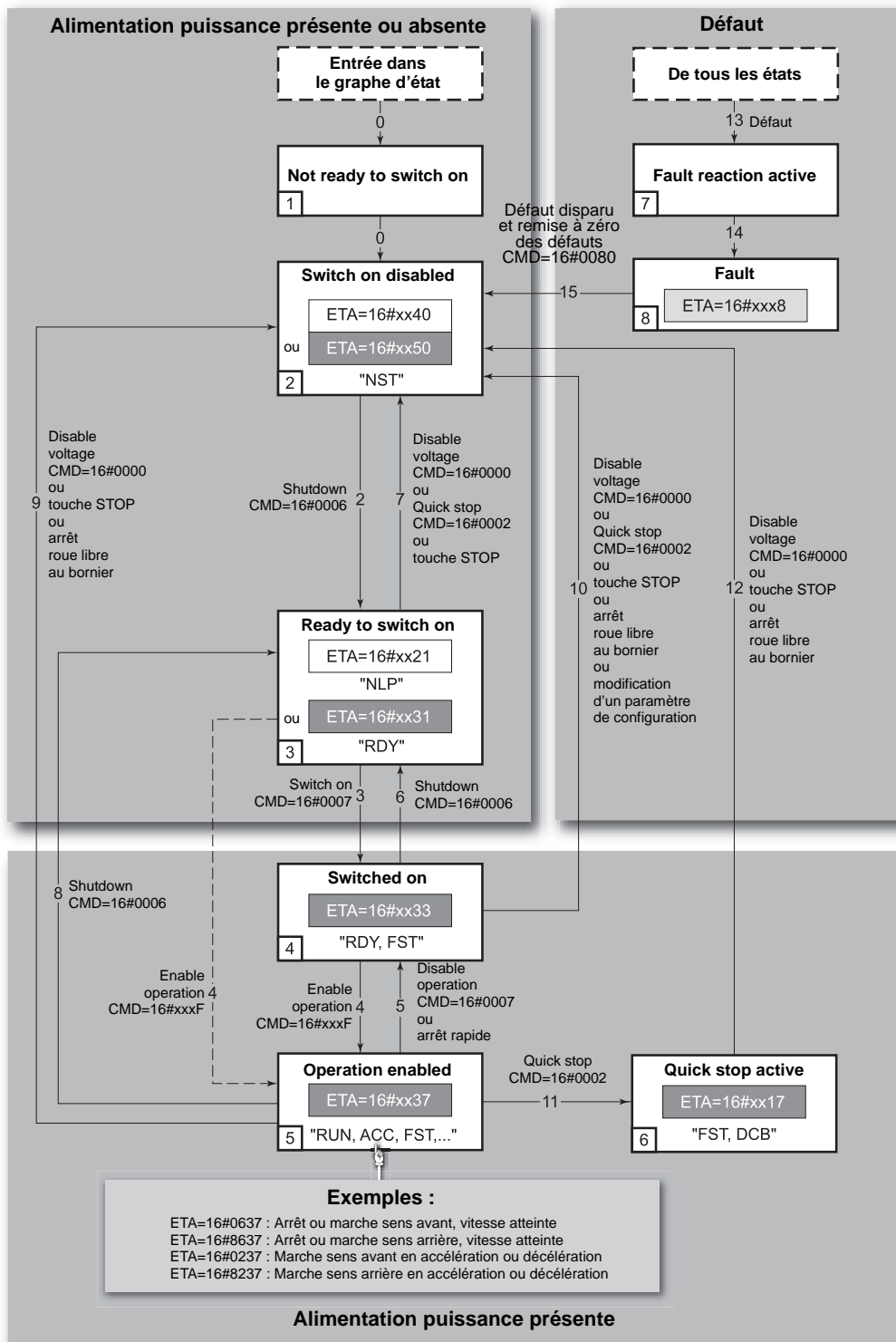
- Diagramme de commande :



- Diagramme simplifié de la régulation de vitesse en mode "Velocity" :



## Graphe d'état DSP402



## Description des états

Chaque état représente un comportement interne du variateur.

Le graphe évolue en fonction de l'envoi du mot de commande (CMD) ou par l'apparition d'un événement (exemple : défaut).

L'identification de l'état du variateur est donnée par la valeur du mot d'état (ETA).

### 1 - Not ready to switch on

L'initialisation se déroule. C'est un état transitoire invisible par le bus de communication.

### 2 - Switch on disabled

Le variateur est inactif.

Le variateur est verrouillé, le moteur n'est pas alimenté.

En contrôle séparé, l'alimentation puissance n'est pas nécessaire.

En contrôle séparé avec contacteur de ligne, le contacteur n'est pas commandé.

Les paramètres de configuration et de réglage peuvent être modifiés.

### 3 - Ready to switch on

Attente de l'alimentation puissance.

En contrôle séparé, l'alimentation puissance n'est pas nécessaire mais on l'attend pour passer dans l'état "4 - Switch on".

En contrôle séparé avec contacteur de ligne, le contacteur n'est pas encore commandé.

Le variateur est verrouillé, le moteur n'est pas alimenté.

Les paramètres de configuration et de réglage peuvent être modifiés.

### 4 - Switched on

Le variateur est sous tension à l'arrêt.

En contrôle séparé, l'alimentation puissance est nécessairement présente.

En contrôle séparé avec contacteur de ligne, le contacteur est commandé.

Le variateur est verrouillé, le moteur n'est pas alimenté.

L'étage puissance du variateur est prêt à fonctionner, mais la tension n'est pas appliquée en sortie.

Les paramètres de réglage peuvent être modifiés.

La modification d'un paramètre de configuration provoque le retour à l'état "2 - Switch on disabled".

### 5 - Operation enabled

Le variateur est en marche.

En contrôle séparé, l'alimentation puissance est nécessairement présente.

En contrôle séparé avec contacteur de ligne, le contacteur est commandé.

Le variateur est déverrouillé, le moteur est alimenté.

Les fonctions d'entraînement du variateur sont activées, la tension est appliquée aux bornes du moteur.

Cependant, pour un variateur en boucle ouverte, si la consigne est nulle ou si la commande "Halt" est appliquée, le moteur est hors tension sans couple appliqué.

L'autoréglage (**tUn**) nécessite une injection de courant dans le moteur, on doit donc être dans l'état "5 - Operation enabled" pour cette commande.

Les paramètres de réglage peuvent être modifiés.

Les paramètres de configuration ne peuvent pas être modifiés.

# Profil DSP402

---

## 6 - Quick stop active

Arrêt d'urgence.

Le variateur effectue un arrêt rapide, ensuite le redémarrage n'est possible qu'après passage dans l'état "Switch on disabled".

Pendant l'arrêt rapide, le variateur est déverrouillé et le moteur est alimenté.

Les paramètres de configuration ne peuvent pas être modifiés.

## 7 - Fault reaction active

Etat transitoire où le variateur exécute une action appropriée au type de défaut.

La fonction d'entraînement est activée ou désactivée suivant le type de réaction configurée dans les paramètres de gestion des défauts.

## 8 - Fault

Variateur en défaut.

Le variateur est verrouillé, le moteur n'est pas alimenté.

## Synthèse

Etat	Alimentation puissance en contrôle séparé	Moteur sous tension	Modification des paramètres de configuration
<b>1 - Not ready to switch on</b>	Pas nécessaire	Non	Oui
<b>2 - Switch on disabled</b>	Pas nécessaire	Non	Oui
<b>3 - Ready to switch on</b>	Pas nécessaire	Non	Oui
<b>4 - Switched on</b>	Nécessaire	Non	Oui, retour à l'état " <b>2 - Switch on disabled</b> "
<b>5 - Operation enabled</b>	Nécessaire	Oui, sauf pour un variateur en boucle ouverte avec une consigne nulle ou lors d'une commande "Halt" pour un variateur en boucle ouverte.	Non
<b>6 - Quick stop active</b>	Nécessaire	Oui, pendant l'arrêt rapide	Non
<b>7 - Fault reaction active</b>	Dépend de la configuration de la gestion des défauts	Dépend de la configuration de la gestion des défauts	-
<b>8 - Fault</b>	Pas nécessaire	Non	Oui

## Mot de commande (CMD)

bit 7	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0
Fault reset	Réservé (=0)	Réservé (=0)	Réservé (=0)	Enable operation	Quick stop	Enable voltage	Switch on
Acquitt <sup>nt</sup> défaut				Commande de marche	Arrêt urgent	Permission d'alimenter	Commande contacteur

bit 15	bit 14	bit 13	bit 12	bit 11	bit 10	bit 9	bit 8
Affectable	Affectable	Affectable	Affectable	Par défaut, commande du sens de rotation. Affectable.	Réservé (=0)	Réservé (=0)	Halt
							Halte

Commande	Repère transition	Etat final	bit 7	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0	Exemple de valeur
			Fault reset	Enable operation	Quick stop	Enable voltage	Switch on	
Shutdown	2, 6, 8	3 - Ready to switch on	x	x	1	1	0	16#0006
Switch on	3	4 - Switched on	x	x	1	1	1	16#0007
Enable operation	4	5 - Operation enabled	x	1	1	1	1	16#000F
Disable operation	5	4 - Switched on	x	0	1	1	1	16#0007
Disable voltage	7, 9, 10, 12	2 - Switch on disabled	x	x	x	0	x	16#0000
Quick stop	11	6 - Quick stop active	x	x	0	1	x	16#0002
	7, 10	2 - Switch on disabled						
Fault reset	15	2 - Switch on disabled	0 → 1	x	x	x	x	16#0080

x : valeur non significative pour cette commande.

0 → 1 : commande sur front montant.

# Profil DSP402

---

## Commande "Halt" :

La commande "Halt" permet de suspendre le mouvement sans quitter l'état "5 - Operation enabled". L'arrêt se fait selon le paramètre **[Type d'arrêt] (Stt)**.

Pour un variateur en boucle ouverte, si la commande "Halt" est appliquée, le moteur est hors tension sans couple appliqué.

Pour un variateur en boucle fermée, si la commande "Halt" est appliquée, le moteur reste sous tension, couple à l'arrêt appliqué.

## Affectation des bits du mot de commande

En profil DSP402, on peut affecter de façon fixe une entrée de fonction en utilisant les codes :

Bit	Modbus intégré	CANopen	Carte réseau	Carte "Controller Inside"
bit 11	C111	C211	C311	C411
bit 12	C112	C212	C312	C412
bit 13	C113	C213	C313	C413
bit 14	C114	C214	C314	C414
bit 15	C115	C215	C315	C415

Par exemple, pour affecter le freinage par injection de courant continu au bit 13 de CANopen, il suffit de configurer le paramètre **[Affect. inject. DC] (dCI)** à la valeur **[C213] (C213)**.

Le bit 11 est affecté par défaut à la commande du sens de marche **[Aff. sens arrière] (rrS)**.



## Mot d'état (ETA)

bit 7	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0
Warning	Switch on disabled	Quick stop	Voltage enabled	Fault	Operation enabled	Switched on	Ready to switch on
Alarme	Alimentation puissance verrouillée	En arrêt urgent	Alimentation puissance présente	Défaut	En marche	Prêt	Attente alimentation puissance

bit 15	bit 14	bit 13	bit 12	bit 11	bit 10	bit 9	bit 8
Sens de rotation	Arrêt touche stop	Réservé (=0)	Réservé (=0)	Internal limit active	Target reached	Remote	Réservé (=0)
				Consigne hors bornes	Consigne atteinte	Commande ou consigne par le réseau	

Etat	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0	ETA (W3201) masqué par 16#006F <sup>(1)</sup>
	Switch on disabled	Quick stop	Voltage enabled	Fault	Operation enabled	Switched on	Ready to switch on	
1 - Not ready to switch on	0	x	x	0	0	0	0	-
2 - Switch on disabled	1	x	x	0	0	0	0	16#0040
3 - Ready to switch on	0	1	x	0	0	0	1	16#0021
4 - Switched on	0	1	1	0	0	1	1	16#0023
5 - Operation enabled	0	1	1	0	1	1	1	16#0027
6 - Quick stop active	0	0	1	0	1	1	1	16#0007
7 - Fault reaction active	0	x	x	1	1	1	1	-
8 - Fault	0	x	x	1	0	0	0	16#0008 <sup>(2)</sup> ou 16#0028

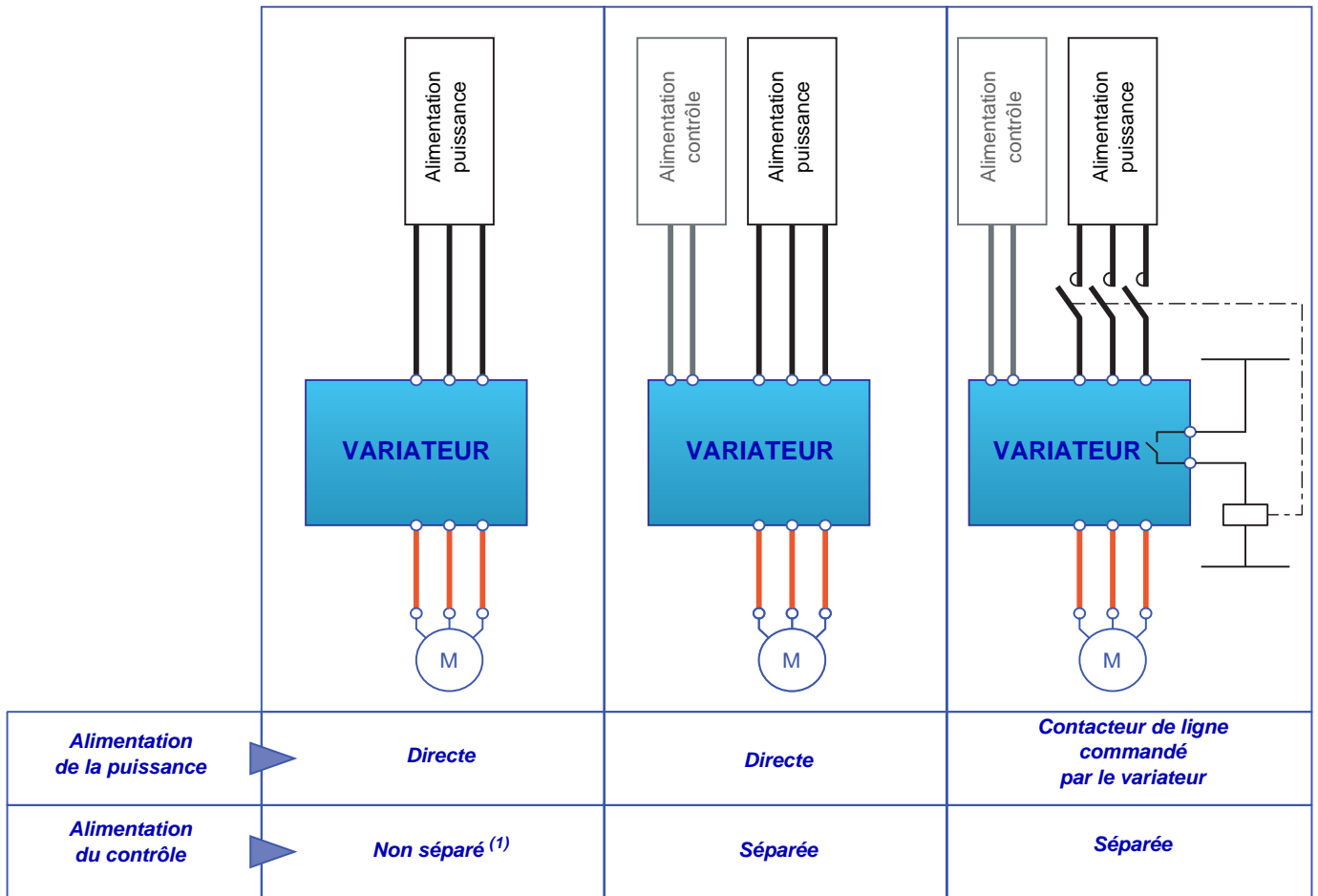
x : Dans cet état, la valeur du bit peut être 0 ou 1.

<sup>(1)</sup> Ce masque peut être utilisé par le programme automate pour tester l'état du graphe.

<sup>(2)</sup> Défaut après l'état "6 - Quick stop active".

## Séquence de mise en marche

La séquence de commande dans le graphe d'état dépend de l'alimentation du variateur.  
Trois cas sont possibles :

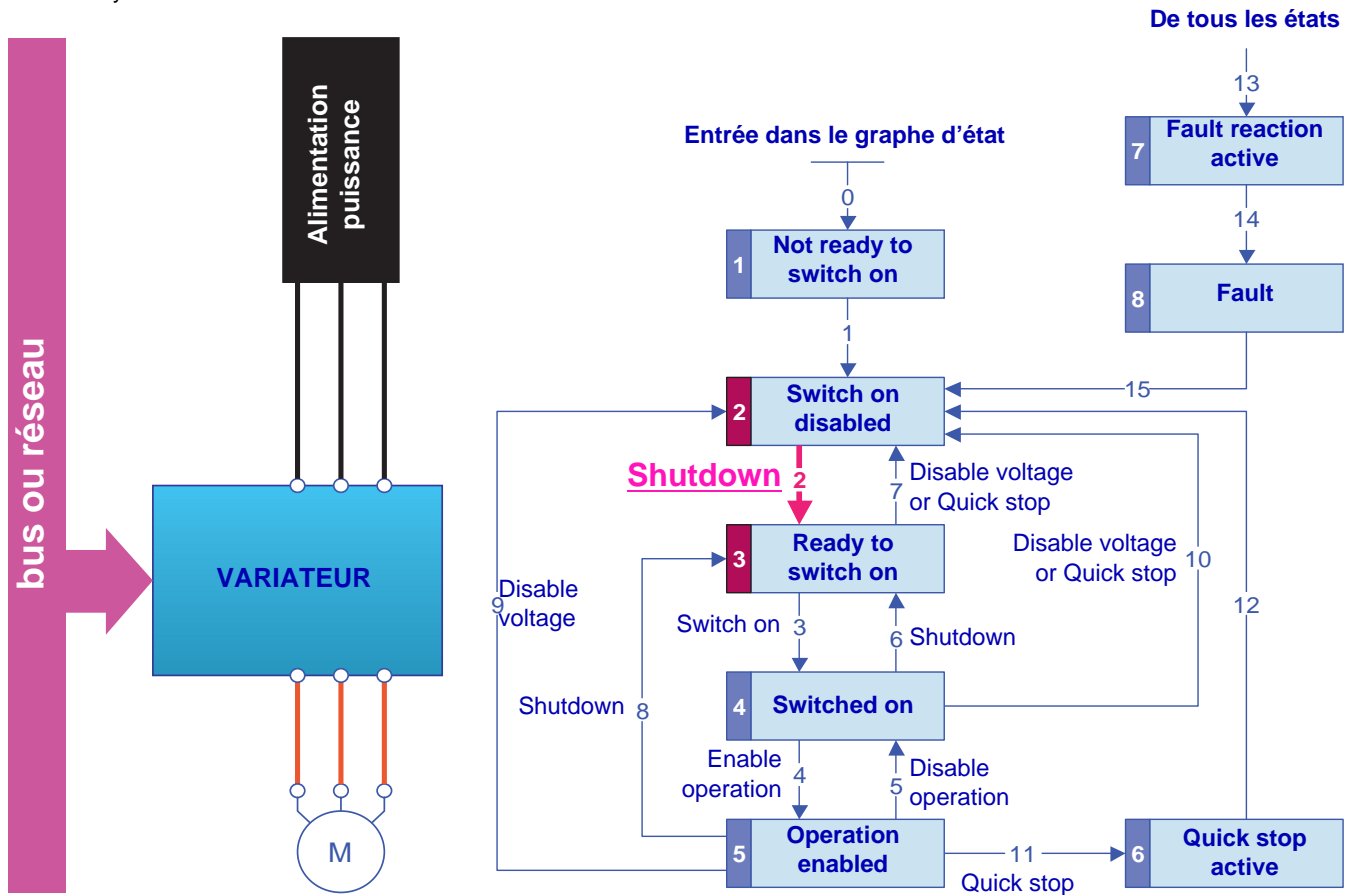


<sup>(1)</sup> La section puissance alimente la section contrôle.

## Séquence pour un variateur alimenté par la puissance

La section puissance et la section contrôle sont alimentées par l'alimentation puissance.  
 Si le contrôle est alimenté, la puissance l'est nécessairement.  
 On doit appliquer la séquence :

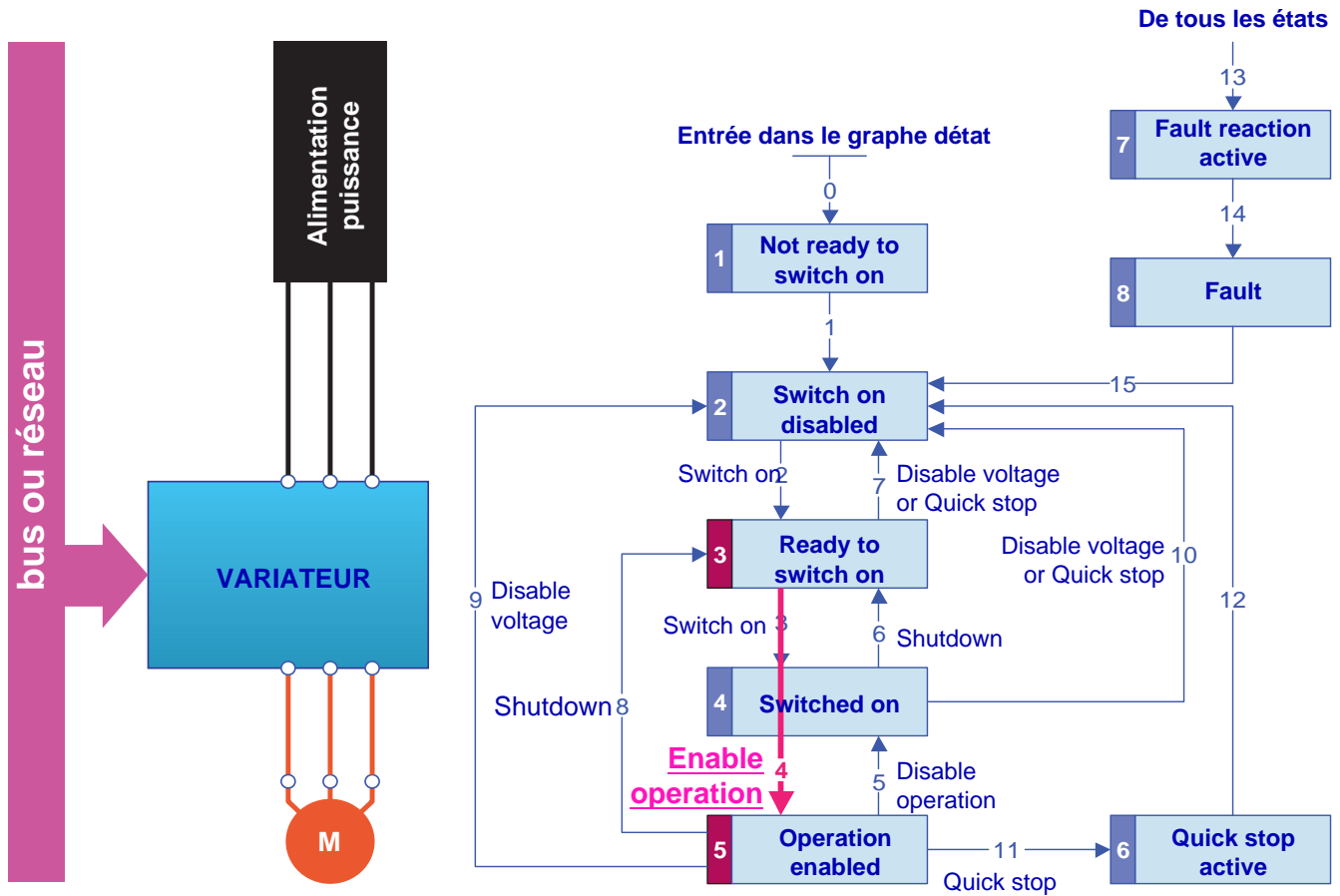
- Etape 1
  - Envoyer la commande "2 - Shutdown"



# Profil DSP402

## ■ Etape 2

- Vérifier que le variateur est dans l'état "3 - Ready to switch on".
- Puis envoyer la commande "4 - Enable operation".
- Le moteur peut être commandé (envoyer une consigne non nulle).

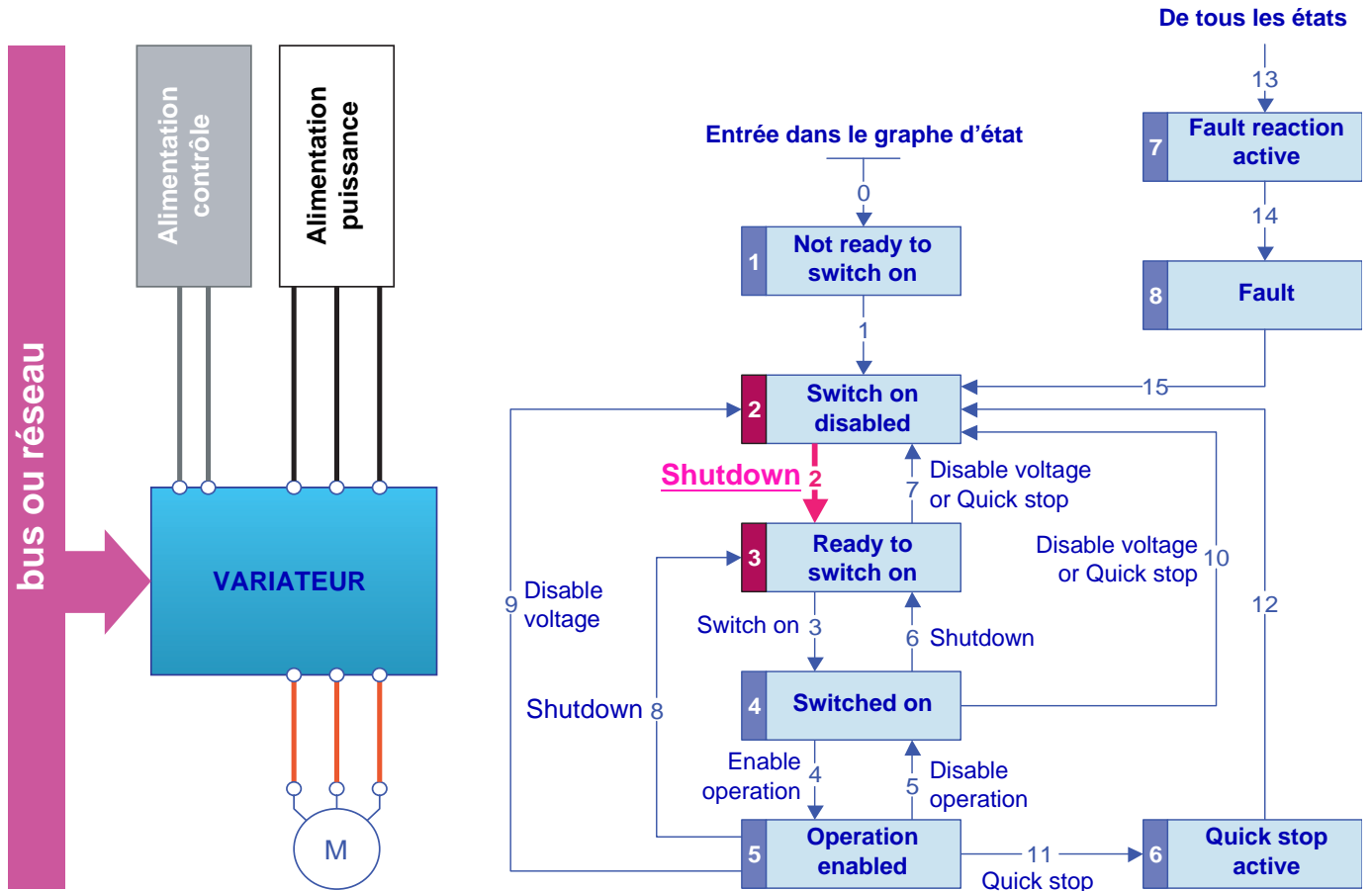


Nota : Il est possible, mais pas nécessaire, d'envoyer la commande "3 - Switch on" puis la commande "4 - Enable Operation" pour passer de successivement dans les états "3 - Ready to Switch on", "4 - Switched on" puis "5 - Operation Enabled". La commande "4 - Enable operation" suffit.

## Séquence pour un variateur en contrôle séparé

La section puissance et la section contrôle sont alimentées séparément.  
 Si le contrôle est alimenté, la puissance ne l'est pas nécessairement.  
 On doit appliquer la séquence :

- Etape 1
  - L'alimentation puissance n'est pas nécessairement présente.
  - Envoyer la commande "2 - Shutdown".



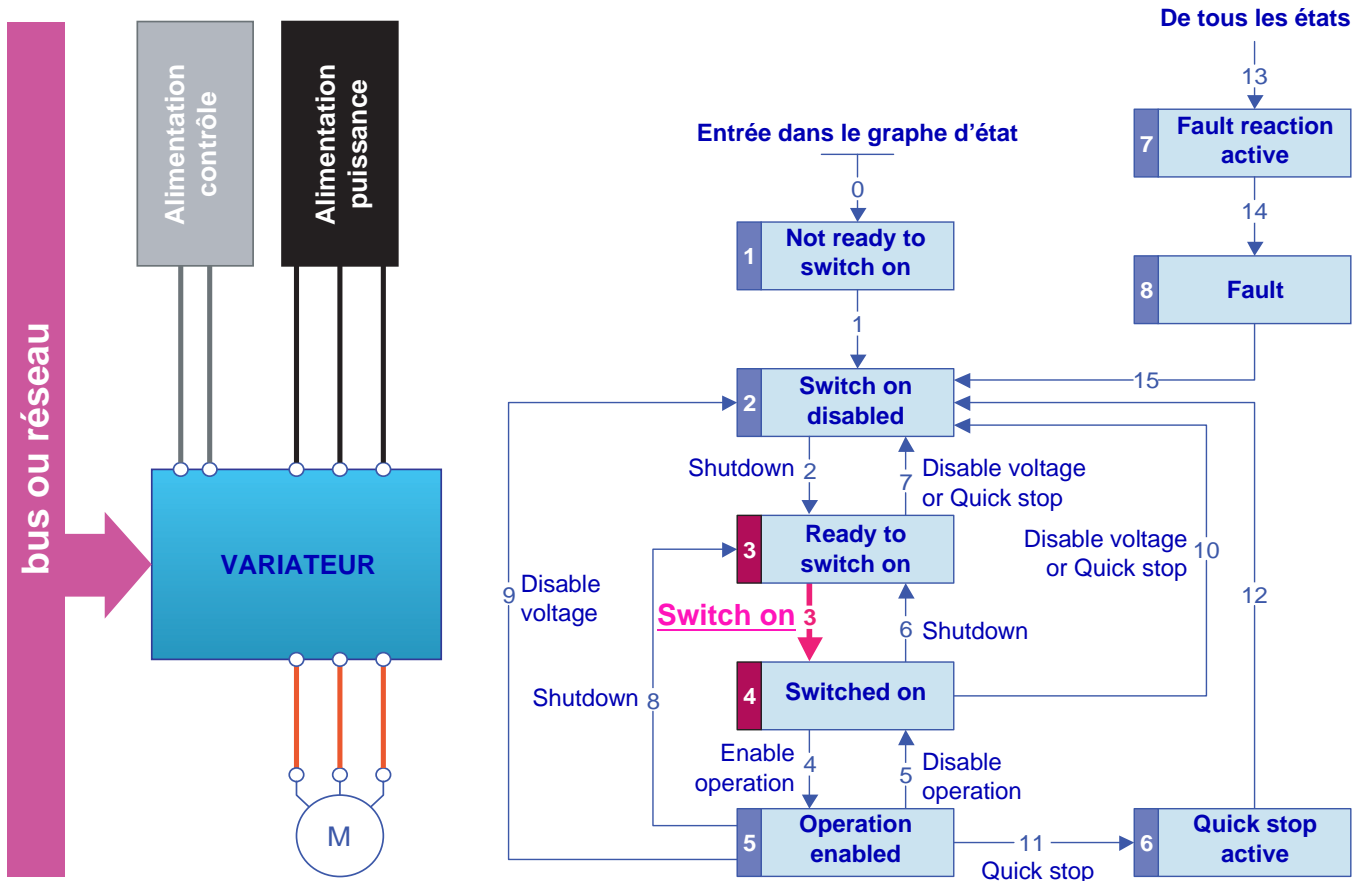
# Profil DSP402

## ■ Etape 2

- Vérifier que le variateur est dans l'état "3 - Ready to switch on".
- Vérifier la présence de l'alimentation puissance ("Voltage enabled" du mot d'état).

Alimentation puissance	Affichage terminal	Mot d'état
Absente	nLP	16#●●21
Présente	rdY	16#●●31

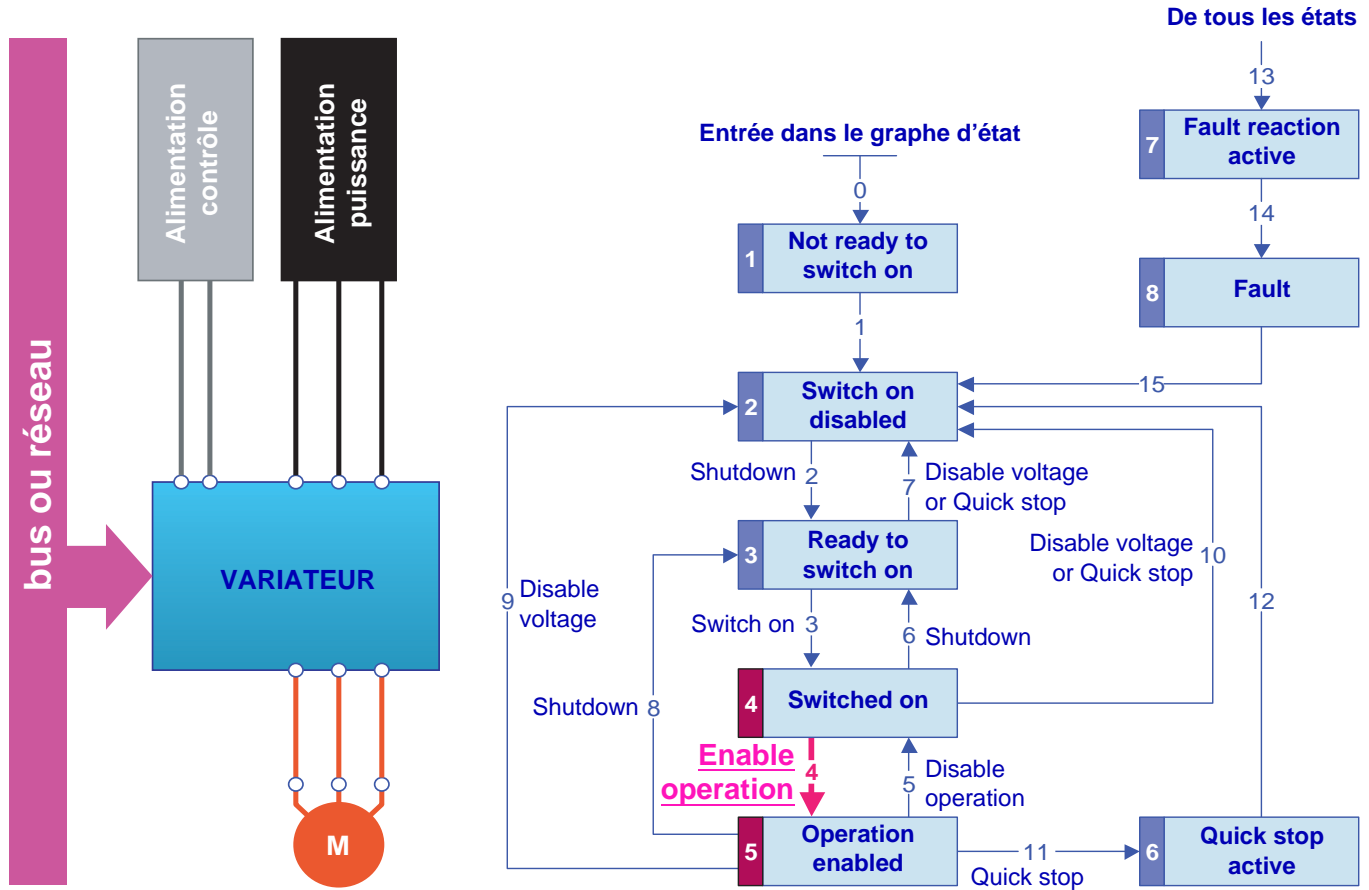
- Envoyer la commande "3 - Switch on".



# Profil DSP402

## ■ Etape 3

- Vérifier que le variateur est dans l'état "4 - Switched on".
- Puis envoyer la commande "4 - Enable operation".
- Le moteur peut être commandé (envoyer une consigne non nulle).
- Si, dans l'état "4 - Switched on", l'alimentation puissance n'est pas présente après un temps [Time out U ligne] (LCt), le variateur déclenche en défaut (LCF).



## Séquence pour un variateur avec commande de contacteur de ligne

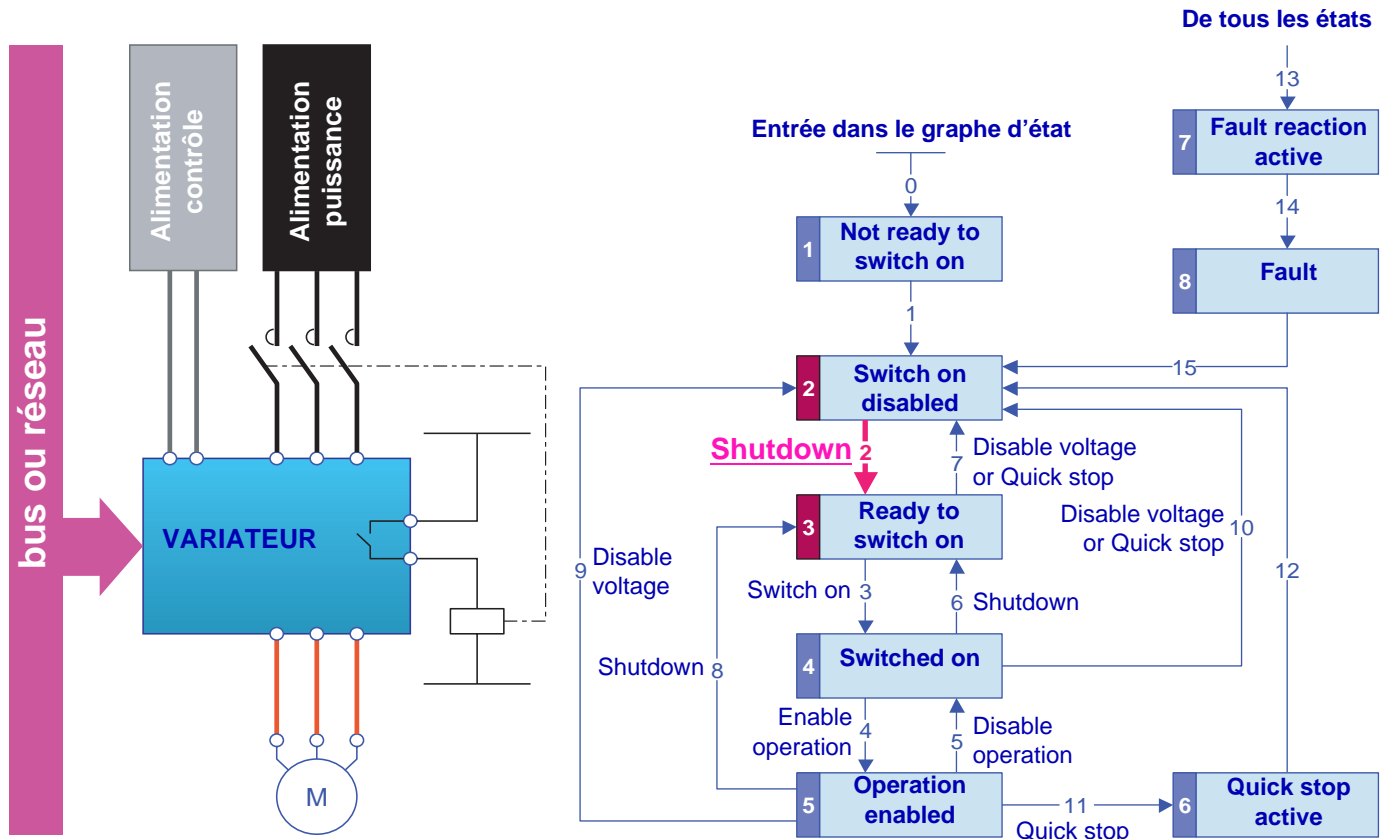
La section puissance et la section contrôle sont alimentées séparément.

Si le contrôle est alimenté, la puissance ne l'est pas nécessairement. Le variateur commande le contacteur de ligne.

On doit appliquer la séquence :

### ■ Etape 1

- L'alimentation puissance n'est pas présente car le contacteur de ligne n'est pas commandé.
- Envoyer la commande "2 - Shutdown".

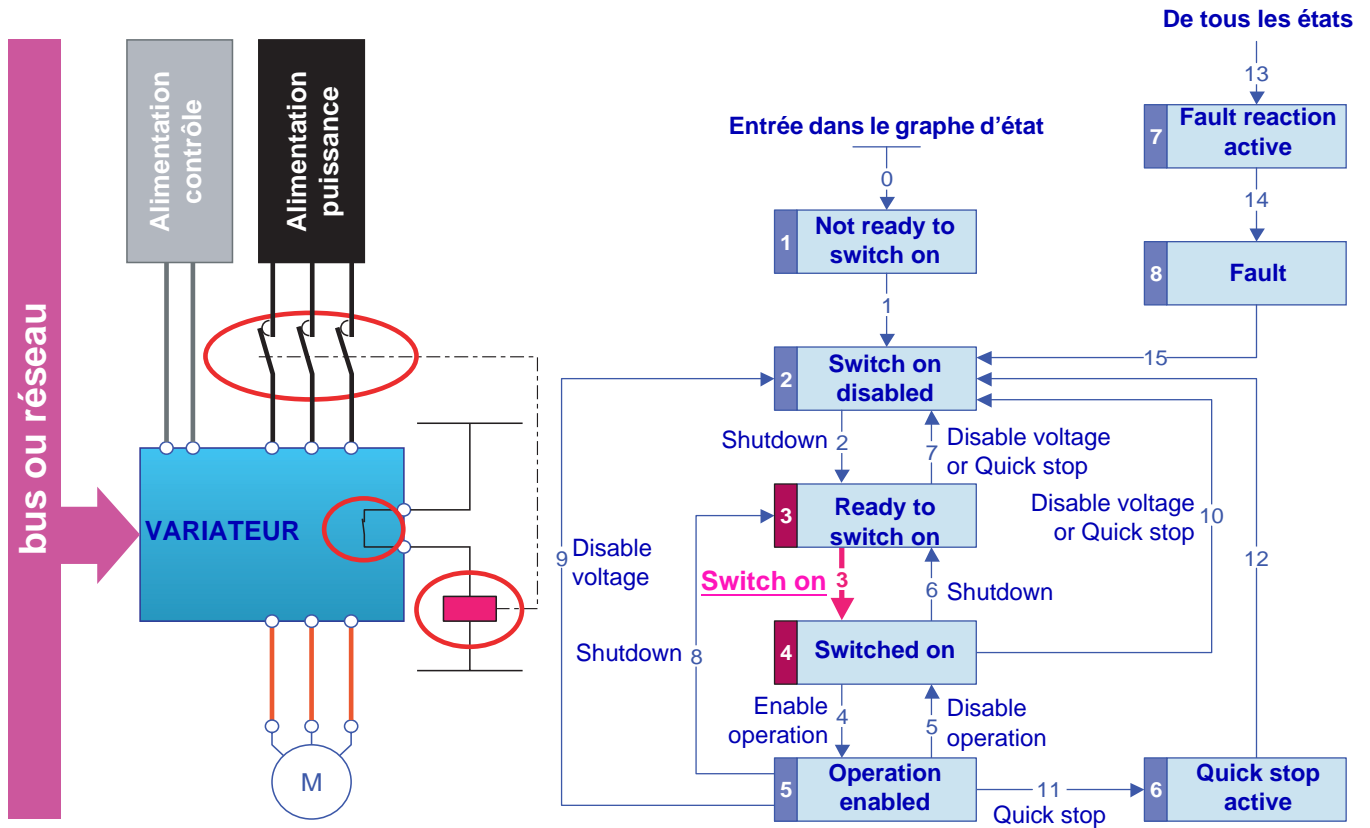




# Profil DSP402

## ■ Etape 2

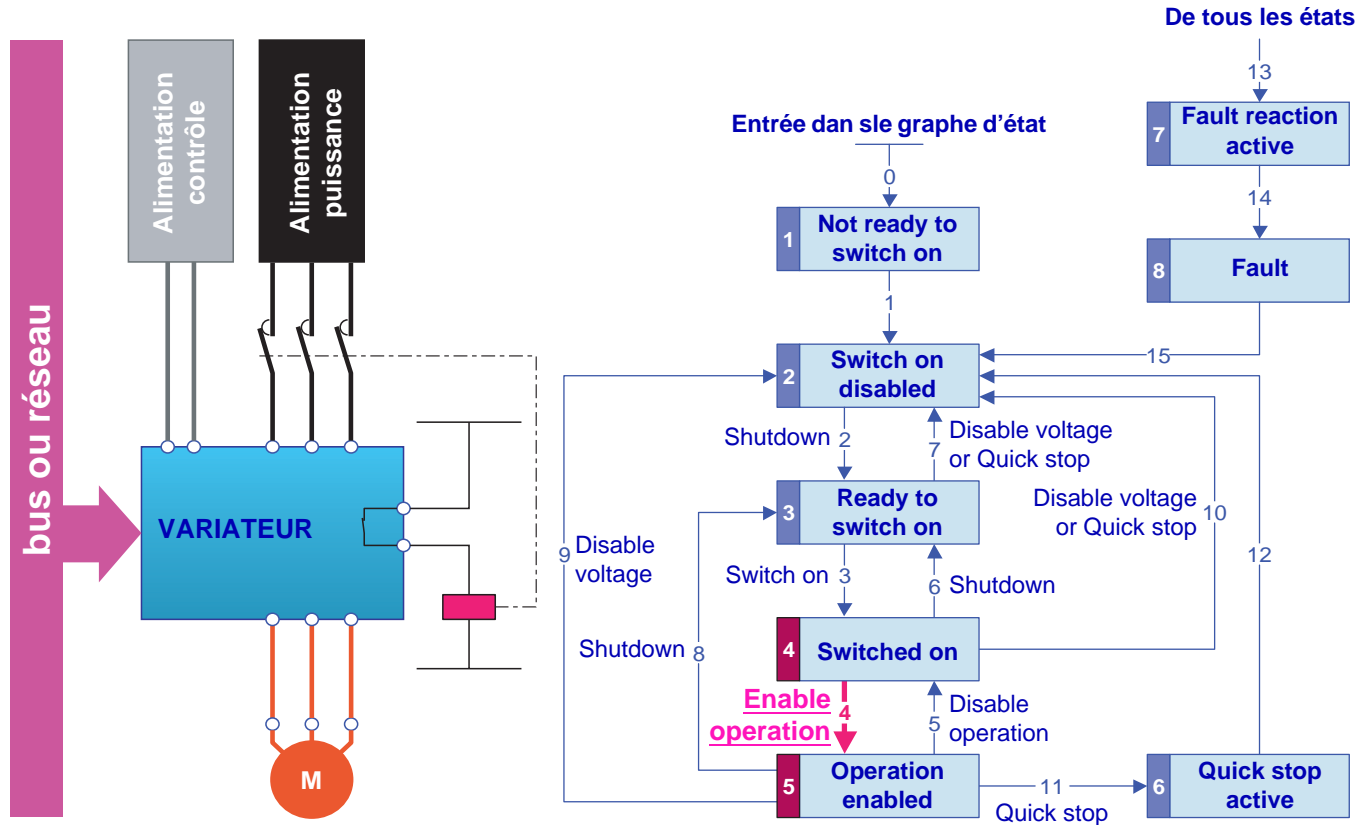
- Vérifier que le variateur est dans l'état "3 - Ready to switch on",
- Envoyer la commande "3 - Switch on", ce qui doit provoquer la fermeture du contacteur de ligne et l'alimentation de la puissance.



# Profil DSP402

## ■ Etape 3

- Vérifier que le variateur est dans l'état "4 - Switched on".
- Puis envoyer la commande "4 - Enable operation".
- Le moteur peut être commandé (envoyer une consigne non nulle).
- Si, dans l'état "4 - Switched on", l'alimentation puissance n'est pas présente après un temps [Time out U ligne] (LCt), le variateur déclenche en défaut (LCF).



# Commutation de la commande / consigne

## Canaux

On appelle un canal la source d'une commande ou d'une consigne.

Les 6 canaux de l'Altivar 71 sont :

- le bornier,
- le terminal graphique,
- les ports Modbus intégrés,
- le port CANopen intégré,
- une carte réseau,
- la carte Controller Inside.

Le variateur Altivar 71 est équipé de 2 prises Modbus intégrées. Physiquement ces 2 prises sont indépendantes mais elles ne constituent qu'un seul canal logique.

Les commandes et les consignes qui proviennent de la prise Modbus réseau ou de la prise Modbus HMI ne sont pas distinguées par le variateur.

Avec le variateur Altivar 71, il est possible de choisir le canal actif de commande et le canal actif de consigne :

- par configuration,
- par commutation au bornier ou par un réseau de communication.

## Commandes et consigne des canaux

Tous les paramètres de commande et de consigne du variateur sont gérés canal par canal.

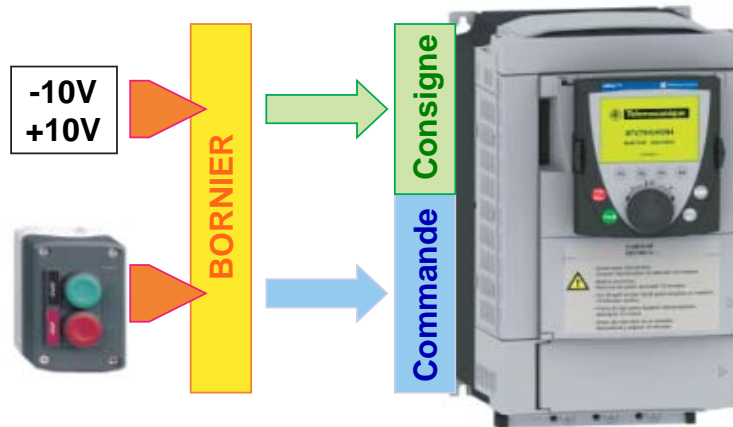
Pour chaque canal et chaque paramètre de commande ou de consigne, on peut connaître la dernière valeur écrite :

Nom du paramètre	Code du paramètre				
	Pris en compte par le variateur	Modbus	CANopen	Carte de communication	Controller inside
Mot de commande	CMd	CMd1	CMd2	CMd3	CMd4
Mot de commande étendu	CMI	CMI1	CMI2	CMI3	CMI4
Consigne de vitesse (rpm)	LFrd	LFrd1	LFrd2	LFrd3	LFrd4
Consigne de fréquence (0,1 Hz)	LFr	LFr1	LFr2	LFr3	LFr4
Consigne de couple	Ltr	Ltr1	Ltr2	Ltr3	Ltr4
Consigne du régulateur PID	PISP	PIr1	PIr2	PIr3	PIr4
Multiplieur de consigne	MFr	MFr1	MFr2	MFr3	MFr4

# Commutation de la commande / consigne

## Mode non séparé

Commande et consigne proviennent du même canal.

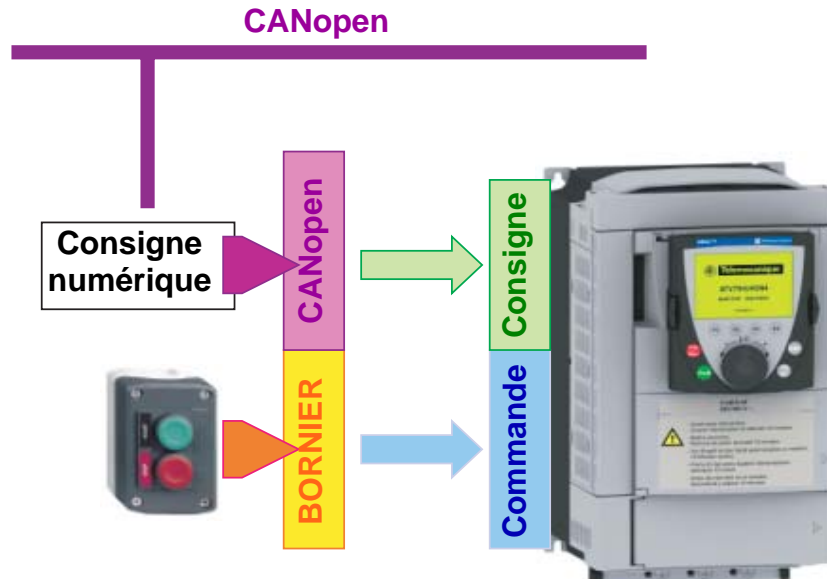


En profil DSP402, le mode non séparé est obtenu par la configuration par le terminal :

Menu	Paramètre	Valeur
[1.6 - COMMANDE] (CtL-)	[Profil] (CHCF)	[Non séparé] (SIM)

## Mode séparé

Commande et consigne peuvent provenir de canaux différents.



En profil DSP402, le mode séparé est obtenu par la configuration par le terminal :

Menu	Paramètre	Valeur
[1.6 - COMMANDE] (CtL-)	[Profil] (CHCF)	[Séparés] (SEP)

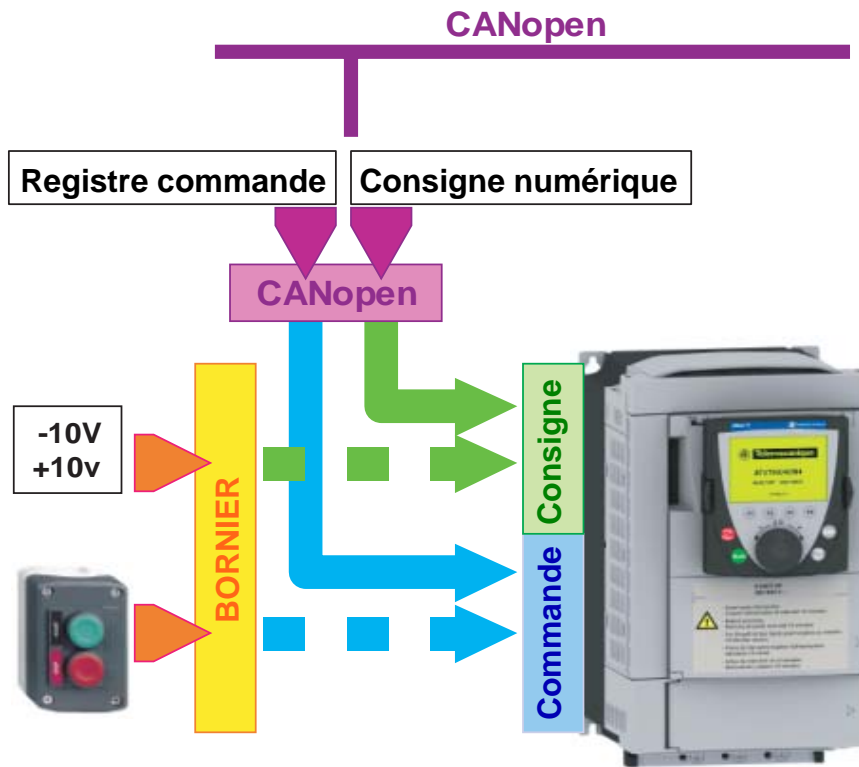
En profil I/O, le variateur est automatiquement en mode séparé.

Menu	Paramètre	Valeur
[1.6 - COMMANDE] (CtL-)	[Profil] (CHCF)	[Profil IO] (IO)

# Commutation de la commande / consigne

## Commutation en mode non séparé

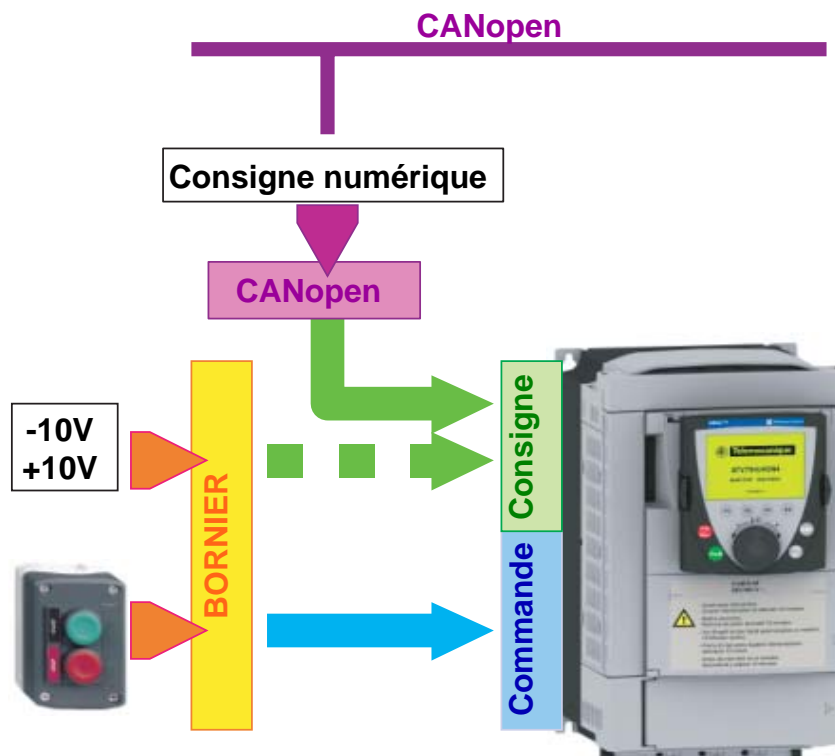
La commutation a lieu entre 2 canaux simultanément pour la consigne et la commande.



Dans cet exemple, la commande et la consigne proviennent soit de CANopen, soit du bornier.

## Commutation en mode séparé

La commutation peut avoir lieu entre 2 canaux indépendamment pour la consigne et la commande.



Dans cet exemple, la commande provient toujours du bornier, la consigne peut provenir soit de CANopen, soit du bornier.

# Commutation de la commande / consigne

---

## Commutation des canaux

### Configuration des canaux de consigne

La configuration des canaux de consigne permet de prédéfinir des sources de consigne que l'on peut ensuite modifier ou commuter par une commande.

Il y a 3 canaux de consigne prédéfinis :

- le canal de consigne 1,
- le canal de consigne 1B,
- le canal de consigne 2.

Les canaux de consigne 1 et 1B sont utilisés pour les fonctions d'application du variateur.

Le canal de consigne 2 est connecté directement sur la fonction de limitation de référence en court-circuitant les fonctions d'application.

Les canaux de consigne prédéfinis sont affectés par les paramètres de configuration **[Canal réf. 1] (Fr1)**, **[Canal réf. 1B] (Fr1b)** et **[Canal réf. 2] (Fr2)** qui peuvent prendre les valeurs suivantes :

- **[Non] (nO)** : Non affecté,
- **[AI1] (AI1)** : Entrée analogique AI1,
- **[AI2] (AI2)** : Entrée analogique AI2,
- **[AI3] (AI3)** : Entrée analogique AI3 (si carte d'extension présente),
- **[AI4] (AI4)** : Entrée analogique AI4 (si carte d'extension présente),
- **[HMI] (LCC)** : Terminal graphique,
- **[Modbus] (Mdb)** : Modbus intégré,
- **[CANopen] (CAn)** : CANopen intégré,
- **[Carte com.] (nEt)** : Carte de communication (si présente),
- **[Carte prog.] (APP)** : Carte Controller Inside (si présente),
- **[RP] (PI)** : Entrée en fréquence (si carte présente),
- **[Codeur] (PG)** : Entrée codeur (si carte présente).

Remarque : La fonction "Plus vite / Moins vite" est sur le canal de consigne 2. Voir le guide de programmation pour plus de détails.

### Configuration des canaux de commande

La configuration des canaux de commande permet de prédéfinir les sources de commande que l'on peut ensuite modifier ou commuter par une commande.

Il y a 2 canaux de consigne prédéfinis :

- Le canal de commande 1,
- Le canal de commande 2.

Les canaux de commande prédéfinis sont affectés par les paramètres de configuration **[Canal Cde 1] (Cd1)** et **[Canal Cde 2] (Cd2)** qui peuvent prendre les valeurs suivantes :

- **[Borniers] (tEr)** : Borniers,
- **[HMI] (LCC)** : Terminal graphique,
- **[Modbus] (Mdb)** : Modbus intégré,
- **[CANopen] (CAn)** : CANopen intégré,
- **[Carte com.] (nEt)** : Carte de communication (si présente),
- **[Carte prog.] (APP)** : Carte Controller Inside (si présente).

# Commutation de la commande / consigne

## Commutateurs

Un commutateur de canaux est un aiguillage sur les canaux prédéfinis.

Il peut être :

- figé par configuration,
- actionné soit par une entrée (bornier) ou un bit de mot de commande (réseau),
- écrit par un réseau pendant le fonctionnement (modification d'un paramètre de configuration).

Les valeurs possibles pour les commutateurs sont :

	Commutation de consigne fonction [Commut. réf. 1B] (rCb)	Commutation de consigne directe [Commutation réf.2] (rFC)	Commutation de commande [Commutation cmd] (CCS)
Canal 1	Fr1	Fr1	Cd1
Canal 1B	Fr1b	-	-
Canal 2	-	Fr2	Cd2
Entrée du variateur	LI1 ... LI6		
Entrée de carte I/O logique	LI7 ... LI10		
Entrée de carte I/O étendue	LI11 ... LI14		
Bit de commande Modbus	bit 0 = C100 ... bit 15 = C115		
Bit de commande CANopen	bit 0 = C200 ... bit 15 = C215		
Bit de commande réseau	bit 0 = C300 ... bit 15 = C315		
Bit de commande Controller Inside	bit 0 = C400 ... bit 15 = C415		

Les valeurs Fr1, Fr1b, Fr2, Cd1 et Cd2 sont soit configurées, soit écrites par le réseau pendant le fonctionnement.

En profil I/O et DSP402 séparé, on peut commuter indépendamment :

Type	Canal 1		Canal 2	Commutation
Consigne	Consigne fonction 1 [Canal réf. 1] (Fr1)	↔	Consigne fonction 1B [Canal réf. 1B] (Fr1b)	Commutation de consigne fonction [Commut. réf. 1B] (rCb)
	Consigne fonction 1 ou 1B [Canal réf. 1] (Fr1) [Canal réf. 1B] (Fr1b)	↔	Consigne directe 2 [Canal réf. 2] (Fr2)	Commutation de consigne directe [Commutation réf.2] (rFC)
Commande	Commande 1 [Canal Cde 1] (Cd1)	↔	Commande 2 [Canal Cde 2] (Cd2)	Commutation de commande [Commutation cmd] (CCS)

En profil DSP402 non séparé, on commute simultanément :

Type	Canal 1		Canal 2	Commutation
Consigne et Commande	Consigne fonction 1 ou 1B [Canal réf. 1] (Fr1) [Canal réf. 1B] (Fr1b)	↔	Consigne directe 2 [Canal réf. 2] (Fr2)	Commutation de consigne directe [Commutation réf.2] (rFC)
	Commande 1 [Canal Cde 1] (Cd1)	↔	Commande 2 [Canal Cde 2] (Cd2)	

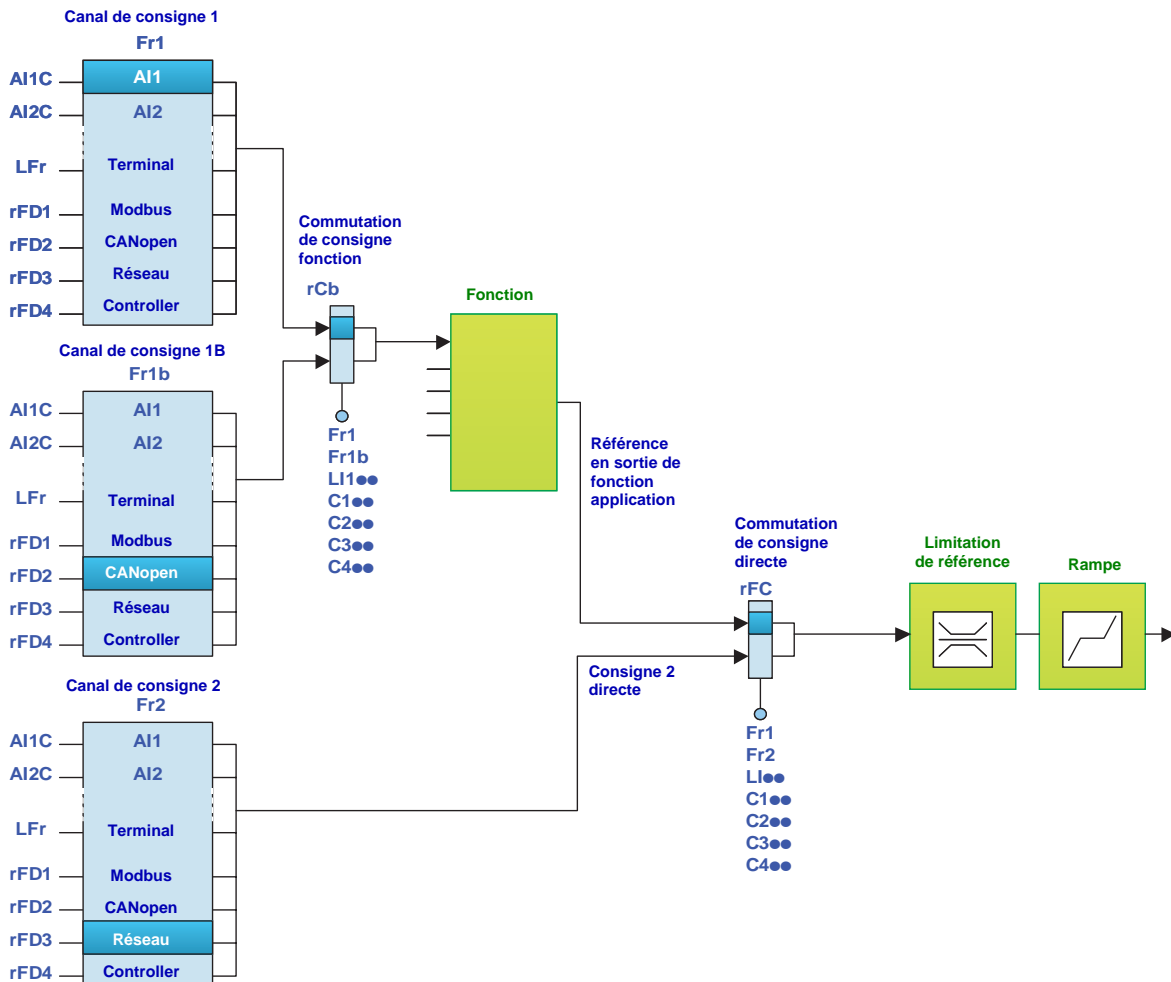
# Commutation de la commande / consigne

## Principe de la commutation de la consigne

La description détaillée est donnée dans le guide de programmation.

Ce diagramme présente la commutation de consigne valable dans tous les modes :

- profil I/O,
- profil DSP402 et mode séparé,
- profil DSP402 et mode non séparé.



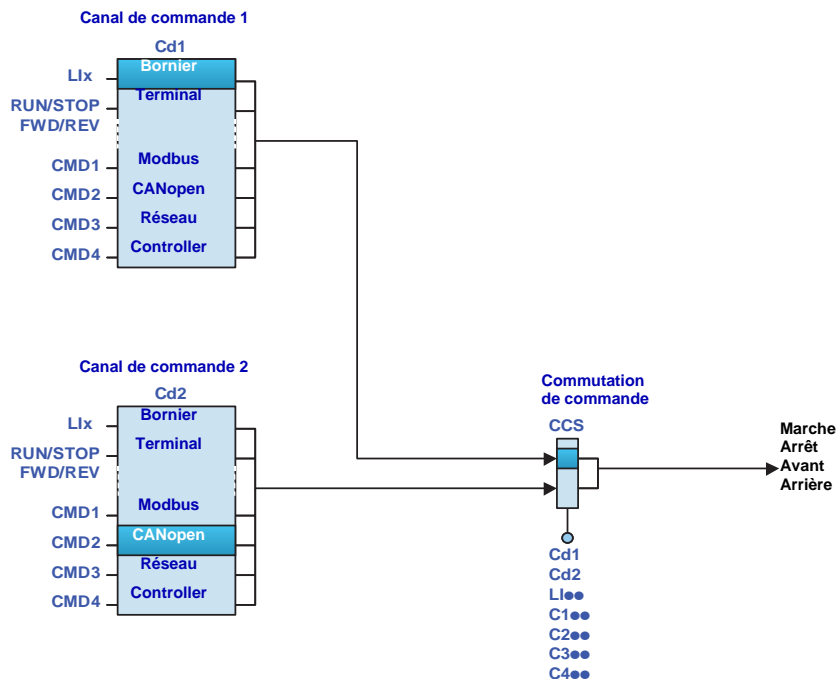


# Commutation de la commande / consigne

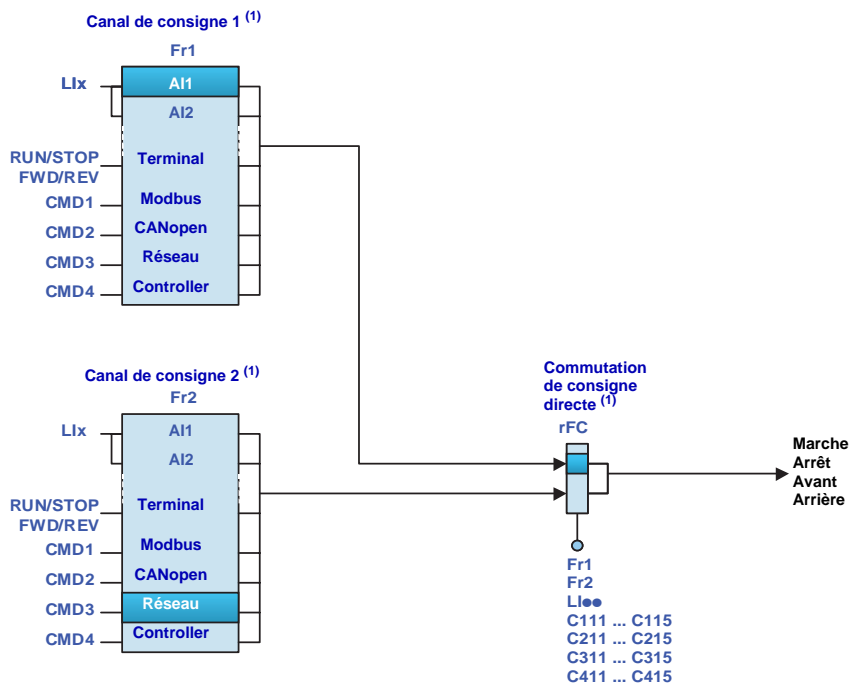
## Principe de la commutation de la commande

La description détaillée est donnée dans le guide de programmation.

### Profil I/O ou profil DSP402 / mode séparé



### Profil DSP402 / mode non séparé



(1) En mode séparé, la commutation de la commande suit la commutation de la consigne. C'est donc bien la commutation de consigne qui commute la commande.

# Commutation de la commande / consigne

## Affectation des bits du mot de commande

### Profil I/O

Le profil I/O est très souple pour l'affectation et la commutation des 16 bits du mot de commande.

Pour commuter un bit de mot de commande avec :

- une entrée du bornier,
- un bit de mot de commande d'un autre canal de communication,

il suffit de donner une affectation commutée à l'entrée de la fonction (**CD●●**), au lieu d'une affectation fixe (**C●●●**).

Les entrées et les bits de même rang sont commutés.

On peut commuter avec les entrées LI1 à LI6 du bornier du variateur les bits du mot de commande de 0 à 5.

Avec une carte d'entrées / sorties logiques LI7 à LI10, on peut commuter en plus les bits du mot de commande de 6 à 9.

Avec une carte d'entrées / sorties étendues LI11 à LI14, on peut commuter en plus les bits du mot de commande de 10 à 13.

Lorsque qu'un rang a été affecté à une affectation commutable, il ne peut plus être affecté à une affectation fixe et inversement.  
Exemple : Si une entrée de fonction a été affectée à CD04, alors on ne peut plus affecter LI5, C104, C204, C304 ni C404.

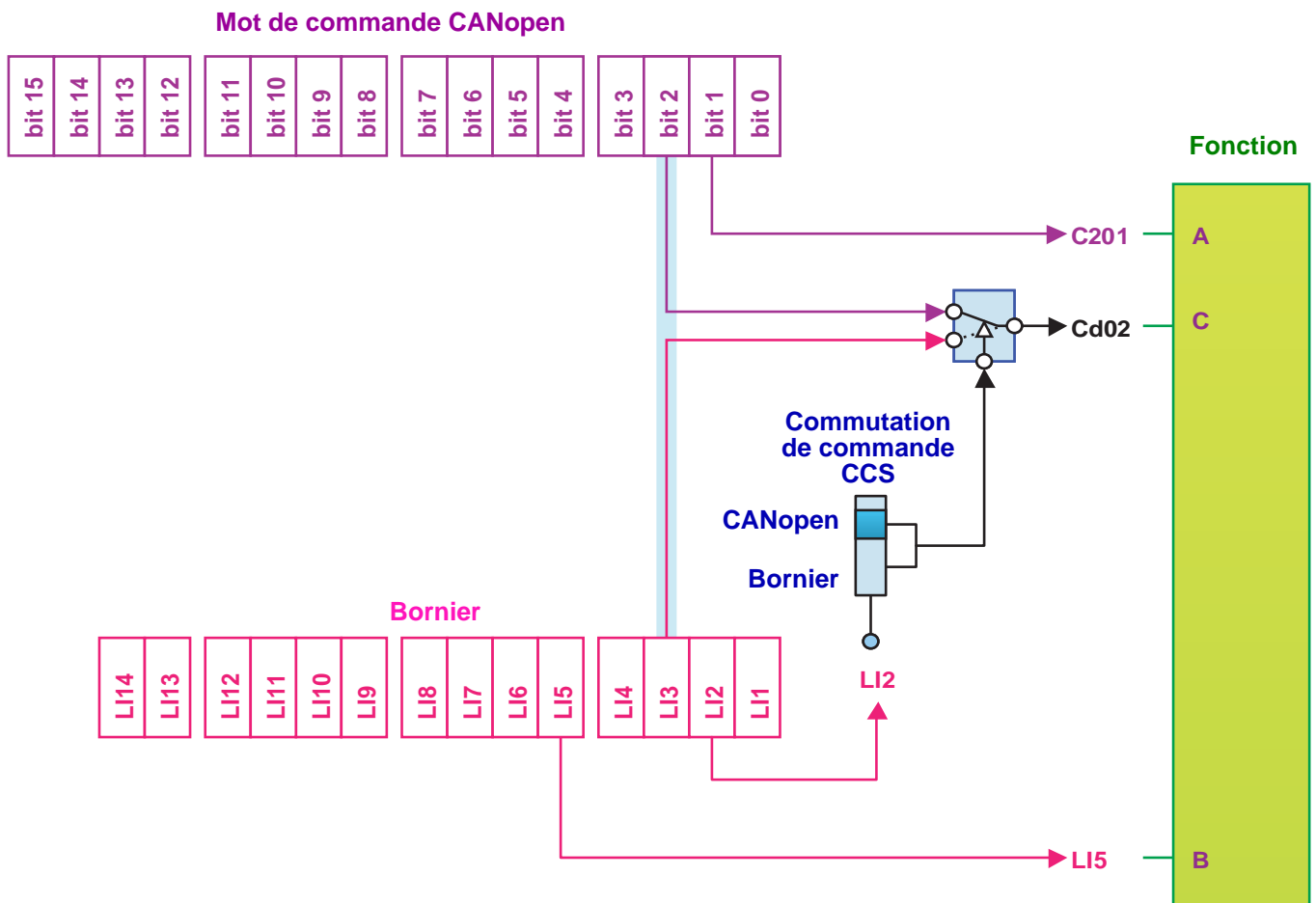
### Exemple

L'entrée A de la fonction est toujours commandée par le bit 1 du mot de commande de CANopen.

L'entrée B de la fonction est toujours commandée par l'entrée LI5 du bornier.

En fonction de la valeur de LI2, l'entrée C de la fonction est commandée :

- soit par l'entrée LI3 du bornier,
- soit par le bit 2 du mot de commande de CANopen.



# Commutation de la commande / consigne

Les tables ci-dessous donnent les affectations en fonction de l'entrée ou du bit.

## En commande de marche sur état [Cde 2 fils] (2C) :

Dans toutes les macro configurations, le bit 1 est affecté par défaut à la commande du sens de marche [Aff. sens arrière] (rrS)

Bit	Affectation commutée	Affectations fixes						
		Bornier variateur	Carte E/S logiques	Carte E/S étendues	Modbus intégré	CANopen	Carte réseau	Carte "Controller Inside"
bit 0		Marche avant						
bit 1	Cd01	LI2	-	-	C101	C201	C301	C401
bit 2	Cd02	LI3	-	-	C102	C202	C302	C402
bit 3	Cd03	LI4	-	-	C103	C203	C303	C403
bit 4	Cd04	LI5	-	-	C104	C204	C304	C404
bit 5	Cd05	LI6	-	-	C105	C205	C305	C405
bit 6	Cd06	-	LI7	-	C106	C206	C306	C406
bit 7	Cd07	-	LI8	-	C107	C207	C307	C407
bit 8	Cd08	-	LI9	-	C108	C208	C308	C408
bit 9	Cd09	-	LI10	-	C109	C209	C309	C409
bit 10	Cd10	-	-	LI11	C110	C210	C310	C410
bit 11	Cd11	-	-	LI12	C111	C211	C311	C411
bit 12	Cd12	-	-	LI13	C112	C212	C312	C412
bit 13	Cd13	-	-	LI14	C113	C213	C313	C413
bit 14	Cd14	-	-	-	C114	C214	C314	C414
bit 15	Cd15	-	-	-	C115	C215	C315	C415

## En commande de marche sur front [Cde 3 fils] (3C) :

Dans toutes les macro configurations, le bit 2 est affecté par défaut à la commande du sens de marche [Aff. sens arrière] (rrS)

Bit	Affectation commutée	Affectations fixes						
		Bornier variateur	Carte E/S logiques	Carte E/S étendues	Modbus intégré	CANopen	Carte réseau	Carte "Controller Inside"
bit 0		Autorisation de marche						
bit 1		Marche avant						
bit 2	Cd02	LI3	-	-	C102	C202	C302	C402
bit 3	Cd03	LI4	-	-	C103	C203	C303	C403
bit 4	Cd04	LI5	-	-	C104	C204	C304	C404
bit 5	Cd05	LI6	-	-	C105	C205	C305	C405
bit 6	Cd06	-	LI7	-	C106	C206	C306	C406
bit 7	Cd07	-	LI8	-	C107	C207	C307	C407
bit 8	Cd08	-	LI9	-	C108	C208	C308	C408
bit 9	Cd09	-	LI10	-	C109	C209	C309	C409
bit 10	Cd10	-	-	LI11	C110	C210	C310	C410
bit 11	Cd11	-	-	LI12	C111	C211	C311	C411
bit 12	Cd12	-	-	LI13	C112	C212	C312	C412
bit 13	Cd13	-	-	LI14	C113	C213	C313	C413
bit 14	Cd14	-	-	-	C114	C214	C314	C414
bit 15	Cd15	-	-	-	C115	C215	C315	C415

# Commutation de la commande / consigne

## Profil DSP402

Les bits de mot de commande de même rang sont commutés si on affecte l'entrée des fonctions à des bits commutables. On peut éventuellement commuter avec les entrées **LI12**, **LI13** ou **LI14** d'une carte d'entrées / sorties étendues.

Lorsque qu'un rang a été affecté à une affectation commutable, il ne peut plus être affecté à une affectation fixe et inversement. Exemple : si une entrée de fonction a été affectée à **Cd04**, alors on ne peut plus affecter **LI5**, **C104**, **C204**, **C304** ni **C404**.

La table ci-dessous donne les affectations en fonction de l'entrée ou du bit.

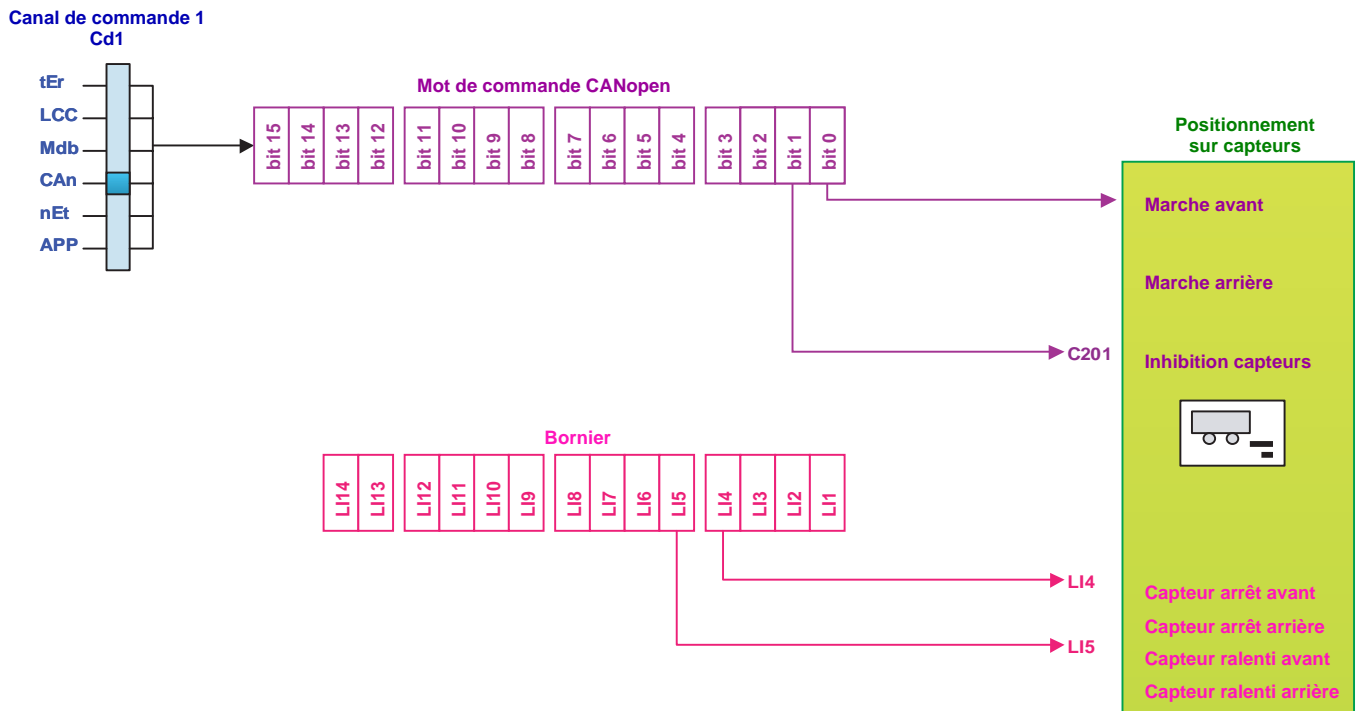
Bit	Affectation commutée	Affectations fixes						
		Bornier variateur	Carte E/S logiques	Carte E/S étendues	Modbus intégré	CANopen	Carte réseau	Carte "Controller Inside"
bit 0	-	<b>LI1</b>	-	-	-	-	-	-
bit 1	-	<b>LI2</b>	-	-	-	-	-	-
bit 2	-	<b>LI3</b>	-	-	-	-	-	-
bit 3	-	<b>LI4</b>	-	-	-	-	-	-
bit 4	-	<b>LI5</b>	-	-	-	-	-	-
bit 5	-	<b>LI6</b>	-	-	-	-	-	-
bit 6	-	-	<b>LI7</b>	-	-	-	-	-
bit 7	-	-	<b>LI8</b>	-	-	-	-	-
bit 8	-	-	<b>LI9</b>	-	-	-	-	-
bit 9	-	-	<b>LI10</b>	-	-	-	-	-
bit 10	-	-	-	<b>LI11</b>	-	-	-	-
bit 11	<b>Cd11</b>	-	-	<b>LI12</b>	<b>C111</b>	<b>C211</b>	<b>C311</b>	<b>C411</b>
bit 12	<b>Cd12</b>	-	-	<b>LI13</b>	<b>C112</b>	<b>C212</b>	<b>C312</b>	<b>C412</b>
bit 13	<b>Cd13</b>	-	-	<b>LI14</b>	<b>C113</b>	<b>C213</b>	<b>C313</b>	<b>C413</b>
bit 14	<b>Cd14</b>	-	-	-	<b>C114</b>	<b>C214</b>	<b>C314</b>	<b>C414</b>
bit 15	<b>Cd15</b>	-	-	-	<b>C115</b>	<b>C215</b>	<b>C315</b>	<b>C415</b>

# Commutation de la commande / consigne

## Exemple : Profil I/O avec la fonction positionnement sur capteurs

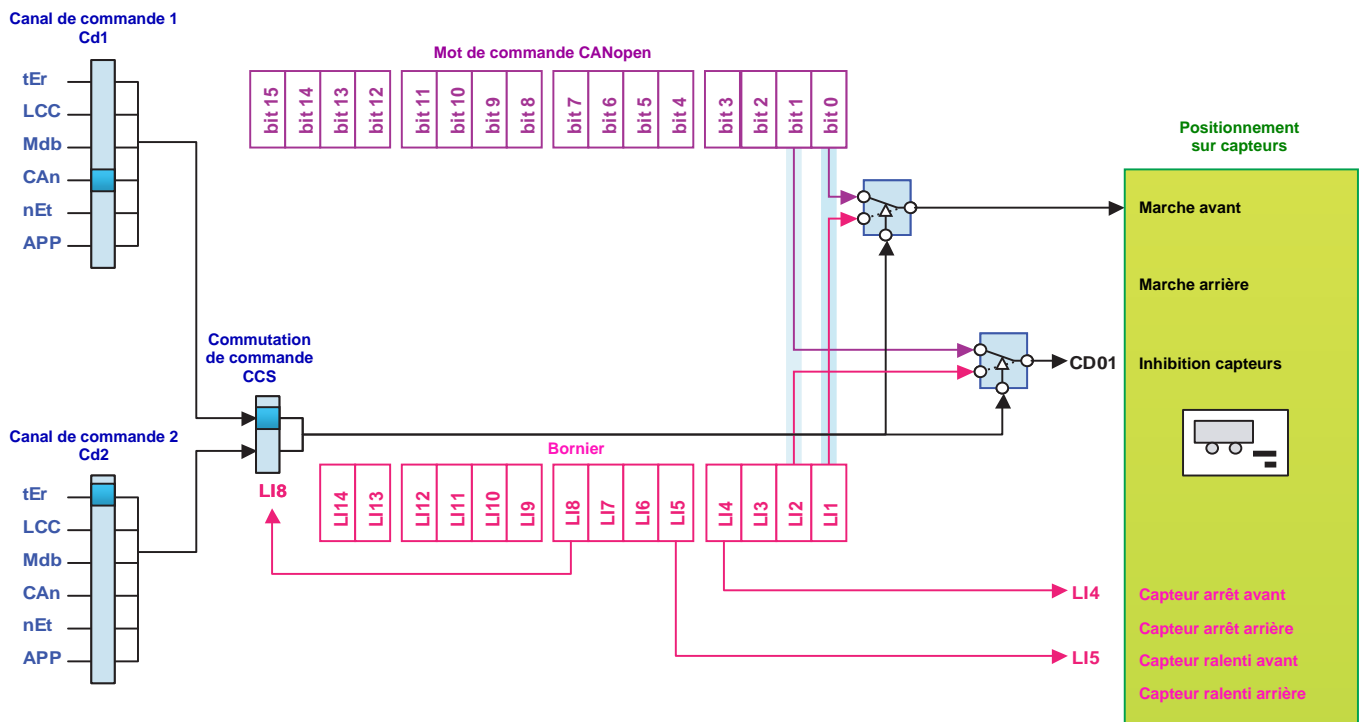
Reprenons l'exemple du chapitre "Profil I/O".

Dans le schéma ci-dessous, la commande provient uniquement de CANopen :



Pour une autre application, il est nécessaire de prévoir la possibilité de commuter les ordres de marche, l'inhibition des capteurs et la consigne au bornier.

Le nouveau schéma devient :



# Commutation de la commande / consigne

Configurer les paramètres suivants :

Paramètre	Valeur	Commentaire
Type de commande	Sur état (2 fils)	La commande de marche est obtenue par le bit 0 du mot de commande CANopen.
Profil	Profil IO	
Configuration consigne 1	CANopen	La consigne 1 vient de la carte CANopen.
Configuration commande 1	CANopen	La commande 1 vient de la carte CANopen.
Configuration consigne 1B	AI1	La consigne 1B vient de l'entrée analogique 1. On doit prendre la consigne 1b et non la consigne 2 car on veut utiliser la fonction positionnement.
Configuration commande 2	Bornier	La commande 2 vient du bornier.
Affectation du capteur d'arrêt	Entrée LI4	Les entrées capteur ne sont pas commutées.
Affectation du capteur de ralentissement	Entrée LI5	
Affectation de la commande d'inhibition des capteurs	Bit 1 commuté.	
Affectation du commutateur de commande	Entrée LI8	L'entrées LI8 permet de commuter la commande et la consigne
Affectation du commutateur de consigne application 1/1B	Entrée LI8	

Configuration par le terminal graphique :

Menu / sous menu	Paramètre	Valeur
[1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)	[Cde 2 fils / 3fils] (tCC)	[Cde 2 fils] (2C)
[1.6 - COMMANDE] (CtL-)	[Profil] (CHCF)	[Profil IO] (IO)
	[Canal réf. 1] (Fr1)	[CANopen] (CAn)
	[Canal cde 1] (Cd1)	[CANopen] (CAn)
	[Canal cde 2] (Cd2)	[Borniers] (tEr)
	[Commutation cmd] (CCS)	[LI8] (LI8)
[1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-) [POSIT. SUR CAPTEURS] (LPO-)	[FdC arrêt avant] (SAF)	[LI4] (LI4)
	[FdC ralent. avant] (dAF)	[LI5] (LI5)
	[Désactiv. FdC] (CLS)	[Cd01] (Cd01)
	[Canal réf. 1B] (Fr1b)	[Réf. AI1] (AI1)
	[Commut. réf. 1B] (rCb)	[LI8] (LI8)

# Commutation de la commande / consigne

## Recopie à la commutation

Lors d'une commutation de canal, on peut copier la consigne ou la commande du canal fonction1 vers le canal direct 2.

Menu	Sous menu
<b>[1.6 COMMANDE] (CtL-)</b>	

Paramètre	Valeurs possibles
<b>[Copie Canal 1 --&gt; 2]</b>	Pas de copie. <b>[Non] (nO)</b> Copie de la consigne <b>[Référence] (SP)</b> Copie de la commande <b>[Commande] (Cd)</b> Copie de la commande et de la consigne <b>[Cmd + réf] (ALL)</b>

Lorsqu'il n'y a pas de copie, le variateur s'arrête sur le type d'arrêt configuré **[Type d'arrêt] (Stt)** jusqu'à ce qu'il reçoive le premier ordre de commande et de consigne.

La consigne avant rampe (FrH) est copiée, sauf si la consigne du canal direct 2 est par plus vite / moins vite.

Si la consigne du canal direct 2 est par plus vite / moins vite, la consigne après rampe (rFr) est copiée.

Si la commande du canal direct 2 est par le bornier, la commande du canal fonction 1 n'est pas copiée, même en commande sur impulsion (3 fils) **[Cde 3 fils] (3C)**.

Si la consigne du canal direct 2 est par **AI1, AI2, AI3, AI4**, l'entrée codeur ou l'entrée fréquence, la consigne du canal fonction 1 n'est pas copiée.

# Forçage local

## Définition

Le forçage local permet de commuter vers le bornier ou le terminal.

Cette fonction est complémentaire de la commutation de canal et permet de retrouver un fonctionnement existant sur la gamme Altivar 58.

Le forçage local n'existe qu'en profil DSP402 et pas en profil I/O.

Le forçage local intervient en aval de toute autre commutation.

La configuration du forçage local peut-être effectuée par le terminal :

Menu	Sous menu
<b>[1.9 COMMUNICATION] (COM-)</b>	<b>[FORCAGE LOCAL] (LCF-)</b>

Paramètre	Valeurs possibles
Commutateur de forçage local <b>[affect. forçage loc] (FLO)</b>	Fonction inactive : <b>[Non] (nO)</b> Affectation sur une entrée logique LI1 ... LI14 : <b>[LI1] (LI1) ... [LI14] (LI14)</b> Le forçage local est actif à l'état 1 de l'entrée.
Canal de forçage local <b>[Réf. forçage local] (FLOC)</b>	Forçage à l'arrêt. <b>[Non] (nO)</b> Affectation de la commande au bornier et de la consigne à une entrée analogique AI1 ... AI4, <b>[Réf. AI2] (AI2), [Réf. AI3] (AI3), [Réf. AI4] (AI4)</b> Affectation de la commande au bornier et de la consigne à l'entrée en fréquence, si carte présente <b>[Pulse In.] (PI)</b> Affectation de la consigne <b>[Réf. fréquence HMI] (LFr)</b> et de la commande (boutons RUN / STOP / FWD / REV) au terminal graphique <b>[HMI] (LCC)</b>

Dans l'état "forçage local" :

- Toute écriture de paramètre via l'un de ces canaux est refusée (ni la commande, ni la consigne, ni les réglages).
- En revanche, la lecture des paramètres est possible.
- Aucun défaut de communication n'est pris en compte par le variateur.

En sortie du mode "forçage local" :

- Le variateur recopie les ordres de marche, la direction et la consigne du forçage local vers le canal actif (maintien),
- La surveillance des canaux de commande et de consigne actifs reprend après une temporisation **[Time-out forc. local] (FLOt)**.
- Le contrôle du variateur ne devient effectif qu'après la réception par le variateur de la consigne **et** de la commande.

La temporisation **[Time-out forc. local] (FLOt)** (valeur par défaut = 10 s) peut être configurée par le terminal graphique déportable :

Menu	Sous menu	Paramètre
<b>[1.9 COMMUNICATION] (COM-)</b>	<b>[FORCAGE LOCAL] (LCF-)</b>	<b>[Time-out forc. local] (FLOt)</b>



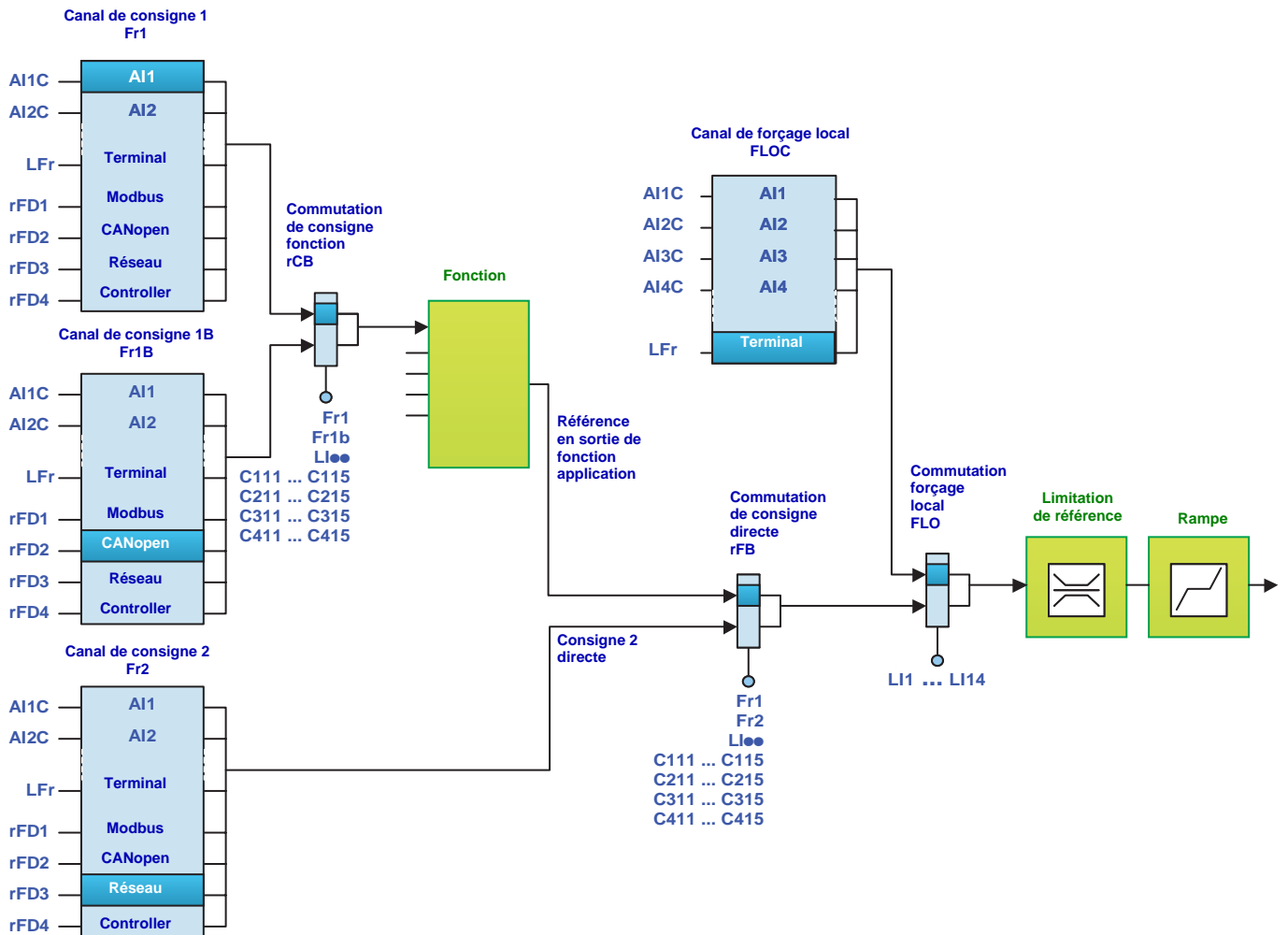
# Forçage local

## Forçage local et la commutation de la consigne

La description détaillée est donnée dans le guide de programmation.

Ce diagramme présente la commutation de consigne valable dans les modes :

- profil DSP402 et mode séparé,
- profil DSP402 et mode non séparé.

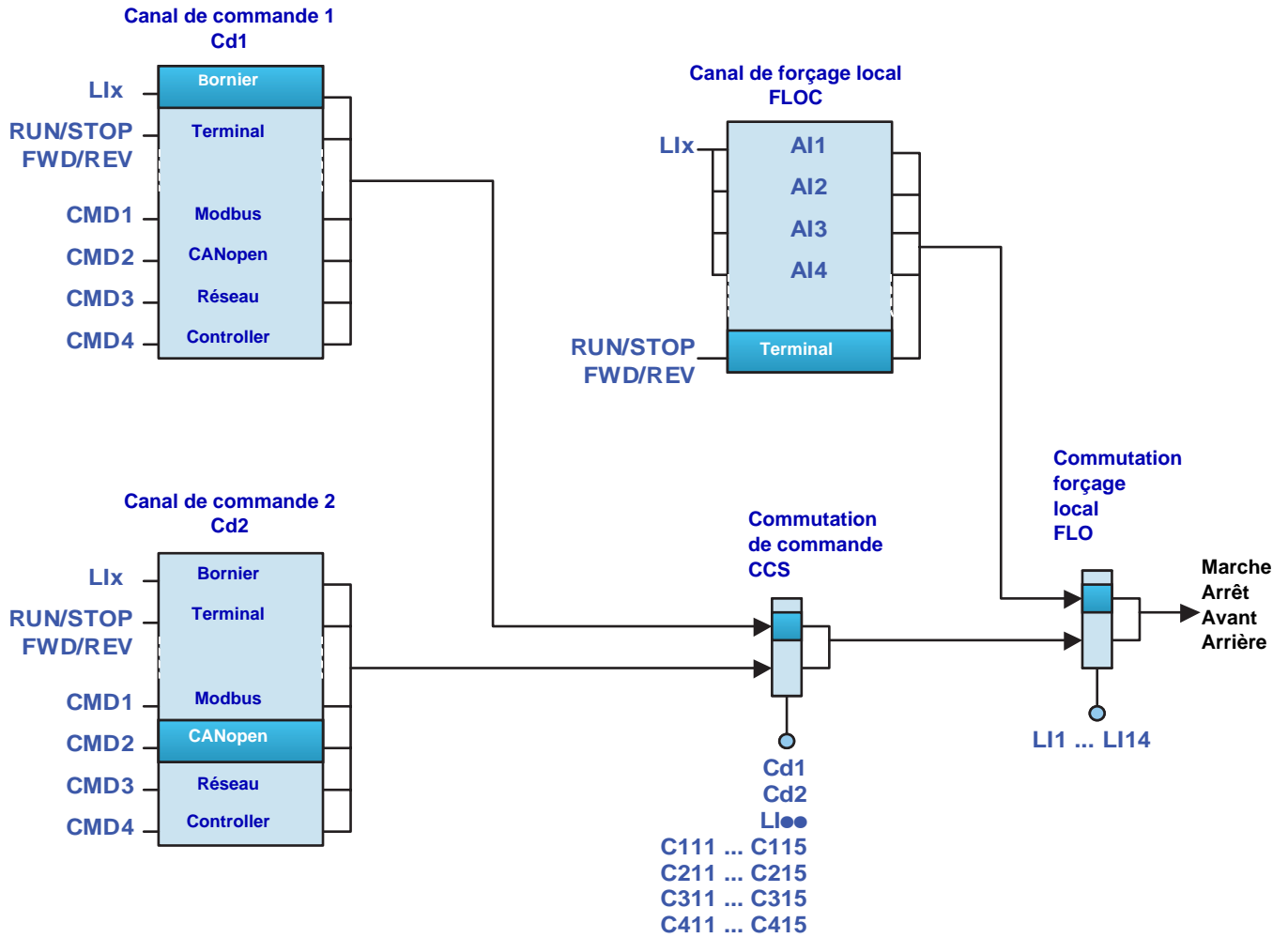


# Forçage local

## Forçage local et commutation de la commande

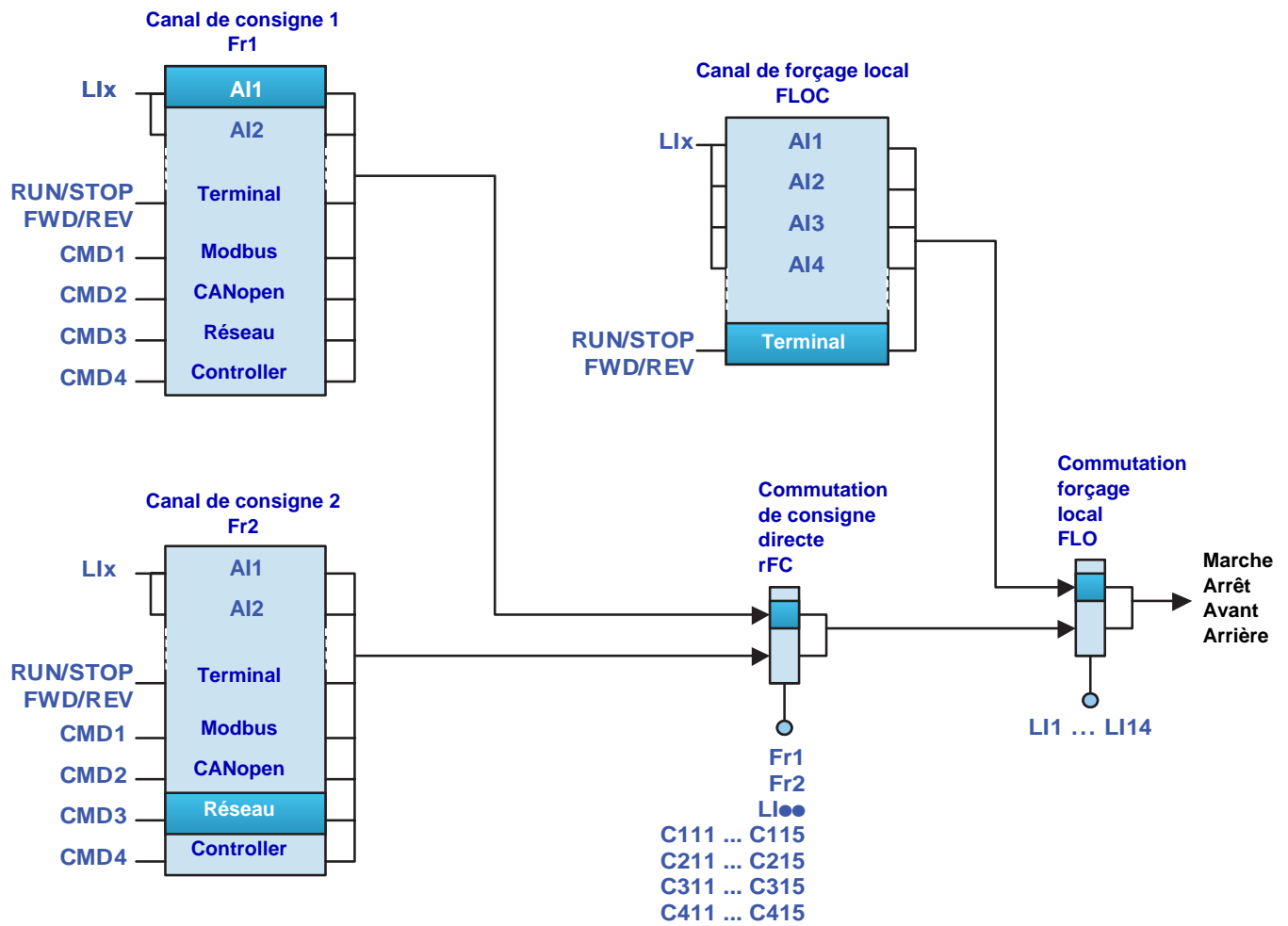
La description détaillée est donnée dans le guide de programmation.

Profil DSP402 / mode séparé.



# Forçage local

Profil DSP402 / mode non séparé.



# Arrêts prioritaires

## Arrêts prioritaires au terminal graphique

Si le terminal graphique n'est pas le canal de commande actif, l'appui sur la touche STOP du terminal graphique provoque un arrêt roue libre si :

- dans le menu [1.6 - COMMANDE] (CtL-), le paramètre [Priorité STOP] (PSt) est configuré à [Oui] (YES) (réglage usine).

Si le terminal graphique est le canal de commande actif, la touche STOP provoque un arrêt suivant le type d'arrêt configuré dans le paramètre [Type d'arrêt] (Stt), quel que soit la valeur du paramètre [Priorité STOP] (PSt).

L'influence du terminal graphique ne dépend pas du profil.

## Profil I/O

Dans le profil I/O :

Les commandes d'arrêts et de défaut, configurées en affectation fixe (LI●●, C1●●, C2●●, C3●●, C4●●), sur des entrées du bornier ou des bits du mot de commande, sont prioritaires même si le canal n'est pas actif.

Les commandes, configurées en affectation commutée (Cd00 ... Cd15), sont actives si et seulement si le canal est actif.

Les affectations fixes sont configurées par les valeurs :

Canal	Commande de marche sur état [Cde 2 fils] (2C)	Commande de marche sur front [Cde 3 fils] (3C)
Bornier du variateur	LI2 ... LI6	LI3 ... LI6
Carte d'entrées - sorties logiques	LI7 ... LI10	
Carte d'entrées - sorties étendues	LI11 ... LI14	
Modbus intégré	C101 ... C115	C102 ... C115
CANopen	C201 ... C215	C202 ... C215
Carte de communication	C301 ... C315	C302 ... C315
Carte "Controller Inside"	C401 ... C415	C402 ... C415

Commande	Configuration	= 0	= 1	Valeur pour démarrer <sup>(1)</sup>
Arrêt roue libre	[Affect. roue libre] (nSt)	arrêt	pas d'arrêt	1
Arrêt rapide	[Affect. arrêt rapide] (FSt)	arrêt	pas d'arrêt	1
Freinage par injection DC	[Affect. inject. DC] (dCI)	pas de freinage	freinage	0
Défaut externe	[Affect. défaut ext] (EtF)	pas de défaut	défaut	0

<sup>(1)</sup> Si l'affectation est fixe, valeur nécessaire pour démarrer, même si un autre canal est actif.

En commande de marche sur front, configurée par [Cde 3 fils] (3C) :

la commande de stop (validation de marche) est affectée par construction au rang 0 commuté (équivalent à Cd00) :

- elle est active au bornier (LI1) seulement si le bornier est actif,
- elle est active par le réseau (bit 0) seulement si le réseau est actif.

# Arrêts prioritaires

## Profil DSP402

Dans le profil DSP402, mode séparé ou non séparé :

Les commandes d'arrêts et de défaut externe, configurées en affectation fixe (L1●●, C1●●, C2●●, C3●●, C4●●), sur des entrées du bornier ou des bits du mot de commande, sont prioritaires même si le canal n'est pas actif.

Les commandes, configurées en affectation commutée (Cd11 ... Cd15), sont actives si et seulement si le canal est actif.

Les affectations fixes sont configurées par les valeurs :

Canal	Commande de marche sur état [Cde 2 fils] (2C)	Commande de marche sur front [Cde 3 fils] (3C)
Bornier du variateur	LI2 ... LI6	LI3 ... LI6
Carte d'entrées - sorties logiques	LI7 ... LI10	
Carte d'entrées - sorties étendues	LI11 ... LI14	
Modbus intégré	C111 ... C115	
CANopen	C211 ... C215	
Carte de communication	C311 ... C315	
Carte "Controller Inside"	C411 ... C415	

●11 est affecté par défaut à la commande de sens arrière [Aff. sens arrière] (rrS).

**Au bornier :**

Commande	Configuration	= 0	= 1	Valeur pour démarrer <sup>(1)</sup>	Etat atteint depuis 5-Operation enabled
Arrêt roue libre	[Affect. roue libre] (nSt)	arrêt	pas d'arrêt	1	2-Switch on disabled
Arrêt rapide	[Affect. arrêt rapide] (FSt)	arrêt	pas d'arrêt	1	4-Switched on
Freinage par injection DC	[Affect. inject. DC] (dCI)	pas de freinage	freinage	0	5-Operation enabled
Défaut externe	[Affect. défaut ext] (EtF)	pas de défaut	défaut	0	8-Fault

<sup>(1)</sup> Si l'affectation est fixe, valeur nécessaire pour démarrer, même si un autre canal est actif.

En commande de marche sur front, configurée par [Cde 3 fils] (3C), la commande de stop (validation de marche) est affectée par construction à LI1. Cette commande est active même si le bornier n'est pas le canal actif.

**Par le réseau :**

Commande	Configuration	= 0	= 1	Valeur pour démarrer <sup>(1)</sup>	Etat atteint depuis 5-Operation enabled
Arrêt rapide	[Affect. arrêt rapide] (FSt)	pas d'arrêt	arrêt	0	4-Switched on
Freinage par injection DC	[Affect. inject. DC] (dCI)	pas de freinage	freinage	0	5-Operation enabled
Défaut externe	[Affect. défaut ext] (EtF)	pas de défaut	défaut	0	8-Fault

<sup>(1)</sup> Si l'affectation est fixe, valeur nécessaire pour démarrer, même si un autre canal est actif.

Dans le profil DSP402, on ne peut pas affecter la commande d'arrêt roue libre [Affect. roue libre] (nSt) sur le mot de commande. L'arrêt roue libre est obtenu par la commande "5-Disable operation" ou "Halt" avec le paramètre type d'arrêt [Type d'arrêt] (Stt) configuré à [Roue libre] (nSt).

# Surveillance de la communication

Le variateur Altivar 71 intègre des mécanismes de surveillance de la communication.

## Principe

Après l'initialisation (mise sous tension), le variateur vérifie qu'au moins un des paramètres de commande ou de consigne a été écrit une première fois par le réseau actif.

Ensuite, si un défaut de communication apparaît sur ce réseau (suivant des critères propres au protocole), le variateur réagit suivant la configuration (défaut, maintien, repli ...).

Le variateur démarre uniquement lorsque tous les paramètres de commande et de consigne du réseau actif ont été écrits.

## Critères de surveillance du réseau

Le réseau est surveillé suivant des critères propres au protocole, ils sont résumés ci-dessous. Ces critères sont décrits dans le guide du réseau considéré.

Si une anomalie est détectée, le port ou la carte réseau émet une alarme communication.

Protocole	Critère	Défaut associé <sup>(1)</sup>
Ports Modbus intégrés	<ul style="list-style-type: none"><li>Time out réglable sur les requêtes reçues à destination du variateur.</li></ul>	[Com. Modbus] (SLF1)
Port CANopen intégré	<ul style="list-style-type: none"><li>Heartbeat,</li><li>Bus off,</li><li>Overrun,</li><li>Transition machine d'état NMT.</li></ul>	[Com. CANopen] (COF)
Carte Ethernet Modbus TCP/IP	<ul style="list-style-type: none"><li>Défaut FDR,</li><li>Défaut duplication d'adresse IP.</li></ul>	[Externe Via Com.] (EPF2)
	<ul style="list-style-type: none"><li>Time out réglable sur le mot de commande reçu (I/O Scanning ou messagerie),</li><li>Surcharge réseau.</li></ul>	
Carte Fipio	<ul style="list-style-type: none"><li>Time out non réglable sur les variables périodiques reçues à destination du variateur.</li></ul>	
Cartes Modbus Plus	<ul style="list-style-type: none"><li>Time out réglable :<ul style="list-style-type: none"><li>soit sur les variables périodiques (Peer cop) reçues à destination du variateur,</li><li>soit sur la messagerie Modbus à destination du variateur, si pas de périodiques (Peer cop) configurés.</li></ul></li></ul>	[Réseau com.] (CnF)
Carte Modbus	<ul style="list-style-type: none"><li>Time out fixe (10 s) sur les requêtes reçues à destination du variateur.</li></ul>	
Carte Uni-Telway	<ul style="list-style-type: none"><li>Time out fixe (10 s) sur le polling du maître.</li></ul>	
Carte Profibus DP	<ul style="list-style-type: none"><li>Time out réglable (par le logiciel de configuration du réseau) sur les variables périodiques (PZD et PKW) reçues à destination du variateur.</li></ul>	
Cartes DeviceNet	<ul style="list-style-type: none"><li>Time out réglable :<ul style="list-style-type: none"><li>soit sur les variables périodiques (Polling et COS) reçues à destination du variateur,</li><li>soit sur l'activité du réseau si pas de périodiques configurés.</li></ul></li></ul>	
Carte INTERBUS	<ul style="list-style-type: none"><li>Time out sur les variables périodiques reçues à destination du variateur.</li></ul>	

<sup>(1)</sup> Le défaut est déclenché dans certaines conditions.

# Surveillance de la communication

---

## Fonctionnement détaillé

le fonctionnement détaillé est complexe.

La lecture de ce chapitre n'est pas nécessaire, sauf dans certains cas, dont :

- plusieurs réseaux peuvent commander le variateur,
- les variables de commande ne sont pas envoyées systématiquement pour optimiser le temps de scrutation (au risque de déclencher un défaut de communication).

### Surveillance des paramètres

- Un paramètre participe au pilotage du variateur s'il est configuré en entrée d'une des fonctions du variateur.

Exemple :

Si la fonction opération sur consignes (somme, multiplication) est activée et que la consigne somme 2 est affectée à [\[Réf. sommatrice 2\] \(SA2\)](#), la consigne Modbus participe.

- Pour chaque canal de communication, le variateur surveille tous les paramètres de commande et de consigne susceptibles de participer au pilotage du variateur :
  - le mot de commande (CMD),
  - la consigne de vitesse (LFRD),
  - la consigne de fréquence (LFR),
  - la consigne de couple (LTR),
  - la consigne du régulateur PID (PISP),
  - le retour du régulateur PID (AIU1),
  - le coefficient multiplicateur de consigne (MFR).
- Dès qu'un de ces paramètres a été écrit une fois sur un canal de communication, il est confirmé sur ce canal.
- La confirmation des paramètres surveillés d'un réseau est remise à zéro en cas :
  - d'alarme de communication,
  - de forçage local.

### Surveillance des canaux de communication

- Certains canaux de communication sont dits participants obligatoires lorsqu'ils doivent fournir l'un des paramètres suivants :
  - le mot de commande (CMD) du canal de commande actif,
  - le mot de commande contenant le commutateur de commande (bit configuré sur [\[Commutation cmd\] \(CCS\)](#)),
  - le mot de commande contenant le commutateur de consigne 1<->1B (bit configuré sur [\[Commut. réf. 1B\] \(rCb\)](#)),
  - le mot de commande contenant le commutateur de consigne 1<->2 (bit configuré sur [\[Commutation réf.2\] \(rFC\)](#)),
  - la consigne de fréquence ou de vitesse (LFR ou LFRD) du canal de consigne actif,
  - la consigne de fréquence ou de vitesse (LFR ou LFRD) sommatrice 2 (affectée à [\[Réf. sommatrice 2\] \(SA2\)](#)),
  - la consigne de fréquence ou de vitesse (LFR ou LFRD) sommatrice 3 (affectée à [\[Réf. sommatrice 3\] \(SA3\)](#)),
  - la consigne de fréquence ou de vitesse (LFR ou LFRD) soustractrice 2 (affectée à [\[Réf. soustract. 2\] \(dA2\)](#)),
  - la consigne de fréquence ou de vitesse (LFR ou LFRD) soustractrice 3 (affectée à [\[Réf. soustract. 3\] \(dA3\)](#)),
  - la consigne de couple (LTR),
  - la consigne du régulateur PID (PISP),
  - le retour du régulateur PID (AIU1),
  - le coefficient multiplicateur de consigne (MFR) 2 (affectée à [\[Réf. multiplic. 2\] \(MA2\)](#)),
  - le coefficient multiplicateur de consigne (MFR) 3 (affectée à [\[Réf. multiplic. 3\] \(MA3\)](#)).
- Dès que, sur un canal participant obligatoire, un paramètre est confirmé, le canal est surveillé.
- Si une alarme de communication est émise (suivant les critères du protocole) par un port ou une carte réseau surveillé, alors le variateur provoque un défaut de communication.  
Le variateur réagit suivant la configuration du défaut de communication (défaut, maintien, repli ...).
- Si une alarme de communication se produit sur un canal qui n'est pas surveillé, le variateur ne provoque pas de défaut de communication.

Exemple :

Un variateur est mis sous tension. Il est connecté sur CANopen qui est le canal actif.

L'automate est mis sous tension mais pas en RUN. Le bus est donc actif mais aucun paramètre n'est encore envoyé au variateur.

Si on débranche le bus CANopen, une alarme "Bus off" apparaît, mais le défaut de communication ne se produit pas.

# Surveillance de la communication

---

- Le variateur ne surveille pas les canaux participants facultatifs qui doivent fournir :
  - un mot de commande contenant des commandes affectées en fixe autres que les commutateurs de canal (exemple : arrêt rapide affecté à C213),
  - un mot de commande contenant des vitesses présélectionnées affectées en fixe.
- Si une commande est affectée en fixe sur un bit de mot de commande d'un canal inactif, une alarme de communication sur ce réseau ne provoquera pas de défaut de communication.

Exemple :

Un variateur est équipé d'une carte "Controller Inside" et d'une carte Ethernet.

La carte "Controller Inside" pilote le variateur (commande et consigne).

Un bit du mot de commande Ethernet est affecté à "arrêt rapide".

Si on déconnecte le variateur du réseau Ethernet, il n'est plus possible d'arrêter le variateur par Ethernet, pourtant le défaut de communication ne se produit pas.

## Validation des canaux de communication

- Un canal de communication est valide si tous ses paramètres participants sont confirmés.

Exemple :

Un variateur est dans le profil I/O en commande de vitesse simple. Modbus est le canal de commande et de consigne.

Le canal Modbus sera validé dès que le mot de commande et la consigne de vitesse auront été reçus.

- Le variateur ne peut démarrer que si tous les canaux participants obligatoires sont valides.

Exemple :

Un variateur dans le profil DSP402 est connecté sur Modbus qui est le canal actif.

On ne peut pas aller en état "5-Operation enabled", même si on envoie la commande "4-Enable operation" tant que la consigne n'aura pas été écrite au moins une fois.

Exemple :

Un variateur est connecté sur Modbus.

Le canal de consigne et de commande est le bornier.

La fonction opération est activée et l'entrée sommatrice 2 est affectée à Modbus.

Le variateur ne démarre pas tant que la consigne n'a pas été fournie par Modbus.

Exemple :

Un variateur est configuré pour commuter entre le bornier et CANopen.

Si le commutateur de commande est affecté sur la carte Ethernet, on ne pourra pas démarrer que lorsque le canal Ethernet sera valide.

- Un canal de communication est dévalidé en cas :
  - d'alarme de communication,
  - de forçage local.



# Surveillance de la communication

---

## Surveillance des canaux de communication inactifs

- Un canal inactif n'est pas participant.
- Une alarme sur un port ou une carte de réseau ne provoque pas de défaut de communication sur un canal inactif.

Exemple :

Un variateur est équipé d'une carte Ethernet qui sert uniquement à la surveillance du variateur. Si on déconnecte le variateur du réseau Ethernet, aucun défaut ne se produit.

## Validation des canaux de communication inactifs

- Un canal de communication inactif est validé si tous les paramètres surveillés qui lui sont affectés sont confirmés.

Exemple :

Un variateur est dans le profil I/O en commande de vitesse simple. Modbus est le canal de commande et de consigne. Le canal Modbus sera validé dès que le mot de commande et la consigne de vitesse ou de fréquence auront été reçus.

- Lorsqu'on commute d'un canal valide vers un canal non valide, le variateur provoque immédiatement un défaut de communication.

## Cas particulier de la carte Ethernet Modbus TCP/IP

- Si les défauts FDR ou duplication d'adresse IP apparaissent, un défaut de communication est généré quel que soit l'état (actif, participant, ...) de ce canal.

# Surveillance de la communication

---

## Comportement sur défaut de communication

Lorsqu'un défaut de communication apparaît (sur un canal surveillé), le variateur réagit comme spécifié dans le menu **[1.8 - GESTION DEFAUTS] (FLt-)**, sous-menu **[GESTION DEFAUT COM.] (CLL-)** par les paramètres :

- **[Gestion déf. Mdb] (SLL)** pour Modbus intégré,
- **[Gest. déf. CANopen] (COL)** pour CANopen,
- **[Gest. Déf Network] (CLL)** pour une carte réseau.

La carte Ethernet Modbus TCP/IP peut aussi générer un défaut externe (en cas de défaut FDR ou défaut duplication d'adresse IP), le variateur réagit comme spécifié dans le menu **[1.8 - GESTION DEFAUTS] (FLt-)**, sous-menu **[DEFAUT EXTERNE] (EtF-)**, par le paramètre **[Gestion défaut ext] (EPL)**.

**4 types de comportements sont possibles :**

### 1. Défaut variateur

**[Roue libre] (YES)** : Arrêt en roue libre (réglage usine).  
**[arrêt rampe] (rMP)** : Arrêt sur rampe.  
**[Arrêt rapide] (FSt)** : Arrêt rapide.  
**[Injection DC] (dCI)** : Arrêt par injection de courant continu.

le défaut affiché dépend de l'origine du défaut de communication

- **[Com. Modbus] (SLF1)** pour Modbus intégré,
- **[Com. CANopen] (COF)** pour CANopen,
- **[Réseau com.] (CnF)** pour une carte réseau.
- **[Externe Via Com.] (EPF2)** pour les défauts FDR et IP de la carte Ethernet.

Le graphe d'état DSP402 évolue vers l'état "7 - Fault reaction active" puis "8 - fault".

### 2. Consigne et commande maintenus

**[Déf. ignoré] (nO)** : Défaut ignoré.  
**[Maintenance vit] (rLS)** : Le variateur conserve la vitesse en cours au moment du défaut, tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé.

Il n'y a pas de défaut variateur.

Si le graphe d'état DSP402 est dans l'état "5-Operation enabled", il y reste.

### 3. Arrêt sans défaut

**[Selon STT] (Stt)** : Arrêt selon la configuration de [Type d'arrêt] (Stt).

Il n'y a pas de défaut variateur.

Si le graphe d'état DSP402 est dans l'état "5-Operation enabled", il évolue dans l'état "4-Switched on" après l'arrêt.

### 4. Repli

**[Vit.repli] (LFF)** : Passage à la vitesse de repli, conservée tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé.

Il n'y a pas de défaut variateur.

Si le graphe d'état DSP402 est dans l'état "5-Operation enabled", il y reste.

La vitesse de repli peut être configurée dans le menu **[1.8 - GESTION DEFAUTS] (FLt-)** par le paramètre **[Vitesse de repli] (LFF)**.

Attention, le variateur ne démarre pas spontanément à la vitesse de repli. En cas de perte de communication, le variateur est à la vitesse de repli si et seulement si la commande de marche était présente au moment du défaut de communication.

Dans un système de régulation pour assurer le passage dans un état de sécurité active en cas de perte de communication : il faut toujours laisser les variateurs arrêtés dans l'état de marche (5 - Operation enabled) avec consigne nulle pour assurer le passage en vitesse de repli.

# Affectation des consignes provenant d'un réseau

## Paramètres de consigne

L'Altivar 71 supporte plusieurs paramètres de consignes qu'il faut sélectionner suivant les fonctions utilisées dans le variateur.

Fonction utilisée	Entrée à affecter	Valeur	Consigne à envoyer par le réseau
Consigne de vitesse	[Canal réf.1] (Fr1)	[Modbus] (Mdb) ou [CANopen] (CAn) ou [Carte com.] (nEt)	Consigne de vitesse (LFRD)
Consigne de fréquence	[Canal réf.1] (Fr1)	[Modbus] (Mdb) ou [CANopen] (CAn) ou [Carte com.] (nEt)	Consigne de fréquence (LFR)
Somme	[Réf. sommatrice 2] (SA2) [Réf. sommatrice 3] (SA3)	[Modbus] (Mdb) ou [CANopen] (CAn) ou [Carte com.] (nEt)	Consigne de vitesse (LFRD) ou Consigne de fréquence (LFR)
Soustraction	[Réf. soustract. 2] (dA2) [Réf. soustract. 3] (dA3)	[Modbus] (Mdb) ou [CANopen] (CAn) ou [Carte com.] (nEt)	Consigne de vitesse (LFRD) ou Consigne de fréquence (LFR)
Multiplication	[Réf. multiplic. 2] (MA2) [Réf. multiplic. 3] (MA3)	[Modbus] (Mdb) ou [CANopen] (CAn) ou [Carte com.] (nEt)	[Coeff.multiplicat.] (MFr)
Régulateur PID	[Canal réf.1] (Fr1)	[Modbus] (Mdb) ou [CANopen] (CAn) ou [Carte com.] (nEt)	Consigne du régulateur PID (PISP)
	[Affect. retour PID] (PIF)	[AI réseau] (AIU1)	Retour du régulateur PID (AIU1)
	[Canal AI réseau] (AIC1)	[Modbus] (Mdb) ou [CANopen] (CAn) ou [Carte com.] (nEt)	
Contrôle de couple	[Canal réf. de couple] (Tr1)	[Modbus] (Mdb) ou [CANopen] (CAn) ou [Carte com.] (nEt)	Consigne de couple (LTR)

### Exemple 1 :

On veut commander le variateur en envoyant la consigne de vitesse au régulateur PID par CANopen. Aucune fonction d'application n'est utilisée.

Il faut affecter : [Canal réf.1] (Fr1) = [CANopen] (CAn).

Il faut envoyer : Consigne de vitesse (LFRD).

### Exemple 2 :

On veut commander le variateur en envoyant la consigne du régulateur PID par Modbus.

Il faut affecter : [Canal réf.1] (Fr1) = [Modbus] (Mdb).

Il faut envoyer : Consigne du régulateur PID (PISP).

### Exemple 3 :

On veut commander le variateur en envoyant la consigne du régulateur PID et la retour par la carte Ethernet.

Il faut affecter :

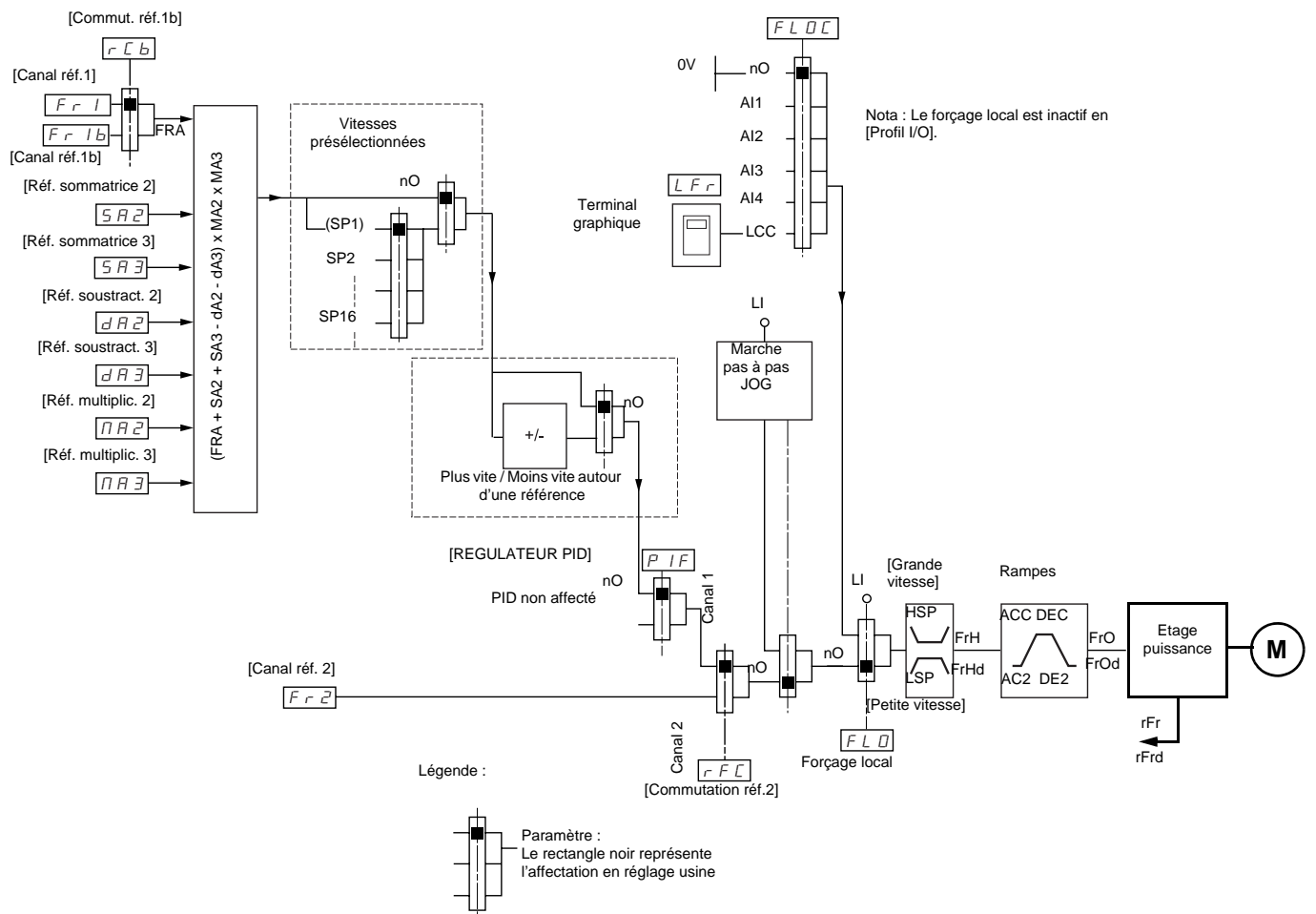
- [Canal réf.1] (Fr1) = [Carte com.] (nEt),
- [Affect. retour PID] (PIF) = [AI réseau] (AIU1),
- [Canal AI réseau] (AIC1) = [Carte com.] (nEt).

Il faut envoyer :

- Consigne du régulateur PID (PISP),
- Retour du régulateur PID (AIU1).

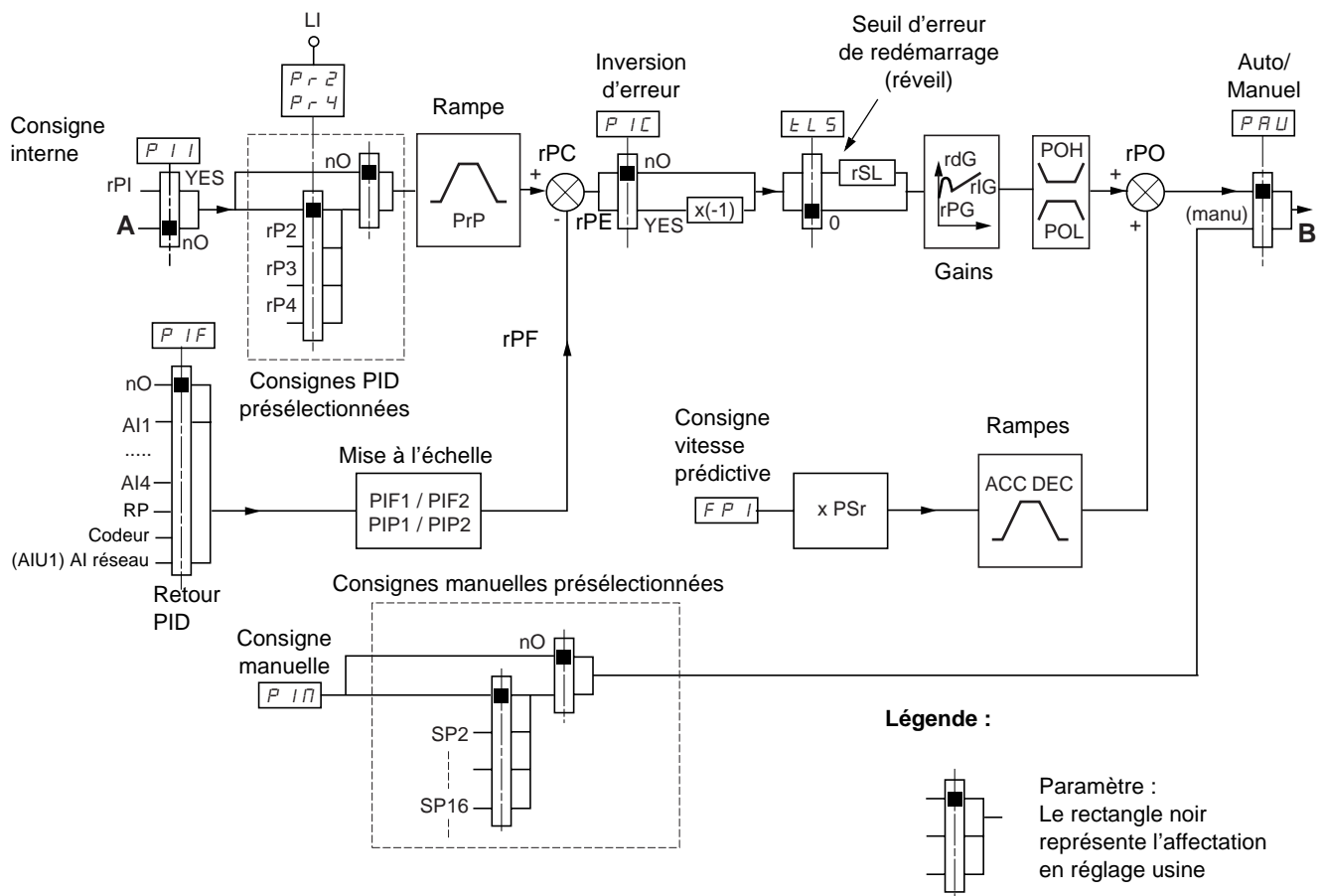
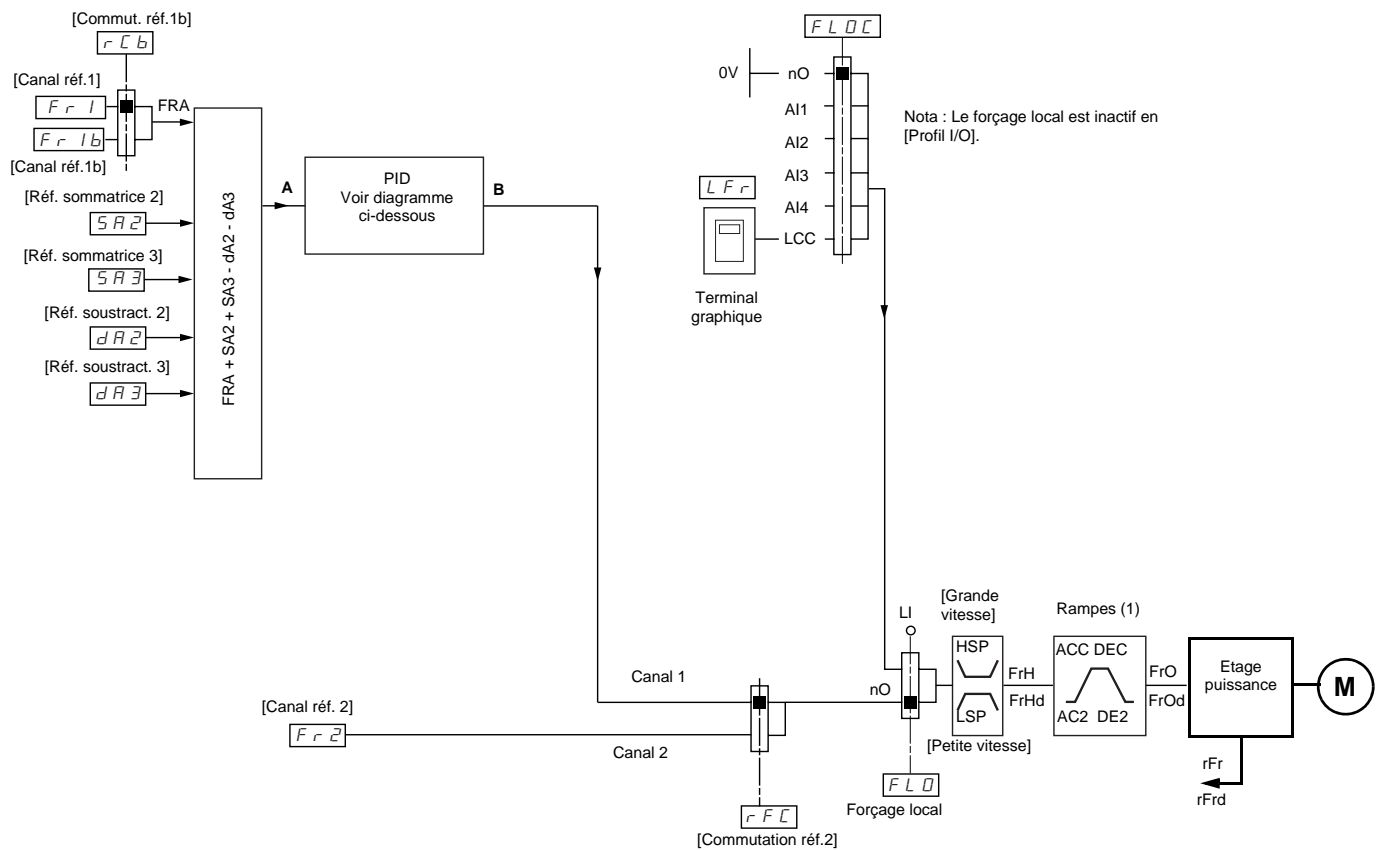
# Affectation des consignes provenant d'un réseau

## Sans régulateur PID



# Affectation des consignes provenant d'un réseau

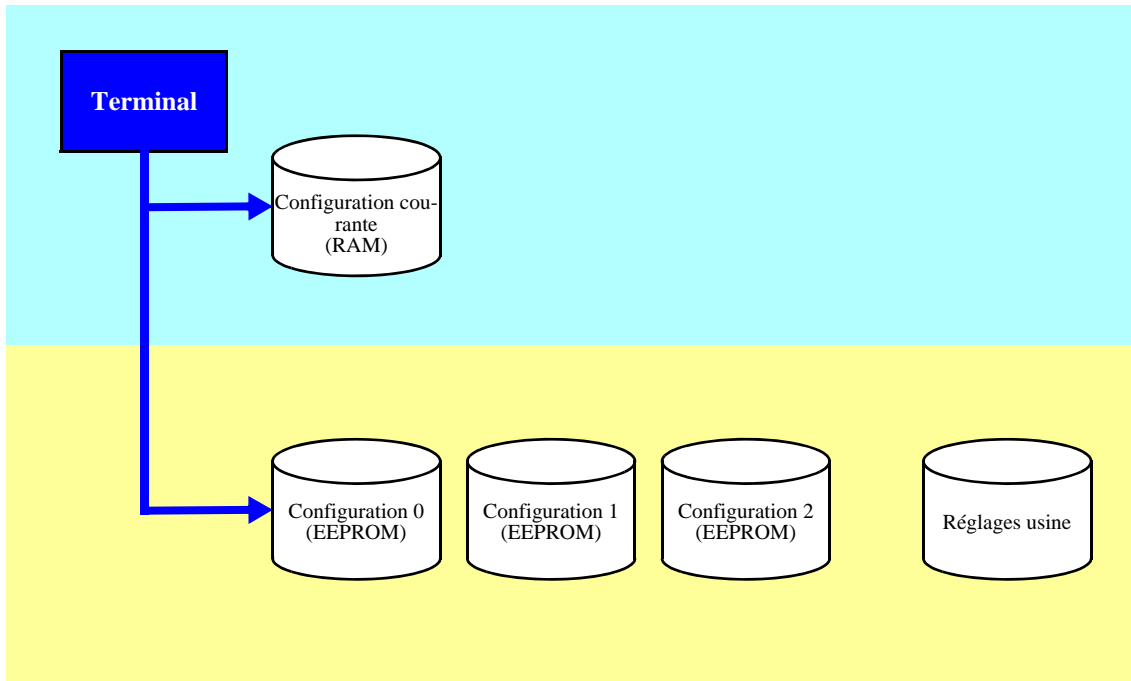
## Avec régulateur PID



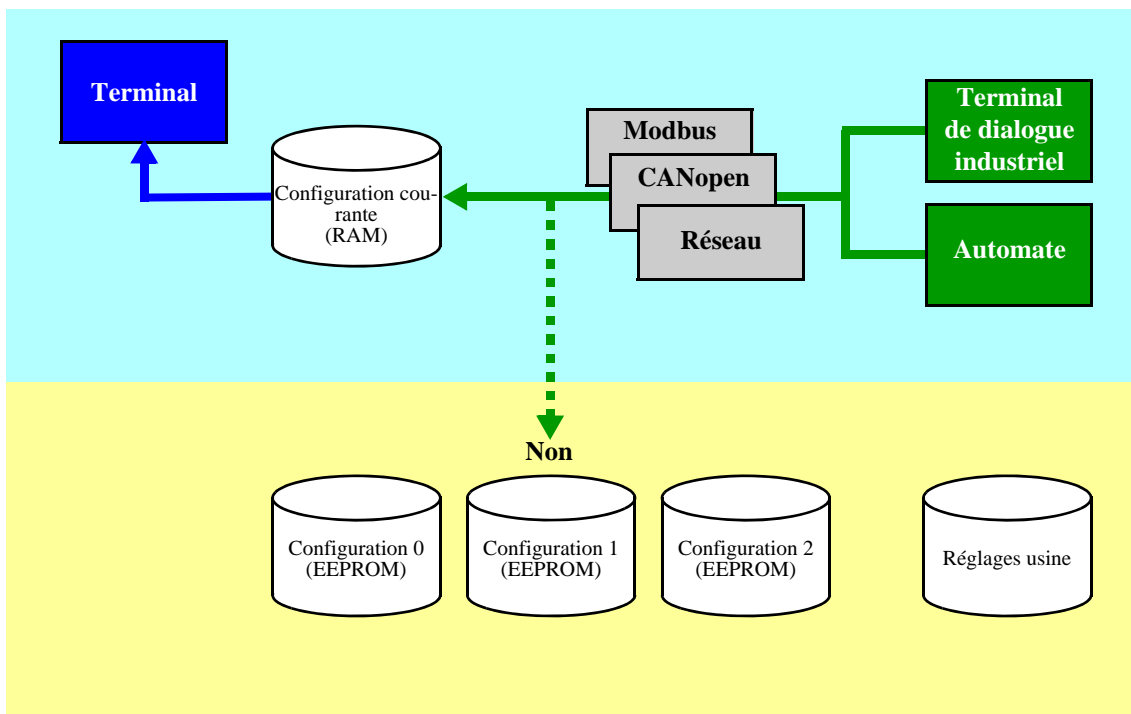
# Mémorisation et commutation de configuration

## Mémorisation de la configuration

Lorsqu'un paramètre est modifié par le terminal intégré ou le terminal graphique du variateur, ce paramètre est automatiquement mémorisé en mémoire non volatile EEPROM.

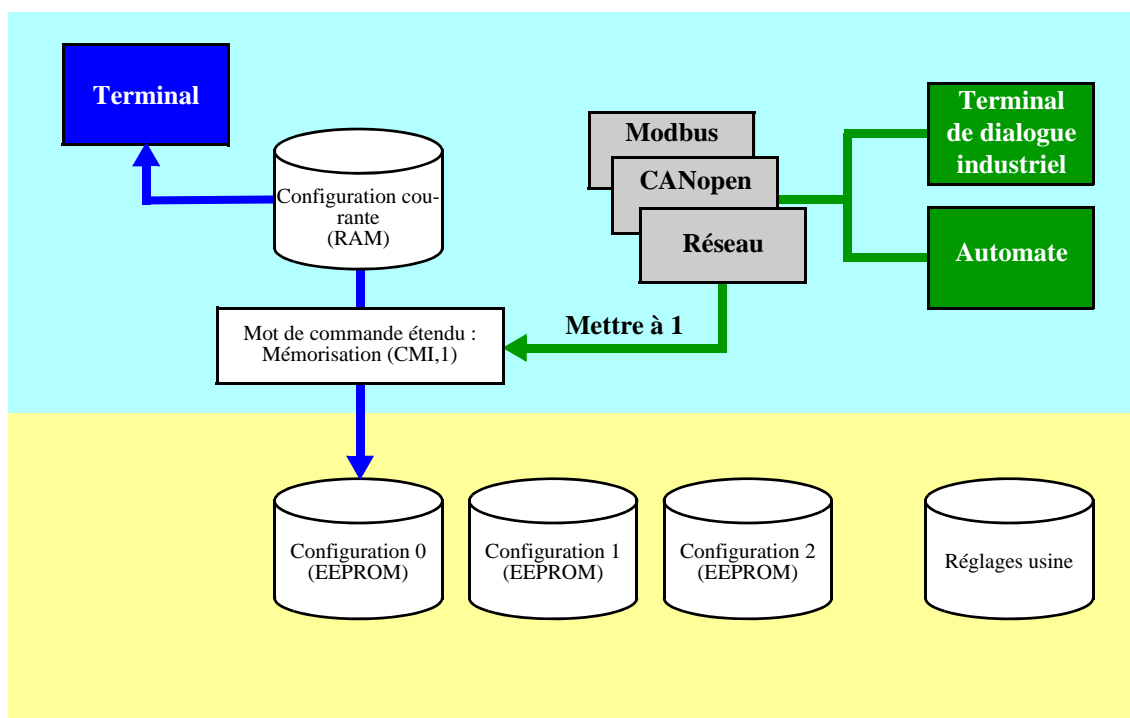


Lorsqu'un paramètre est modifié par un automate ou un terminal de dialogue via un réseau (Modbus, CANopen ou une carte réseau), ce paramètre est écrit dans la configuration courante en mémoire volatile RAM. Il n'est pas mémorisé en mémoire non volatile EEPROM. Si une coupure de tension de contrôle du variateur intervient, à la remise sous tension, le paramètre reprend la valeur initiale, le réglage est perdu.



# Mémorisation et commutation de configuration

Pour sauvegarder le paramètre, il faut exécuter une commande de mémorisation par le bit 1 du mot de commande étendu (CMI).

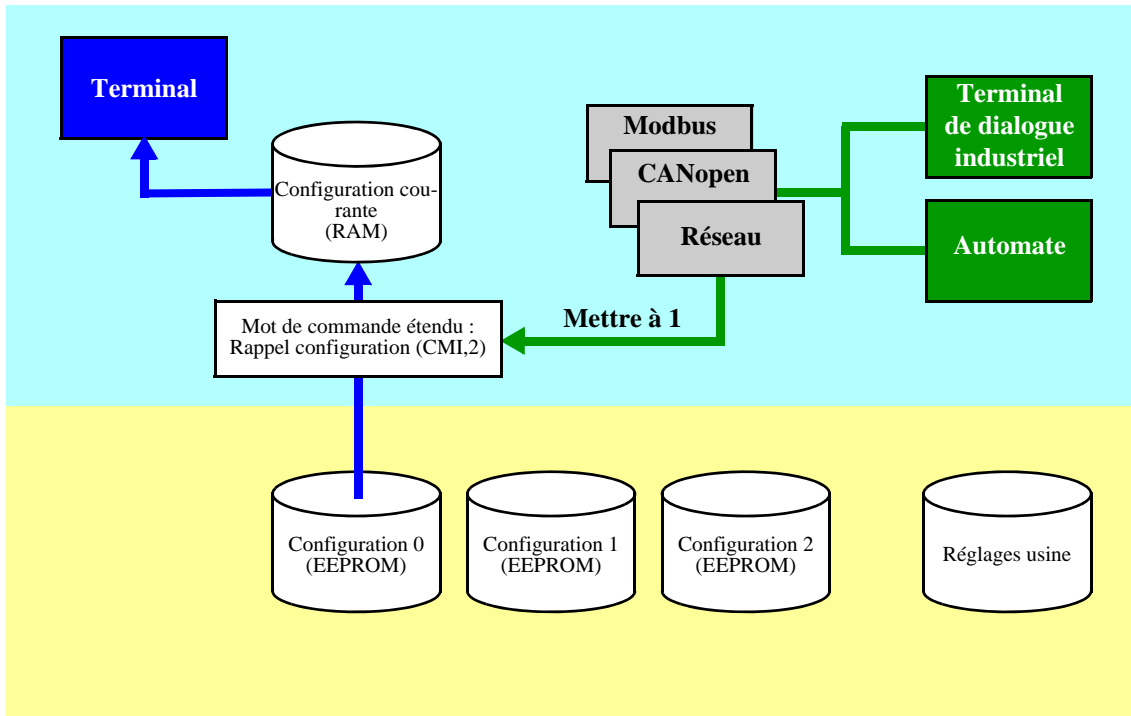


La commande de mémorisation n'est active que si le variateur est à l'arrêt, hors de l'état "5-Operation enabled".

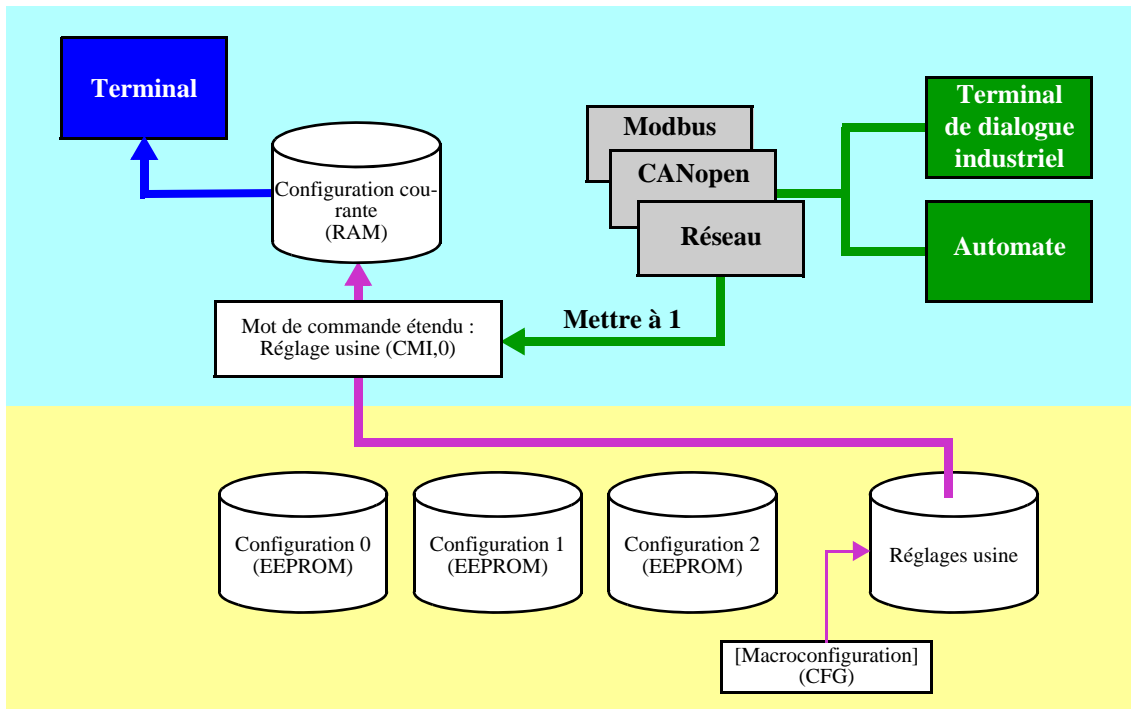
# Mémorisation et commutation de configuration

## Rappel de la configuration

La commande de rappel de configuration s'effectue par le bit 2 du mot de commande étendu (CMI).



La commande de retour aux réglages usine s'effectue par le bit 0 du mot de commande étendu (CMI). Le type de réglage est déterminé par la macro - configuration active : paramètre [Macroconfiguration] (CFG).



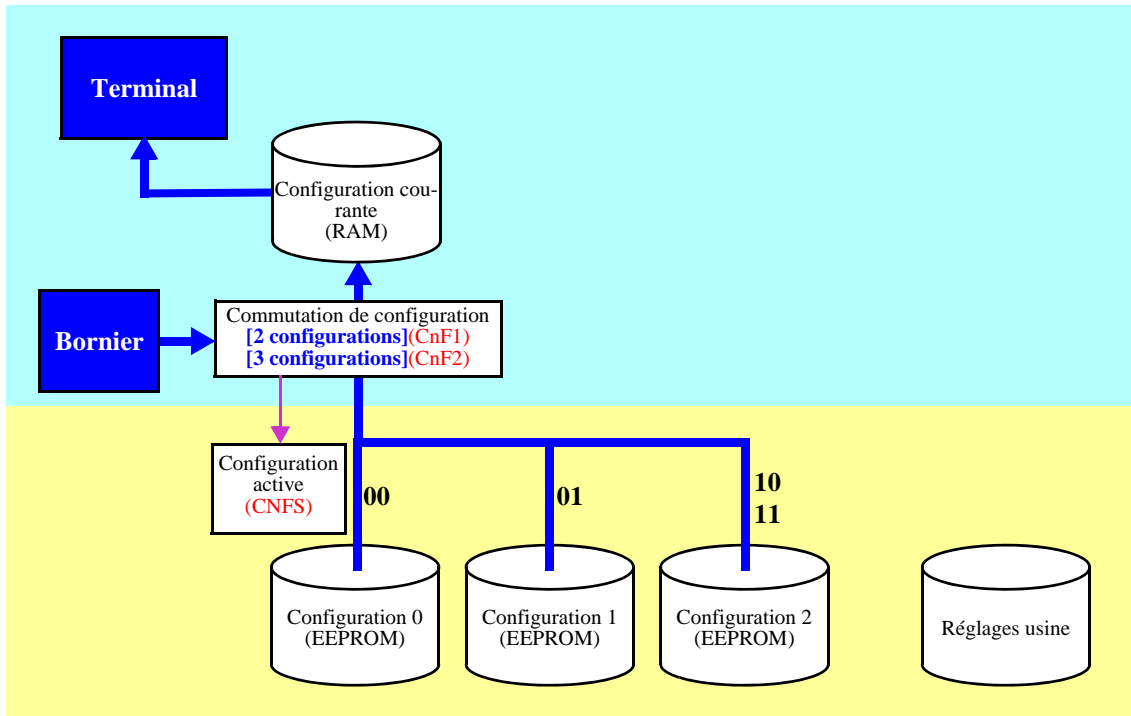
La commande de rappel n'est active que si le variateur est à l'arrêt, hors de l'état "5-Operation enabled".



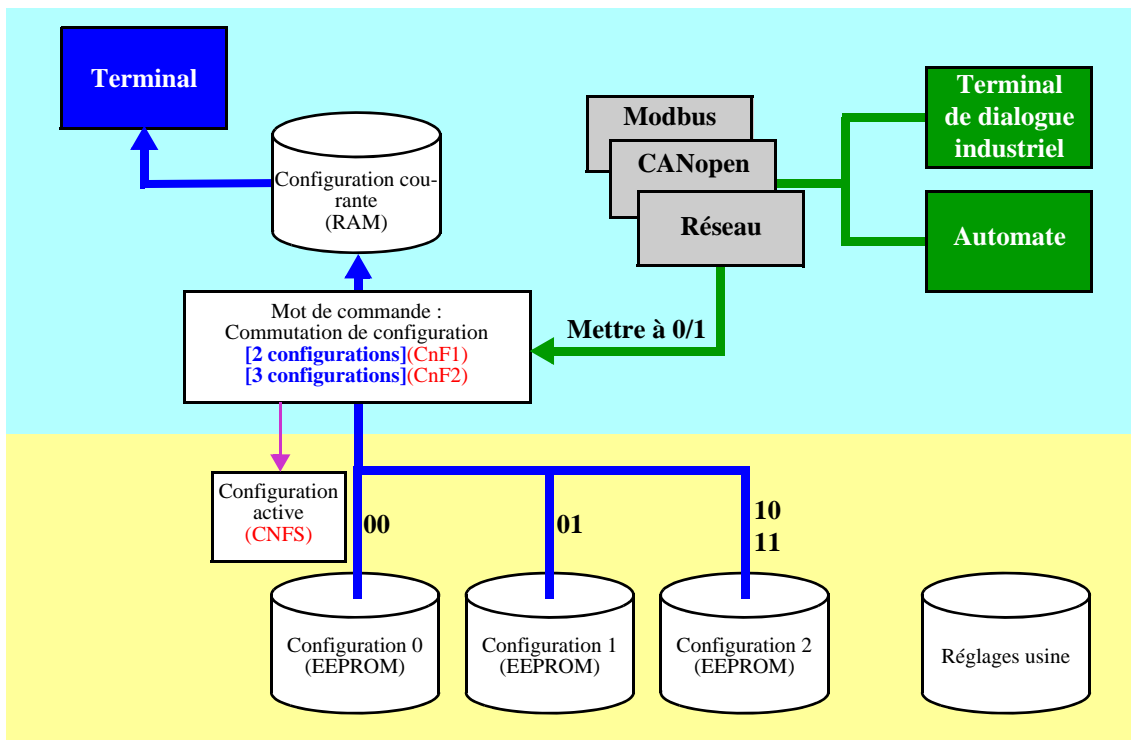
# Mémorisation et commutation de configuration

## Commutation de configuration par le mot de commande

La fonction de commutation de configuration ou de moteur (voir le guide de programmation) peut être utilisée par le réseau comme par le bornier.

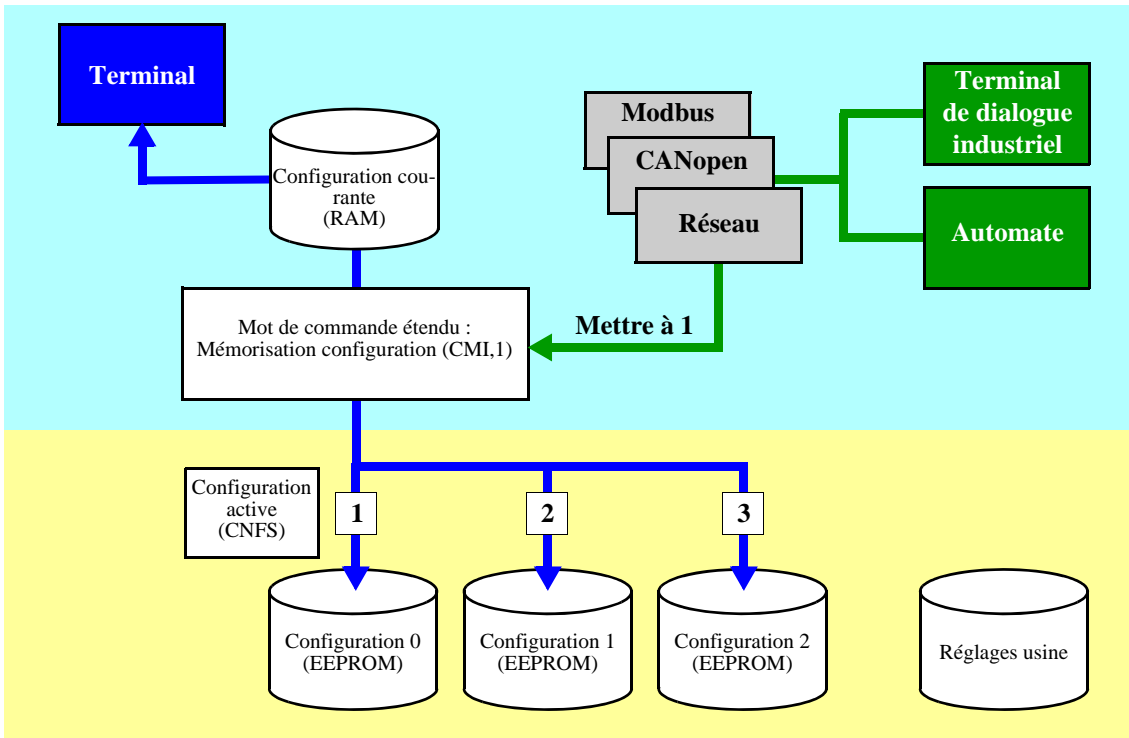


Pour utiliser cette fonction par un réseau, il suffit d'affecter un ou deux bits du mot de commande à la commutation de moteur ou de configuration par les paramètres [2 configurations] (CnF1) et [3 configurations] (CnF2). La configuration active peut-être lue dans le paramètre [Config. active] (CNFS).

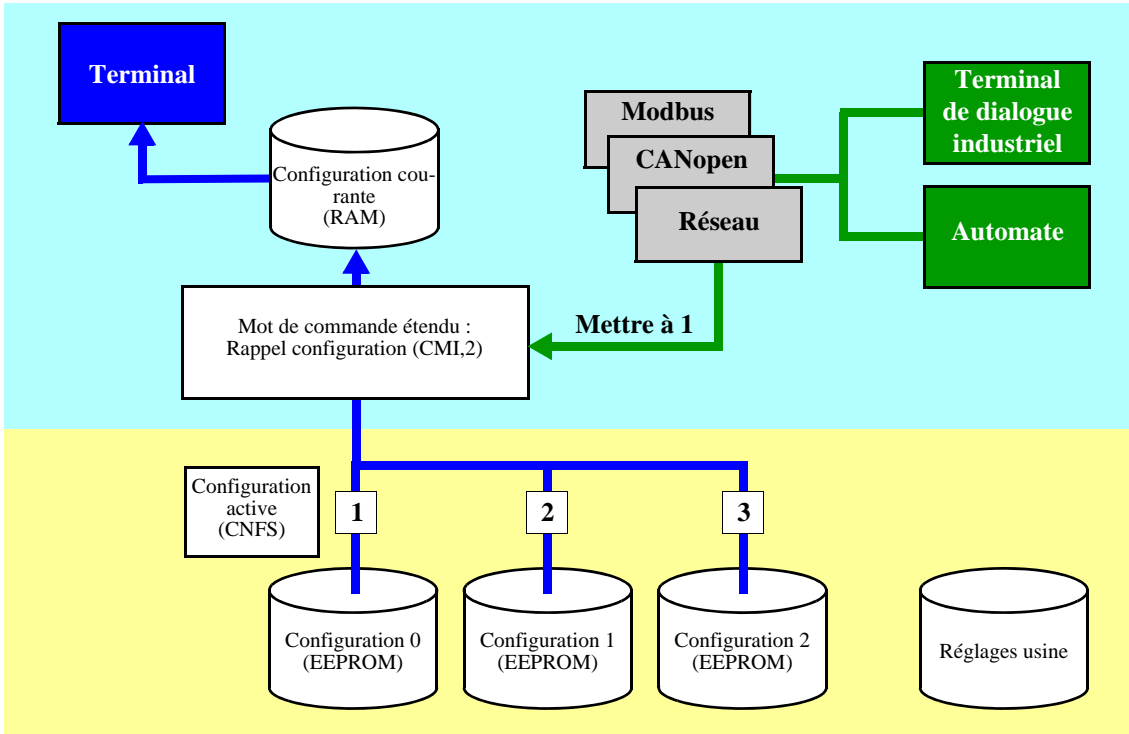


# Mémorisation et commutation de configuration

Lorsque la fonction commutation de configuration ou de moteur est configurée sur des entrées ou des bits de mot de commande, si l'on veut mémoriser une configuration déjà active, il faut mettre à 1 le bit 1 du mot de commande étendu (CMI).



Lorsque la fonction commutation de configuration ou de moteur est configurée sur des entrées ou des bits de mot de commande, il faut mettre à 1 le bit 2 du mot de commande étendu (CMI).



Les commandes de commutation de configuration ne sont actives que si le variateur est à l'arrêt, hors de l'état "5-Operation enabled".

# Mémorisation et commutation de configuration

## Paramètres de la fonction

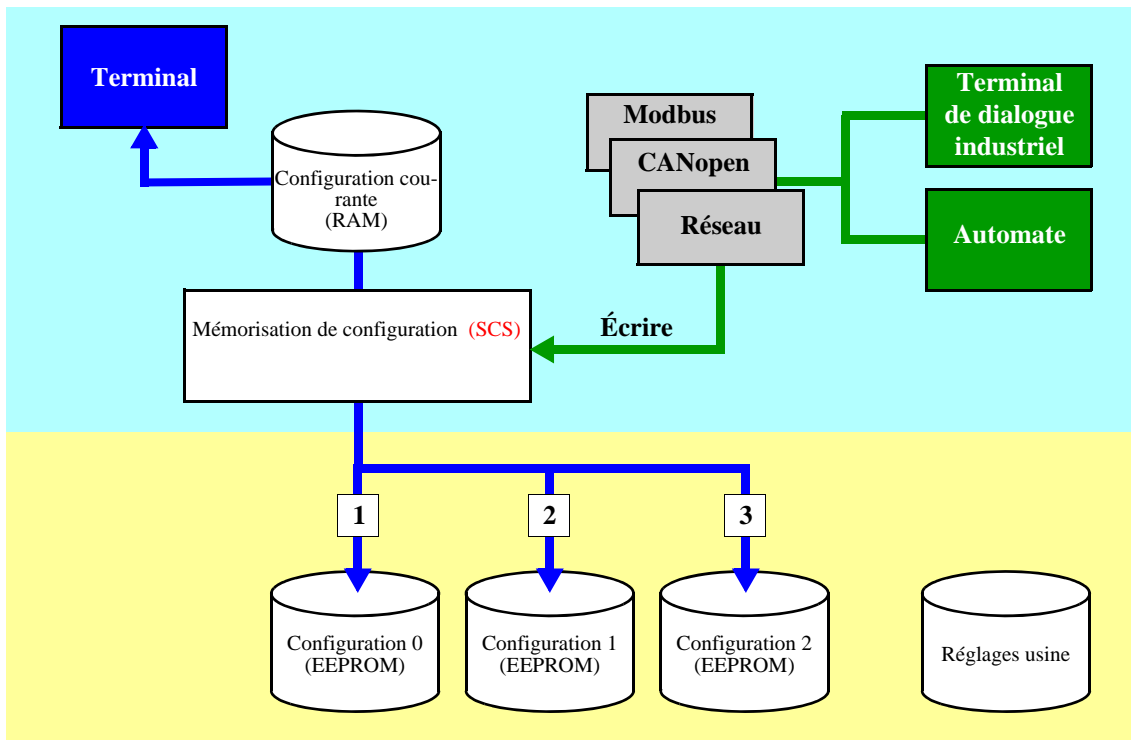
Code	Description			
<b>CNF1</b>	Nom du paramètre : <b>Affectation pour 2 configurations</b>			
	Affichage sur le terminal : <b>[2 configurations]</b>			
	Adresse logique :	8021 = 16#1F55	Type :	WORD (énumération)
	Index CANopen :	2032/16	Lecture / écriture :	R/WS
	Index INTERBUS :	5FBC/9C	Réglage usine :	0
Path DeviceNet :	9C/01/9C			
<b>CNF2</b>	Nom du paramètre : <b>Affectation pour 3 configurations</b>			
	Affichage sur le terminal : <b>[3 configurations]</b>			
	Adresse logique :	8022 = 16#1F56	Type :	WORD (énumération)
	Index CANopen :	2032/17	Lecture / écriture :	R/WS
	Index INTERBUS :	5FBC/9D	Réglage usine :	0
Path DeviceNet :	9C/01/9D			
<b>CnFS</b>	Nom du paramètre : <b>Configuration active</b>			
	Affichage sur le terminal : <b>[Config. active]</b>			
	Adresse logique :	8020 = 16#1F54	Type :	WORD (énumération)
	Index CANopen :	2032/15	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB9/CD		
Path DeviceNet :	89/01/15			
0 = La fonction commutation de jeu de paramètres n'est pas configurée, 1 = <b>(CNF0)</b> : Configuration n° 0 active, 2 = <b>(CNF1)</b> : Configuration n° 1 active, 3 = <b>(CNF2)</b> : Configuration n° 2 active.				

Valeur du bit de commande affecté par <b>[2 configurations]</b> (CnF1)	0	1	0	1
Valeur du bit de commande affecté par <b>[3 configurations]</b> (CnF2)	0	0	1	1
Valeur de <b>[Config. active]</b> (CnFS)	1	2	3	3
Configuration active	0	1	2	2

# Mémorisation et commutation de configuration

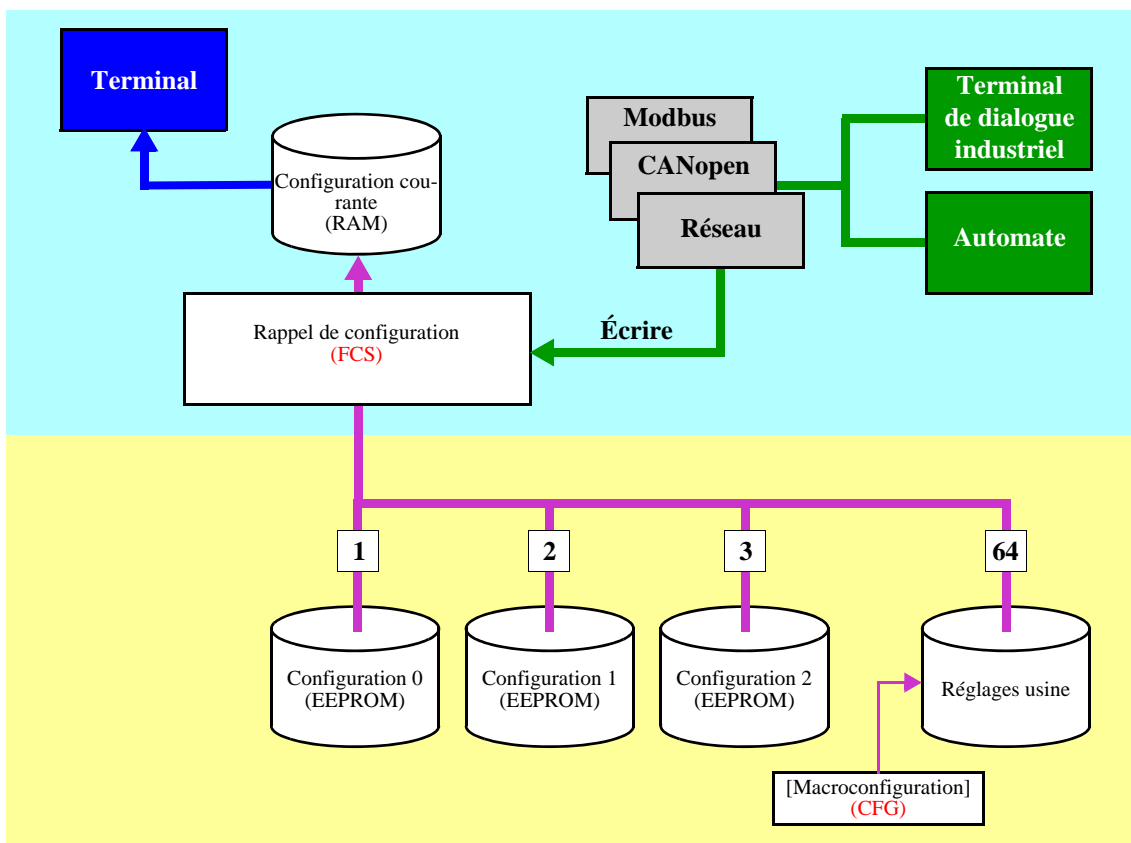
## Commutation de configuration par sélection

La mémorisation de la configuration courante dans une des 3 configurations non volatiles en EEPROM peut être obtenus en utilisant le paramètre "Mémorisation de configuration" (SCS). Dans ce cas, il n'est pas nécessaire d'affecter de fonction dans le mot de commande.



Le rappel d'une des 3 configurations non volatiles en EEPROM dans la configuration courante peut être obtenus en utilisant le paramètre "Rappel de configuration" (FCS).

Nota : La valeur 64, permet de commander le retour aux réglages usine.



Les commandes de commutation de configuration ne sont actives que si le variateur est à l'arrêt, hors de l'état "5-Operation enabled".

# Mémorisation et commutation de configuration

## Paramètres de la fonction

Code	Description	
<b>SCS</b>	Nom du paramètre : <b>Mémorisation de configuration</b>	
	Adresse logique : 8001 = 16#1F41	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2032/2	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBC/9A	
	Path DeviceNet : 9C/01/9A	
	0 = Pas de mémorisation, 1 = Mémorisation dans la configuration n° 0, 2 = Mémorisation dans la configuration n° 1, 3 = Mémorisation dans la configuration n° 2.	
<b>FCS</b>	Nom du paramètre : <b>Rappel de configuration</b>	
	Adresse logique : 8002 = 16#1F42	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2032/3	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBC/9B	
	Path DeviceNet : 9C/01/9B	
	0 = Pas de rappel, 1 = Rappel de la configuration n° 0, 2 = Rappel de la configuration n° 1, 3 = Rappel de la configuration n° 2, 64 = Réglage usine.	

# Commutation de jeu de paramètres

La fonction de commutation de jeu de paramètres (voir le guide de programmation) peut être utilisée par le réseau comme par le bornier.

Pour utiliser cette fonction par un réseau, il suffit d'affecter un ou deux bits du mot de commande à la commutation de jeux de paramètres par les paramètres **[2 jeux paramètres] (CHA1)** et **[3 jeux paramètres] (CHA2)**.

Le jeu actif active peut-être lu dans le paramètre "Jeu de paramètres actif" **(CFPS)**.

On peut écrire par un réseau les jeux de paramètres.

La commutation des jeux de paramètres peut se faire moteur tournant.

## Paramètres de la fonction

Code	Description			
<b>CHA1</b>	Nom du paramètre : <b>Affectation pour 2 jeux</b>			
	Affichage sur le terminal : <b>[2 jeux paramètres]</b>			
	Adresse logique :	8021 = 16#1F55	Type :	WORD (énumération)
	Index CANopen :	2032/16	Lecture / écriture :	R/WS
	Index INTERBUS :	5FBC/9C	Réglage usine :	0
Path DeviceNet :	9C/01/9C			
<b>CHA2</b>	Nom du paramètre : <b>Affectation pour 3 jeux</b>			
	Affichage sur le terminal : <b>[3 jeux paramètres]</b>			
	Adresse logique :	8022 = 16#1F56	Type :	WORD (énumération)
	Index CANopen :	2032/17	Lecture / écriture :	R/WS
	Index INTERBUS :	5FBC/9D	Réglage usine :	0
Path DeviceNet :	9C/01/9D			
<b>CFPS</b>	Nom du paramètre : <b>Jeu de paramètres actif</b>			
	Adresse logique :	12900 = 16#3264	Type :	WORD (énumération)
	Index CANopen :	2063/01	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB9/EC		
	Path DeviceNet :	A1/01/65		
0 = La fonction commutation de jeu de paramètres n'est pas configurée, 1 = <b>[Jeu 1 actif] (CFP1)</b> : Jeu de paramètres n° 1 actif, 2 = <b>[Jeu 2 actif] (CFP2)</b> : Jeu de paramètres n° 2 actif, 3 = <b>[Jeu 3 actif] (CFP3)</b> : Jeu de paramètres n° 3 actif.				

Valeur du bit de commande affecté par <b>[2 jeux paramètres] (CHA1)</b>	0	1	0	1
Valeur du bit de commande affecté par <b>[3 jeux paramètres] (CHA2)</b>	0	0	1	1
Valeur de "Jeu de paramètres actif" <b>(CFPS)</b>	1	2	3	3
Jeu de paramètres actif	1	2	3	3

# Commutation de jeu de paramètres

Le chargement des jeux de paramètres peut se faire par les paramètres :

Tableau des adresses :

N°	Code	Adresse logique :	Index CANopen :	Index INTERBUS :	Path DeviceNet :
1	<b>AD01</b>	12911 = 16#326F	2063/C	5FBF/8C	9F/01/8C
2	<b>AD02</b>	12912 = 16#3270	2063/D	5FBF/8D	9F/01/8D
3	<b>AD03</b>	12913 = 16#3271	2063/E	5FBF/8E	9F/01/8E
4	<b>AD04</b>	12914 = 16#3272	2063/F	5FBF/8F	9F/01/8F
5	<b>AD05</b>	12915 = 16#3273	2063/10	5FBF/90	9F/01/90
6	<b>AD06</b>	12916 = 16#3274	2063/11	5FBF/91	9F/01/91
7	<b>AD07</b>	12917 = 16#3275	2063/12	5FBF/92	9F/01/92
8	<b>AD08</b>	12918 = 16#3276	2063/13	5FBF/93	9F/01/93
9	<b>AD09</b>	12919 = 16#3277	2063/14	5FBF/94	9F/01/94
10	<b>AD10</b>	12920 = 16#3278	2063/15	5FBF/95	9F/01/95
11	<b>AD11</b>	12921 = 16#3279	2063/16	5FBF/96	9F/01/96
12	<b>AD12</b>	12922 = 16#327A	2063/17	5FBF/97	9F/01/97
13	<b>AD13</b>	12923 = 16#327B	2063/18	5FBF/98	9F/01/98
14	<b>AD14</b>	12924 = 16#327C	2063/19	5FBF/99	9F/01/99
15	<b>AD15</b>	12925 = 16#327D	2063/1A	5FBF/9A	9F/01/9A

Tableau des valeurs du jeu n°1 :

N°	Code	Adresse logique :	Index CANopen :	Index INTERBUS :	Path DeviceNet :
1	<b>S101</b>	12931 = 16#3283	2063/20	5FBF/9B	9F/01/9B
2	<b>S102</b>	12932 = 16#3284	2063/21	5FBF/9C	9F/01/9C
3	<b>S103</b>	12933 = 16#3285	2063/22	5FBF/9D	9F/01/9D
4	<b>S104</b>	12934 = 16#3286	2063/23	5FBF/9E	9F/01/9E
5	<b>S105</b>	12935 = 16#3287	2063/24	5FBF/9F	9F/01/9F
6	<b>S106</b>	12936 = 16#3288	2063/25	5FBF/A0	9F/01/A0
7	<b>S107</b>	12937 = 16#3289	2063/26	5FBF/A1	9F/01/A1
8	<b>S108</b>	12938 = 16#328A	2063/27	5FBF/A2	9F/01/A2
9	<b>S109</b>	12939 = 16#328B	2063/28	5FBF/A3	9F/01/A3
10	<b>S110</b>	12940 = 16#328C	2063/29	5FBF/A4	9F/01/A4
11	<b>S111</b>	12941 = 16#328D	2063/2A	5FBF/A5	9F/01/A5
12	<b>S112</b>	12942 = 16#328E	2063/2B	5FBF/A6	9F/01/A6
13	<b>S113</b>	12943 = 16#328F	2063/2C	5FBF/A7	9F/01/A7
14	<b>S114</b>	12944 = 16#3290	2063/2D	5FBF/A8	9F/01/A8
15	<b>S115</b>	12945 = 16#3291	2063/2E	5FBF/A9	9F/01/A9

# Commutation de jeu de paramètres

Tableau des valeurs du jeu n°2 :

N°	Code	Adresse logique :	Index CANopen :	Index INTERBUS :	Path DeviceNet :
1	<b>S201</b>	12951 = 16#3297	2063/34	5FBF/AA	9F/01/AA
2	<b>S202</b>	12952 = 16#3298	2063/35	5FBF/AB	9F/01/AB
3	<b>S203</b>	12953 = 16#3299	2063/36	5FBF/AC	9F/01/AC
4	<b>S204</b>	12954 = 16#329A	2063/37	5FBF/AD	9F/01/AD
5	<b>S205</b>	12955 = 16#329B	2063/38	5FBF/AE	9F/01/AE
6	<b>S206</b>	12956 = 16#329C	2063/39	5FBF/AF	9F/01/AF
7	<b>S207</b>	12957 = 16#329D	2063/3A	5FBF/B0	9F/01/B0
8	<b>S208</b>	12958 = 16#329E	2063/3B	5FBF/B1	9F/01/B1
9	<b>S209</b>	12959 = 16#329F	2063/3C	5FBF/B2	9F/01/B2
10	<b>S210</b>	12960 = 16#32A0	2063/3D	5FBF/B3	9F/01/B3
11	<b>S211</b>	12961 = 16#32A1	2063/3E	5FBF/B4	9F/01/B4
12	<b>S212</b>	12962 = 16#32A2	2063/3F	5FBF/B5	9F/01/B5
13	<b>S213</b>	12963 = 16#32A3	2063/40	5FBF/B6	9F/01/B6
14	<b>S214</b>	12964 = 16#32A4	2063/41	5FBF/B7	9F/01/B7
15	<b>S215</b>	12965 = 16#32A5	2063/42	5FBF/B8	9F/01/B8

Tableau des valeurs du jeu n°3 :

N°	Code	Adresse logique :	Index CANopen :	Index INTERBUS :	Path DeviceNet :
1	<b>S301</b>	12971 = 16#32AB	2063/48	5FBF/B9	9F/01/B9
2	<b>S302</b>	12972 = 16#32AC	2063/49	5FBF/BA	9F/01/BA
3	<b>S303</b>	12973 = 16#32AD	2063/4A	5FBF/BB	9F/01/BB
4	<b>S304</b>	12974 = 16#32AE	2063/4B	5FBF/BC	9F/01/BC
5	<b>S305</b>	12975 = 16#32AF	2063/4C	5FBF/BD	9F/01/BD
6	<b>S306</b>	12976 = 16#32B0	2063/4D	5FBF/BE	9F/01/BE
7	<b>S307</b>	12977 = 16#32B1	2063/4E	5FBF/BF	9F/01/BF
8	<b>S308</b>	12978 = 16#32B2	2063/4F	5FBF/C0	9F/01/C0
9	<b>S309</b>	12979 = 16#32B3	2063/50	5FBF/C1	9F/01/C1
10	<b>S310</b>	12980 = 16#32B4	2063/51	5FBF/C2	9F/01/C2
11	<b>S311</b>	12981 = 16#32B5	2063/52	5FBF/C3	9F/01/C3
12	<b>S312</b>	12982 = 16#32B6	2063/53	5FBF/C4	9F/01/C4
13	<b>S313</b>	12983 = 16#32B7	2063/54	5FBF/C5	9F/01/C5
14	<b>S314</b>	12984 = 16#32B8	2063/55	5FBF/C6	9F/01/C6
15	<b>S315</b>	12985 = 16#32B9	2063/56	5FBF/C7	9F/01/C7



# Commutation de jeu de paramètres

---

Code	Description	
<b>VAL</b>	Nom du paramètre : <b>Commande de chargement du jeu de paramètres</b>	
	Adresse logique : 12901 = 16#3265	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2063/02	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/ED	
	Path DeviceNet : A1/01/66	
<p>0 = Fonction inutilisée ou un nouveau jeu de paramètres a été pris en compte, 1 = Demande d'écriture d'un nouveau jeu de paramètres, 2 = Un nouveau jeu de paramètres est en cours d'écriture.</p> <p>Procédure :</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Ecrire les adresses et valeurs des jeux,</li><li>• Mettre VAL à 1,</li><li>• Lorsque les nouveaux jeux ont été pris en compte, le variateur remet (VAL) à 0.</li></ul>		

# Paramètres de commandes

Code	Description		
<b>Cmd</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot de commande</b>	
	Affichage sur le terminal :	<b>[Valeur Cmd]</b>	
	Nom selon DSP402 :	controlword	
	Nom selon DRIVECOM :	Control word	
	Adresse logique :	8601 = 16#2199	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	6040	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS :	6040	
	Path DeviceNet :	B7/01/01	
<b>Paramètre conforme au profil DSP402</b>			
<b>Valeurs possibles dans le profil IO</b>			
<p>Commande sur état <b>[Cde 2 fils] (2C)</b></p> <p>bit 0 : Commande de marche avant (sur état)            = 0 : Pas de commande de marche avant,            = 1 : Commande de marche avant.</p>		<p>Commande sur front <b>[Cde 3 fils] (3C)</b></p> <p>bit 0 : Stop (autorisation de marche)            = 0 : Stop.            = 1 : La marche est autorisée, sur une commande de marche avant ou arrière.</p> <p>bit 1 : Commande de marche avant (sur front montant            0 → 1)</p>	
<p>L'affectation du bit 0 ne peut pas être modifiée. Elle correspond à l'affectation du bornier. Elle est commutable. Le bit 0 (<b>Cd00</b>) n'est actif que si le canal de ce mot de commande est actif.</p>		<p>L'affectation des bits 0 et 1 ne peut pas être modifiée. Elle correspond à l'affectation du bornier. Elle est commutable. Les bits 0 (<b>Cd00</b>) et 1 (<b>Cd01</b>) ne sont actifs que si le canal de ce mot de commande est actif.</p>	
<p>Les bits 1 à 15 peuvent être affectés à des commandes.</p>		<p>Les bits 2 à 15 peuvent être affectés à des commandes.</p>	
<p>Par exemple, pour changer de sens de marche grâce au bit 2 du mot de commande du canal actif, il suffit de configurer le paramètre <b>[Aff. sens arrière] (rrS)</b> :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>à la valeur <b>[C102] (C102) ... [C402] (C402)</b> pour une affectation fixe,</li> <li>à la valeur <b>[CD02] (Cd02)</b> pour une affectation commutée.</li> </ul>			
<p>Les ordres d'arrêts :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>arrêt roue libre <b>[Affect. roue libre] (nSt)</b>,</li> <li>arrêt rapide <b>[Affect. arrêt rapide] (FSt)</b>, sont actifs sur la valeur 0, comme au bornier.</li> </ul> <p>=0 : arrêt,            =1 : pas de commande d'arrêt.</p>			
<p>Le freinage par injection de courant continu <b>[Affect. inject. DC] (dCI)</b>, est actif sur la valeur 1, comme au bornier.</p> <p>=0 : pas de commande de freinage,            =1 : freinage.</p>			
<p>Si une affectation fixe est réalisée <b>[C101] (C101) à [C115] (C115) ... [C401] (C401) à [C415] (C415)</b>, les commandes arrêt roue libre, arrêt rapide et freinage par injection de courant continu sont toujours actives, même si le canal n'est pas actif. Si ces commandes sont configurées en fixe, pour démarrer, même si un autre canal est actif, il faut :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>arrêt roue libre = 1,</li> <li>arrêt rapide = 1,</li> <li>freinage par injection de courant continu = 0.</li> </ul>			
<p>Si une affectation commutée est réalisée <b>[CD00] (Cd00) à [Cd15] (Cd15)</b>, les commandes arrêt roue libre, arrêt rapide et freinage par injection de courant continu sont ne sont actives que si le canal est actif.</p>			

# Paramètres de commandes

Code	Description
	<p><b>Valeurs possibles dans le profil DSP402, mode séparé ou non séparé</b></p> <p>bit 0 : "Switch on"/Commande contacteur  bit 1 : "Disable voltage"/Permission d'alimenter  bit 2 : "Quick stop"/Arrêt urgent  bit 3 : "Enable operation"/Commande de marche</p> <p>bit 4 : Réservé (mettre à 0)  bit 5 : Réservé (mettre à 0)  bit 6 : Réservé (mettre à 0)  bit 7 : "Fault reset"/Acquittement des défauts actif sur front montant 0 → 1</p> <p>bit 8 : "Halt"/Halte  bit 9 : Réservé (mettre à 0)  bit 10 : Réservé (mettre à 0)  bit 11 : Commande du sens de rotation  =0 : Sens de rotation direct,  =1 : Sens de rotation inverse. Valeur par défaut, ce bit est affectable à une autre commande.</p> <p>bit 12 : Affectable à une commande.  bit 13 : Affectable à une commande.  bit 14 : Affectable à une commande.  bit 15 : Affectable à une commande.</p> <p>Pour la description des bits de 0, 1, 2, 3, 7 et 8 voir le chapitre "Profil DSP402".</p> <p>Le standard DSP402 permet au constructeur du variateur de faire une utilisation spécifique des bits 11 à 15. Dans l'Altivar 71, ils peuvent être affectés à des commandes de fonctions. Le bit 11 est affecté par défaut pour commander le sens de rotation, il peut être affecté à une autre commande. Une nouvelle affectation supprime l'affectation à la commande du sens de rotation. Les bits 12 à 15 ne sont pas affectés par défaut. Par exemple, pour commander le freinage par injection de courant continu, grâce au bit 12 du mot de commande de Modbus, il suffit de configurer le paramètre <a href="#">[Affect. inject. DC] (dCI)</a> à la valeur <a href="#">[C212] (C212)</a>.</p> <p>La commande d'arrêt rapide configurée par <a href="#">[Affect. arrêt rapide] (FSt)</a> est active à 1 :  =0 : pas de commande d'arrêt,  =1 : arrêt.</p> <p>La commande de freinage par injection de courant continu configurée par <a href="#">[Affect. inject. DC] (dCI)</a> est active à 1 :  =0 : pas de commande de freinage,  =1 : freinage.</p> <p>En affectation fixe (<a href="#">[C1●●]</a>, <a href="#">[C2●●]</a>, <a href="#">[C3●●]</a> ou <a href="#">[C4●●]</a>), les commandes d'arrêt rapide et de freinage par injection de courant continu sont des arrêts prioritaires, même si le canal n'est pas actif. Si ces commandes sont configurées en affectation fixe, pour démarrer, même si un autre canal est actif, il faut :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• commande d'arrêt rapide = 0,</li> <li>• commande de freinage par injection de courant continu = 0.</li> </ul> <p>En affectation commutée (<a href="#">[Cd●●]</a>), les commandes d'arrêt rapide et de freinage par injection de courant continu agissent, seulement si le canal est actif.</p> <p>La commande d'arrêt roue libre <a href="#">[Affect. roue libre] (nSt)</a> ne peut pas être affectée en profil DSP402.</p>

# Paramètres de commandes

Code	Description
<b>CMI</b>	Nom du paramètre : <b>Mot de commande étendu</b>
	Adresse logique : 8504 = 16#2138
	Index CANopen : 2037/5
	Index INTERBUS : 5FB6/1E
	Path DeviceNet : 8B/01/69
	Type : WORD (registre de bits) Lecture / écriture : R/W
	<p>bit 0 : Commande de réglage usine (actif à 1).</p> <p>bit 1 : Commande de mémorisation de la configuration en mémoire non volatile EEPROM (actif à 1). Ce bit repasse automatiquement à 0 après la prise en compte de la demande. La commande n'est active que si le variateur est à l'arrêt, hors de l'état "5-Operation enabled". <b>Nota</b> : si CMI est une variable périodique du réseau, le programme automate doit l'écrire à 0 après prise en compte de la première demande, la durée de vie de la mémoire EEPROM est limitée à 100000 écritures. <b>Nota</b> : si la fonction commutation de moteur ou de configuration est active, la configuration en RAM est mémorisée EEPROM dans la configuration désignée par <b>[Config. Active] (CnFS)</b>.</p> <p>bit 2 : Commande de rappel de la configuration en mémoire non volatile EEPROM (actif sur front montant 0 à 1). Ce bit repasse automatiquement à 0 après la prise en compte de la demande. La commande n'est active que si le variateur est à l'arrêt, hors de l'état "5-Operation enabled". <b>Nota</b> : si CMI est une variable périodique du réseau, le programme automate doit l'écrire à 0 après prise en compte de la première demande. Cela ne nuit pas à la longévité de mémoire EEPROM, mais recopie en permanence la configuration en mémoire dans la configuration courante. <b>Nota</b> : si la fonction commutation de moteur ou de configuration est active, la configuration en EEPROM désignée par <b>[Config. Active] (CnFS)</b> est copiée en RAM.</p> <p>bit 3 : Réservé (=0).</p> <p>bit 4 : Réservé (=0).</p> <p>bit 5 : Réservé (=0).</p> <p>bit 6 : Réservé (=0).</p> <p>bit 7 : Réservé (=0).</p> <p>bit 8 : Réservé (=0).</p> <p>bit 9 : Définition de l'unité de la consigne de fréquence (<b>LFr</b>) et de la fréquence de sortie (<b>rFr</b>) : =0 : 0,1Hz. =1 : Valeur normée 16 bits signés sur la fréquence maximum. La valeur 32767 correspond à <b>[Fréquence maxi.] (tFr)</b>. La valeur par défaut de <b>[Fréquence maxi.] (tFr)</b> est 60Hz, la résolution est alors d'environ 0,0018Hz. Cette fonction n'a pas d'influence sur la consigne de vitesse (<b>LFrd</b>) ni sur la vitesse de sortie (<b>rFrd</b>).</p> <p>bit 10 : Commande d'arrêt rapide (actif à 1).</p> <p>bit 11 : Commande de freinage par injection de courant continu (actif à 1).</p> <p>bit 12 : Commande du sens de rotation. = 0 : sens direct. = 1 : sens inverse.</p> <p>bit 13 : Réservé (=0).</p> <p>bit 14 : Réservé (=0).</p> <p>bit 15 : Contrôle de la cohérence des paramètres. = 0 : Le contrôle est activé. A chaque écriture de paramètre, le variateur contrôle que les relations entre le paramètre écrit et la configuration présente dans le variateur. Par exemple, le paramètre <b>[Grande vitesse] (HSP)</b> doit être inférieur au paramètre <b>[Fréquence maxi.] (tFr)</b>. Si on tente d'écrire le paramètre <b>[Grande vitesse] (HSP)</b> à une valeur supérieure au paramètre <b>[Fréquence maxi.] (tFr)</b>, l'écriture est acceptée mais la valeur est écrêtée à la valeur de <b>[Fréquence maxi.] (tFr)</b>. = 1 : Le contrôle est désactivé. Le variateur est verrouillé à l'arrêt. Dans cet état du variateur, on peut écrire la configuration paramètre par paramètre et le variateur ne modifie pas les valeurs écrites.</p> <p>1→0 : Le passage de 1 à 0 provoque un calcul de la cohérence de la configuration. Certains paramètres peuvent être modifiés automatiquement par le variateur.</p>

# Paramètres de consignes

Voir chapitre "Affectation des consignes provenant d'un réseau", page 59

Code	Description		
<b>LFRD</b>	Nom du paramètre :	<b>Consigne de vitesse</b>	
	Nom selon DSP402 :	vl target velocity	
	Nom selon DRIVECOM :	Speed-Setpoint	
	Adresse logique :	8602 = 16#219A	Type : INT
	Index CANopen :	6042	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS :	6042	Unité : rpm
	Path DeviceNet :	2A/01/08	
<b>Paramètre conforme aux profils DSP402 et ODVA</b> Valeur signée.			
<b>LFR</b>	Nom du paramètre :	<b>Consigne de fréquence</b>	
	Affichage sur le terminal :	<a href="#">[Référence fréq.]</a>	
	Adresse logique :	8502 = 16#2136	Type : INT
	Index CANopen :	2037/3	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS :	5FB6/1C	Unité : 0,1 Hz ou normée 16 bits signés sur la fréquence maximum ( <b>TFR</b> )
	Path DeviceNet :	8B/01/67	
Valeur signée. L'unité dépend de la valeur du bit 9 du mot de commande étendu : = 0 : 0,1Hz. = 1 : Valeur normée sur 16 bits signés à la fréquence maximum. La valeur 32767 correspond à <a href="#">[Fréquence maxi.] (tFr)</a> . La valeur par défaut de <a href="#">[Fréquence maxi.] (tFr)</a> est 60Hz, la résolution est alors d'environ 0,0018Hz.			
<b>LTR</b>	Nom du paramètre :	<b>Consigne de couple</b>	
	Affichage sur le terminal :	<a href="#">[Réf. couple HMI]</a>	
	Nom selon DSP402 :	Target torque	
	Nom selon DRIVECOM :	Torque-Setpoint-External	
	Adresse logique :	8505 = 16#2139	Type : INT
	Index CANopen :	6071	Lecture / écriture : R/W
Index INTERBUS :	6071	Unité : 0,001 "Couple nominal moteur"	
Path DeviceNet :	8B/01/6A		
<b>Paramètre conforme au profil DSP402</b> Valeur signée. Le "Couple nominal moteur" n'est pas accessible en tant que paramètre du variateur. Il résulte d'un calcul sur les autres caractéristiques.			
<b>LtCr</b>	Nom du paramètre :	<b>Consigne de couple (Nm)</b>	
	Adresse logique :	9261 = 16#242D	Type : INT
	Index CANopen :	203E/3E	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS :	5FB6/3D	Unité : Selon <b>INT</b>
	Path DeviceNet :	2A/01/0C	

# Paramètres de consignes

Code	Description	
<b>PISP</b>	Nom du paramètre : <b>Consigne du régulateur PID</b>	
	Adresse logique : 8503 = 16#2137	Type : INT
	Index CANopen : 2037/4	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB6/1D	Unité : 1
	Path DeviceNet : 8B/01/68	
Valeur signée. Si on veut piloter le régulateur PID par un réseau, il faut écrire cette consigne, selon le protocole : <ul style="list-style-type: none"> <li>• soit par la messagerie,</li> <li>• soit en affectant ce paramètre dans les variables périodiques.</li> </ul>		
<b>AIU1</b>	Nom du paramètre : <b>Retour du régulateur PID</b>	
	Adresse logique : 5281 = 16 #14A1	Type : INT
	Index CANopen : 2016/52	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB9/40	Unité : 1
	Path DeviceNet : 7B/01/52	
<b>MFr</b>	Nom du paramètre : <b>Coefficient multiplicateur</b>	
	Affichage sur le terminal : <b>[Coeff. multiplicat.]</b>	
	Adresse logique : 11831 = 16#2E37	Type : UINT
	Index CANopen : 2058/20	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB6/3E	Unité : 1 %
	Path DeviceNet : 9C/01/20	

# Paramètres d'états

Code	Description		
<b>ETA</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état</b>	
	Nom selon DSP402 :	Statusword	
	Nom selon DRIVECOM :	Statusword	
	Adresse logique :	8603 = 16#219B	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	6041	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	6041	
	Path DeviceNet :	71/01/02	
<b>Paramètre conforme au profil DSP402</b>			
<b>Valeurs possibles dans le profil IO</b>			
<p>Note : La valeur est identique dans le profil DSP402 et dans le profil I/O. Dans le profil I/O, la description des valeurs est simplifiée et ne fait pas référence au graphe d'état DSP402 (<b>Drivecom</b>).</p> <p>bit 0 : Réserve (= 0 ou 1).  bit 1 : Prêt.  =0 : Pas prêt,  =1 : Prêt.</p> <p>bit 2 : En marche.  =0 : Le variateur ne démarre pas si on applique une consigne non nulle,  =1 : En marche, si une consigne non nulle est appliquée le variateur peut démarrer.</p> <p>bit 3 : Défaut.  =0 : Pas de défaut,  =1 : Défaut.</p> <p>bit 4 : Alimentation puissante présente.  =0 : L'alimentation puissance est absente,  =1 : L'alimentation puissance est présente.</p> <p>bit 5 : Réserve (= 1).  bit 6 : Réserve (= 0 ou 1).  bit 7 : Alarme.  =0 : Pas d'alarme,  =1 : Alarme.</p> <p>bit 8 : Réserve (= 0).  bit 9 : Commande ou consigne par le réseau.  =0 : Commande ou consigne par le bornier,  =1 : Commande ou consigne par le réseau.</p> <p>bit 10 : Consigne atteinte.  =0 : La consigne n'est pas atteinte,  =1 : La consigne est atteinte.</p> <p>bit 11 : Consigne hors bornes.  =0 : La consigne est entre les bornes,  =1 : La consigne n'est pas dans les bornes.  Lorsque le variateur est en mode vitesse, les bornes sont définies par les paramètres "Petite vitesse (<b>LSP</b>)" et "Grande vitesse (<b>HSP</b>)". Lorsque la fonction couple est activée, consultez la description de cette fonction (voir le guide de programmation).</p> <p>bit 12 : Réserve (= 0).  bit 13 : Réserve (= 0).  bit 14 : Arrêt touche STOP.  =0 : Pas d'action sur la touche STOP,  =1 : Arrêt provoqué par la touche STOP du terminal graphique.</p> <p>bit 15 : Sens de rotation.  =0 : Sens de rotation direct en sortie,  =1 : Sens de rotation inverse en sortie.</p>			

# Paramètres d'états

Code	Description
	<p><b>Valeurs possibles dans le profil DSP402</b></p> <p>bit 0 : "Ready to switch on", attente alimentation puissance.  bit 1 : "Switched on", prêt.  bit 2 : "Operation enabled", en marche.  bit 3 : "Fault", défaut.  =0 : Pas de défaut,  =1 : Défaut.</p> <p>bit 4 : "Voltage enabled", alimentation puissante présente.  =0 : L'alimentation puissance est absente,  =1 : L'alimentation puissance est présente.  Lorsque le variateur est alimenté par la puissance uniquement; ce bit est toujours à 1.</p> <p>bit 5 : "Quick Stop", en arrêt urgent  bit 6 : "Switched on disabled", alimentation puissance verrouillée.  bit 7 : "Warning", alarme.  =0 : Pas d'alarme,  =1 : Alarme.</p> <p>bit 8 : Réserve (= 0)  bit 9 : "Remote", commande ou consigne par le réseau.  =0 : Commande ou consigne par le bornier,  =1 : Commande ou consigne par le réseau.</p> <p>bit 10 : "Target reached", consigne atteinte.  =0 : La consigne n'est pas atteinte,  =1 : La consigne est atteinte.  Lorsque le variateur est en mode vitesse, il s'agit de la consigne de vitesse. Lorsque la fonction couple est activée, consultez la description de cette fonction (voir le guide de programmation). A l'arrêt, la consigne est atteinte.</p> <p>bit 11 : "Internal limit active", consigne hors bornes.  =0 : La consigne est entre les bornes,  =1 : La consigne n'est pas dans les bornes.  Lorsque le variateur est en mode vitesse, les bornes sont définies par les paramètres "Petite vitesse (LSP)" et "Grande vitesse (HSP)". Lorsque la fonction couple est activée, consultez la description de cette fonction (voir le guide de programmation).</p> <p>bit 12 : Réserve (= 0)  bit 13 : Réserve (= 0)  bit 14 : "Stop key", arrêt touche STOP.  =0 : Pas d'action sur la touche STOP,  =1 : Arrêt provoqué par la touche STOP du terminal graphique.</p> <p>bit 15 : "Direction", sens de rotation.  =0 : Sens de rotation direct en sortie,  =1 : Sens de rotation inverse en sortie.</p> <p>La combinaison des bits 0, 1, 2, 4, 5 et 6 définit l'état dans le graphe d'état DSP 402 (voir le chapitre Profil DSP402).</p>



# Paramètres d'états

Code	Description	
<b>ETI</b>	Nom du paramètre : <b>Mot d'état étendu 0</b>	
	Adresse logique :	3206 = 16#0C86
	Index CANopen :	2002/7
	Index INTERBUS :	5FB9/08
	Path DeviceNet :	71/01/07
	Type :	WORD (registre de bits)
	Lecture / écriture :	R
<p>bit 0 : Accès en cours à la mémoire non volatile EEPROM.</p> <p>bit 1 : =0 : Pas de contrôle de cohérence des paramètres, =1 : Contrôle de cohérence des paramètres.</p> <p>bit 2 : =0 : Le variateur n'est pas dans l'état défaut ou un défaut est présent, =1 : Le variateur est dans l'état défaut mais le défaut n'est plus présent (pas acquitté).</p> <p>bit 3 : Réserve (= 0).</p> <p>bit 4 : Alimentation puissante présente. =0 : Pas d'ordre de marche ou ordre de marche annulé par une commande de plus forte priorité, =1 : Ordre de marche effectif.</p> <p>bit 5 : =1 : Freinage par infection de courant continu (identique à LSR4, bit 11).</p> <p>bit 6 : =0 : Variateur en régime établi, =1 : Variateur en régime transitoire.</p> <p>bit 7 : =1 : Seuil d'état thermique moteur atteint pour le moteur actif.</p> <p>bit 8 : =1 : Le freinage excessif (identique à LSR5, bit 1).</p> <p>bit 9 : =1 : Accélération en cours (identique à LSR4, bit 13).</p> <p>bit 10 : =1 : Décélération en cours (identique à LSR4, bit 14).</p> <p>bit 11 : =1 : Limitation de courant ou de couple en cours.</p> <p>bit 12 : =1 : Arrêt rapide en cours (identique à LSR4, bit 15).</p> <p>bit 13 : bit 13 =0 et bit 14 =0 : Commande par le bornier, bit 13 =1 et bit 14 =0 : Commande par le terminal graphique, bit 13 =0 et bit 14 =1 : Commande par Modbus, bit 13 =1 et bit 14 =1 : Commande par CANopen, la carte réseau ou la carte "Controller Inside".</p> <p>bit 15 : =0 : Marche sens direct appliquée avant la rampe, =1 : Marche sens inverse appliquée avant la rampe.</p>		
<b>LRS1</b>	Nom du paramètre : <b>Mot d'état étendu 1</b>	
	Adresse logique :	3250 = 16#0CB2
	Index CANopen :	2002/33
	Index INTERBUS :	5FB9/1C
	Path DeviceNet :	71/01/33
	Type :	WORD (registre de bits)
	Lecture / écriture :	R
<p>bit 0 : Réserve (=0).</p> <p>bit 1 : =1 : Le variateur est dans l'état défaut.</p> <p>bit 2 : =0 : Le variateur verrouillé, le moteur n'est alimenté. =1 : Le variateur déverrouillé, le moteur peut être alimenté (état RUN).</p> <p>bit 3 : =1 : Le contacteur aval est commandé.</p> <p>bit 4 : =1 : Le seuil de fréquence (ftd) est atteint : <b>[Seuil fréq. atteint] (FtA)</b>.</p> <p>bit 5 : =1 : La grande vitesse (HSP) est atteinte : <b>[HSP atteinte] (FLA)</b>.</p> <p>bit 6 : =1 : Le seuil de courant (Ctd) est atteint : <b>[Seuil I atteint] (CtA)</b>.</p> <p>bit 7 : =1 : La consigne de fréquence est atteinte : <b>[Réf. fréq. atteinte] (SrA)</b>.</p> <p>bit 8 : =1 : Le seuil d'état thermique moteur 1 <b>[Dét. therm. mot.] (ttt)</b> est atteint : <b>[Etat th. mot. atteint] (tSA)</b>.</p> <p>bit 9 : =1 : Commande du contacteur de frein <b>[Affectation frein] (bLC)</b> active.</p> <p>bit 10 : =1 : Alarme erreur du régulateur PID : <b>[Al. err. PID] (PEE)</b>.</p> <p>bit 11 : =1 : Alarme retour du régulateur PID : <b>[Alarme retour PID] (PFA)</b>.</p> <p>bit 12 : =1 : Alarme 4-20mA sur l'entrée analogique AI2 : <b>[Perte 4-20 mA AI2] (LFF2)</b>.</p> <p>bit 13 : =1 : Le second seuil de fréquence (ftd) est atteint : <b>[Seuil fréq. 2 atteint] (FA2)</b>.</p> <p>bit 14 : =1 : Le seuil d'état thermique variateur <b>[Seuil th. var. att.] (tHA)</b> est atteint : <b>[Th. var. att.] (tAd)</b>.</p> <p>bit 15 : =1 : La fonction "traverse control" est active.</p>		

# Paramètres d'états

Code	Description	
<b>LRS2</b>	Nom du paramètre : <b>Mot d'état étendu2</b>	
	Adresse logique : 3251 = 16#0CB3	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen : 2002/34	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/1D	
	Path DeviceNet : 71/01/34	
<p>bit 0 : Réserve (=0).  bit 1 : Réserve (=0).  bit 2 : Réserve (=0).  bit 3 : Réserve (=0).</p> <p>bit 4 : Réserve (=0).  bit 5 : Réserve (=0).  bit 6 : Réserve (=0).  bit 7 : Réserve (=0).</p> <p>bit 8 : Réserve (=0).  bit 9 : Réserve (=0).  bit 10 : Réserve (=0).  bit 11 : Réserve (=0).</p> <p>bit 12 : Réserve (=0).  bit 13 : Réserve (=0).  bit 14 : Réserve (=0).  bit 15 : Réserve (=0).</p>		
<b>LRS3</b>	Nom du paramètre : <b>Mot d'état étendu 3</b>	
	Adresse logique : 3252 = 16#0CB4	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen : 2002/35	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/1E	
	Path DeviceNet : 71/01/35	
<p>bit 0 : =0 : Le canal de consigne 1 ou 1B (<b>Fr1</b>) ou (<b>Fr1b</b>) est actif.  =1 : Le canal de consigne 2 (<b>Fr2</b>) est actif.</p> <p>bit 1 : =0 : Le canal de commande 1 (<b>Cd1</b>) est actif.  =1 : Le canal de commande 2 (<b>Cd2</b>) est actif.</p> <p>bit 2 : =0 : Jeu de rampes 1 (<b>ACC</b>) et (<b>dEC</b>).  =1 : Jeu de rampes 2 (<b>AC2</b>) et (<b>dE2</b>).</p> <p>bit 3 : =0 : La limitation de courant 1 (<b>CL1</b>) est active.  =1 : La limitation de courant 2 (<b>CL2</b>) est active.</p> <p>bit 4 : Réserve (=0).</p> <p>bit 5 : =1 : Le seuil d'état thermique moteur 2 [<b>Dét. therm. mot.2</b>] (<b>ttd2</b>) est atteint : [<b>Th.mot2 att</b>] (<b>tS2</b>).</p> <p>bit 6 : =1 : Le seuil d'état thermique moteur 3 [<b>Dét. therm. mot.3</b>] (<b>ttd3</b>) est atteint : [<b>Th.mot3 att</b>] (<b>tS3</b>).</p> <p>bit 7 : Réserve (=0).</p> <p>bit 8 : =1 : L'alimentation 24VDC externe est présente.  bit 9 : =1 : Arrêt sur fonction limitation de temps en petite vitesse [<b>Temps petite vit.</b>] (<b>tLS</b>).</p> <p>bit 10 : Réserve (=0).  bit 11 : Réserve (=0).</p> <p>bit 12 : Réserve (=0).  bit 13 : Réserve (=0).  bit 14 : Réserve (=0).</p> <p>bit 15 : =0 : Le couple de sortie est positif (sens direct).  =1 : Le couple de sortie est négatif (sens indirect).</p>		

# Paramètres d'états

Code	Description	
<b>LRS4</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état étendu 4</b>
	Adresse logique :	3253 = 16#0CB5
	Index CANopen :	2002/36
	Index INTERBUS :	5FB9/1F
	Path DeviceNet :	71/01/36
	Type :	WORD (registre de bits)
	Lecture / écriture :	R
<p>bit 0 : =1 : la configuration 0 est active.  bit 1 : =1 : la configuration 1 est active <b>[Conf.1 act.] (CnF1)</b>.  bit 2 : =1 : la configuration 2 est active <b>[Conf.2 act.] (CnF2)</b>.  bit 3 : Réserve (=0).</p> <p>bit 4 : =1 : Le jeu de paramètres 1 est actif : <b>[Jeu 1 actif] (CFP1)</b>.  bit 5 : =1 : Le jeu de paramètres 2 est actif : <b>[Jeu 2 actif] (CFP2)</b>.  bit 6 : =1 : Le jeu de paramètres 3 est actif : <b>[Jeu 3 actif] (CFP3)</b>.  bit 7 : Réserve (=0).</p> <p>bit 8 : =0 : L'alimentation puissance est présente.  =1 : L'alimentation puissance est absente.  bit 9 : =1 : Le "fluxage" du moteur en cours : <b>[En fluxage moteur] (FLX)</b>.  bit 10 : =1 : Le moteur est "fluxé".  bit 11 : =1 : Freinage par infection de courant continu (identique à ETI, bit 5).</p> <p>bit 12 : =1 : Limitation de courant en cours.  bit 13 : =1 : Accélération en cours (identique à ETI, bit 9).  bit 14 : =1 : Décélération en cours (identique à ETI, bit 10).  bit 15 : =1 : Arrêt rapide en cours : <b>[En arrêt rapide] (FSt)</b> (identique à ETI, bit 12).</p>		
<b>LRS5</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état étendu 5</b>
	Adresse logique :	3254 = 16#0CB6
	Index CANopen :	2002/37
	Index INTERBUS :	5FB9/20
	Path DeviceNet :	71/01/37
	Type :	WORD (registre de bits)
	Lecture / écriture :	R
<p>bit 0 : =1 : Le bus continu du variateur est chargé : <b>[En charge bus DC] (dbL)</b>.  bit 1 : =1 : Variateur en freinage <b>[En freinage] (brS)</b>.  bit 2 : =1 : La fonction "Power removal" est activée.  bit 3 : =1 : Des tentatives de redémarrage automatique sont en cours : <b>[En redém. auto] (AUtO)</b>.</p> <p>bit 4 : =1 : "Autotun" en cours : <b>[En auto-réglage] (tUn)</b>.  bit 5 : =1 : Arrêt contrôlé après perte de l'alimentation puissance en cours <b>(CTL)</b>.  bit 6 : =1 : Le variateur ne peut pas suivre la rampe de décélération paramétrée, décélération auto adaptée <b>(OBR)</b>.  bit 7 : =1 : Coupure aval contrôlée en cours <b>(SOC)</b>.</p> <p>bit 8 : Réserve (=0).  bit 9 : =1 : Le contacteur de ligne est activé.  bit 10 : Réserve (=0 ou 1).  bit 11 : Réserve (=0 ou 1).</p> <p>bit 12 : Réserve (=0 ou 1).  bit 13 : =1 : Présence de courant dans le moteur <b>(MCP)</b>.  bit 14 : =1 : Dans le cas où la fonction "gestion de fins de course" <b>[FINS DE COURSES]</b> est activée. Les butées <b>[FdC arrêt avant]</b> ou <b>[FdC arrêt arrière]</b> sont atteintes.  bit 15 : Réserve (=0).</p>		

# Paramètres d'états

Code	Description	
<b>LRS6</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état étendu 6</b>
	Adresse logique :	3255 = 16#0CB7
	Index CANopen :	2002/38
	Index INTERBUS :	5FB9/21
	Path DeviceNet :	71/01/38
	Type :	WORD (registre de bits)
	Lecture / écriture :	R
<p>bit 0 : =1 : Le groupe d'alarme 1 est activé.  bit 1 : =1 : Le groupe d'alarme 2 est activé.  bit 2 : =1 : Le groupe d'alarme 3 est activé.  bit 3 : =1 : Alarme sonde 1 : <b>[Alarme ptc1] (PtC1)</b>.</p> <p>bit 4 : =1 : Alarme sonde 2 : <b>[Alarme ptc2] (PtC2)</b>.  bit 5 : =1 : Alarme sonde PTC LI6 : <b>[Alarme LI6 =PTC] (PtC3)</b>.  bit 6 : Réserve (=0).  bit 7 : =1 : Défaut externe <b>[Alarme déf. externe] (EtF)</b>.</p> <p>bit 8 : =1 : Alarme sous-tension <b>[Soustension] (USA)</b>.  bit 9 : =1 : Le seuil de détection de perte de l'alimentation puissance pour un arrêt contrôlé est atteint (prévention de sous-tension).  bit 10 : =1 : Alarme dévirage : <b>[Dévirage charge] (AnA)</b>.  bit 11 : =1 : Alarme surchauffe variateur <b>(tHA)</b>.</p> <p>bit 12 : Réserve (=0).  bit 13 : =1 : Alarme vitesse dans la séquence de frein <b>(BSA)</b>.  bit 14 : =1 : Alarme contact de frein dans la séquence de frein <b>(BCA)</b>.  bit 15 : =1 : Alarme en limitation de courant ou de couple après la temporisation <b>[Time out limit. I] (StO)</b>.</p>		
<b>LRS7</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état étendu 7</b>
	Adresse logique :	3256 = 16#0CB8
	Index CANopen :	2002/39
	Index INTERBUS :	5FB9/22
	Path DeviceNet :	71/01/39
	Type :	WORD (registre de bits)
	Lecture / écriture :	R
<p>bit 0 : =1 : Le canal de consigne 1 ou 1B <b>(Fr1)</b> ou <b>(Fr1b)</b> est actif.  bit 1 : =1 : Le canal de consigne 2 <b>(Fr2)</b> est actif.  bit 2 : =1 : Le canal de commande 1 <b>(Cd1)</b> est actif.  bit 3 : =1 : Le canal de commande 2 <b>(Cd2)</b> est actif.</p> <p>bit 4 : =1 : Le canal de consigne 1B <b>(Fr1b)</b> est actif.  bit 5 : =1 : Fin de la bobine (fonction "traverse control").  bit 6 : =1 : Synchronisation maître - esclave (fonction "traverse control").  bit 7 : =1 : Alarme régulation de couple.</p> <p>bit 8 : =1 : Alarme état thermique des IGBT.  bit 9 : =1 : Alarme surcharge de la résistance de freinage.  bit 10 : =1 : Alarme émise par la carte "Controller Inside".  bit 11 : =1 : Alarme 4-20mA sur l'entrée analogique AI3 : <b>[Perte 4-20 mA AI3] (LFF3)</b>.</p> <p>bit 12 : =1 : Alarme 4-20mA sur l'entrée analogique AI4 : <b>[Perte 4-20 mA AI4] (LFF4)</b>.  bit 13 : Contacteur de précharge bus DC commandé <b>(DC0)</b>.  bit 14 : Réserve (=0).  bit 15 : Réserve (=0).</p>		

# Paramètres d'états

Code	Description	
<b>LRS8</b>	Nom du paramètre : <b>Mot d'état étendu 8</b>	
	Adresse logique : 3257 = 16#0CB9 Index CANopen : 2002/3A Index INTERBUS : 5FB9/23 Path DeviceNet : 71/01/3A	Type : WORD (registre de bits) Lecture / écriture : R
	<p>bit 0 : Réserve (=0).            bit 1 : Réserve (=0).            bit 2 : Réserve (=0).            bit 3 : Réserve (=0).</p> <p>bit 4 : Réserve (=0).            bit 5 : Réserve (=0).            bit 6 : Réserve (=0).            bit 7 : Réserve (=0).</p> <p>bit 8 : Réserve (=0).            bit 9 : Réserve (=0).            bit 10 : Réserve (=0).            bit 11 : Réserve (=0).</p> <p>bit 12 : Réserve (=0).            bit 13 : Réserve (=0).            bit 14 : Réserve (=0).            bit 15 : =1 : Variateur prêt (rdY).</p>	
<b>CRC</b>	Nom du paramètre : <b>Canal de consigne actif</b>	
	Adresse logique : 8441 = 16#20F9 Index CANopen : 2036/2A Index INTERBUS : 5FB9/CE Path DeviceNet : 8B/01/2A	Type : WORD (registre de bits) Lecture / écriture : R
	<p>bit 0 : =1 : Le bornier participe à la consigne par une entrée analogique.            bit 1 : Réserve (=0).            bit 2 : =1 : Le terminal graphique participe à la consigne.            bit 3 : =1 : Modbus participe à la consigne.</p> <p>bit 4 : Réserve (=0).            bit 5 : Réserve (=0).            bit 6 : =1 : CANopen participe à la consigne.            bit 7 : =1 : Le bornier participe à la consigne en plus vite/moins vite.</p> <p>bit 8 : Réserve (=0).            bit 9 : =1 : La carte réseau participe à la consigne.            bit 10 : =1 : La carte "Controller Inside" participe à la consigne.            bit 11 : Réserve (=0).</p> <p>bit 12 : Réserve (=0).            bit 13 : Réserve (=0).            bit 14 : Réserve (=0).            bit 15 : =1 : L'atelier logiciel PowerSuite participe à la consigne.</p>	

# Paramètres d'états

Code	Description	
<b>CCC</b>	Nom du paramètre : <b>Canal de commande actif</b>	
	Adresse logique : 8442 = 16#20FA	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen : 2036/2B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/CF	
	Path DeviceNet : 8B/01/2B	
<p>bit 0 : =1 : Le bornier participe à la commande.  bit 1 : Réserve (=0).  bit 2 : =1 : Le terminal graphique participe à la commande.  bit 3 : =1 : Modbus participe à la commande.</p> <p>bit 4 : Réserve (=0).  bit 5 : Réserve (=0).  bit 6 : =1 : CANopen participe à la commande.  bit 7 : Réserve (=0).</p> <p>bit 8 : Réserve (=0).  bit 9 : =1 : La carte réseau participe à la commande.  bit 10 : =1 : La carte "Controller Inside" participe à la commande.  bit 11 : Réserve (=0).</p> <p>bit 12 : Réserve (=0).  bit 13 : Réserve (=0).  bit 14 : Réserve (=0).  bit 15 : =1 : L'atelier logiciel PowerSuite participe à la commande.</p>		
<b>CFPS</b>	Nom du paramètre : <b>Jeu de paramètres actif</b>	
	Adresse logique : 12900 = 16#3264	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2063/01	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/EC	
	Path DeviceNet : A1/01/65	
<p>0 : La fonction commutation de jeu de paramètres n'est pas configurée.  1 = <b>[Jeu 1 actif] (CFP1)</b> : Jeu de paramètres n° 1 actif.  2 = <b>[Jeu 2 actif] (CFP2)</b> : Jeu de paramètres n° 2 actif.  3 = <b>[Jeu 3 actif] (CFP3)</b> : Jeu de paramètres n° 3 actif.</p>		
<b>CNFS</b>	Nom du paramètre : <b>Configuration active</b>	
	Affichage sur le terminal : <b>[Config. Active]</b>	
	Adresse logique : 8020 = 16#1F54	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2032/15	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/CD	
<p>Path DeviceNet : 89/01/15</p> <p>0 : La fonction commutation de moteur ou de configuration n'est pas configurée.  1 = <b>(CNF0)</b> : Configuration n° 0 active.  2 = <b>(CNF1)</b> : Configuration n° 1 active.  3 = <b>(CNF2)</b> : Configuration n° 2 active.</p>		

# Paramètres des valeurs de sortie

## Valeurs de sortie (vitesse)

Code	Description	
<b>rFrd</b>	Nom du paramètre :	<b>Vitesse de sortie</b>
	Nom selon DSP402 :	vl control effort
	Nom selon DRIVECOM :	Speed-Actual-Value
	Adresse logique :	8604 = 16#219C
	Index CANopen :	6044
	Type :	INT
	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	6044
	Unité :	rpm
	Path DeviceNet :	2A/01/07
<p><b>Paramètre conforme aux profils DSP402 et ODVA</b> Valeur signée.</p> <p>Si le variateur est en boucle ouverte, la valeur de la vitesse est estimée. Si le variateur est en boucle fermée, la valeur de la vitesse est celle mesurée sur le capteur.</p> <p>Ce paramètre est relié au paramètre "Fréquence de sortie" (<b>rFr</b>) dont l'unité est 0,1 Hz.</p>		
<b>rFr</b>	Nom du paramètre :	<b>Fréquence de sortie</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Fréquence sortie]</b>
	Adresse logique :	3202 = 16#C82
	Index CANopen :	2002/3
	Index INTERBUS :	5FB9/04
	Type :	INT
	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB9/04
	Unité :	0,1 Hz ou normée 16 bits signés sur la fréquence maximum (TFR)
	Path DeviceNet :	71/01/03
<p>Valeur signée.</p> <p>L'unité dépend de la valeur du bit 9 du mot de commande étendu : =0 : 0,1Hz. =1 : Valeur normée sur 16 bits signés à la fréquence maximum. La valeur 32767 correspond à <b>[Fréquence maxi.] (TFR)</b>. La valeur par défaut de <b>[Fréquence maxi.] (TFR)</b> est 60Hz, la résolution est alors d'environ 0,0018Hz.</p>		

## Valeurs de sortie (couple)

Code	Description	
<b>Otr</b>	Nom du paramètre :	<b>Couple de sortie</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Couple Moteur]</b>
	Nom selon DSP402 :	Torque actual value
	Nom selon DRIVECOM :	Torque-Actual-Value
	Adresse logique :	3205 = 16#0C85
	Type :	INT
	Lecture / écriture :	R
	Index CANopen :	6077
	Unité :	0,001 "Couple nominal moteur"
	Index INTERBUS :	6077
	Path DeviceNet :	71/01/06
<p><b>Paramètre conforme au profil DSP402</b> Valeur signée.</p> <p>Le "Couple nominal moteur" n'est pas accessible en tant que paramètre du variateur. Il résulte des autres caractéristiques.</p>		

## Paramètres des valeurs de sortie

Code	Description	
<b>Otrn</b>	Nom du paramètre :	<b>Couple de sortie (mN)</b>
	Adresse logique :	3216 = 16#0C90
	Index CANopen :	2002/11
	Index INTERBUS :	5FB9/10
	Path DeviceNet :	2A/01/0B
	Type :	INT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	Selon <b>INT</b>

### Valeurs de sortie (moteur)

Code	Description	
<b>LCr</b>	Nom du paramètre :	<b>Courant moteur</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Courant moteur]</b>
	Adresse logique :	3204 = 16#0C84
	Index CANopen :	2002/5
	Index INTERBUS :	5FB9/06
	Path DeviceNet :	2A/01/09
	Paramètre conforme au profil ODVA	
<b>UOP</b>	Nom du paramètre :	<b>Tension moteur</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Tension moteur]</b>
	Adresse logique :	3208 = 16#0C88
	Index CANopen :	2002/9
	Index INTERBUS :	5FB9/0A
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1 A
<b>OPr</b>	Nom du paramètre :	<b>Puissance moteur</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Puissance moteur]</b>
	Adresse logique :	3211 = 16#0C8B
	Index CANopen :	2002/C
	Index INTERBUS :	5FB9/0C
	Type :	INT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	1 %
<b>AUS</b>	Nom du paramètre :	<b>Vitesse moyenne ENA</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Vitesse moy. ENA]</b>
	Adresse logique :	12102 = 16#2F46
	Index CANopen :	205B/3
	Index INTERBUS :	5FB9/EA
	Type :	INT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1 Hz
	Path DeviceNet :	9D/01/67



# Paramètres des références

## Références (vitesse)

Code	Description		
<b>FrHd</b>	Nom du paramètre : <b>Référence de vitesse avant la rampe</b>		
	Adresse logique :	8605 = 16#219D	
	Index CANopen :	2038/6	
	Index INTERBUS :	5FB9/D6	
	Path DeviceNet :	8C/01/06	
	Type :	INT	
	Lecture / écriture :	R	
	Unité :	rpm	
	Réglage usine :		
	Plage de réglage :		
<b>FrOd</b>	Nom du paramètre : <b>Référence de vitesse après la rampe</b>		
	Affichage sur le terminal :		
	Nom selon DSP402 :	vl velocity demand	
	Nom selon DRIVECOM :	Speed-Reference-Variable	
	Adresse logique :	8641 = 16#21C1	
	Index CANopen :	6043	
	Index INTERBUS :	5FB9/D8	
	Path DeviceNet :	8C/01/2A	
		Type :	INT
		Lecture / écriture :	R
	Unité :	rpm	
	Réglage usine :		
	Plage de réglage :		
<b>Paramètre conforme au profil DSP402</b>			
Valeur signée.			
Ce paramètre est relié à paramètre "Fréquence après rampe" ( <b>FRO</b> ) dont l'unité est 0,1 Hz.			
<b>FrH</b>	Nom du paramètre : <b>Référence de fréquence avant la rampe</b>		
	Affichage sur le terminal : <b>[Référence fréq.]</b>		
	Adresse logique :	3203 = 16#0C83	
	Index CANopen :	2002/4	
	Index INTERBUS :	5FB9/05	
Path DeviceNet :	71/01/04		
	Type :	INT	
	Lecture / écriture :	R	
	Unité :	0,1 Hz	
<b>FrO</b>	Nom du paramètre : <b>Référence de fréquence après la rampe</b>		
	Adresse logique :	9021 = 16#233D	
	Index CANopen :	203C/16	
	Index INTERBUS :	5FB9/D9	
	Path DeviceNet :	8E/01/16	
	Type :	INT	
	Lecture / écriture :	R	
	Unité :	0,1 Hz	

# Paramètres des références

## Références (couple)

Code	Description	
<b>trr</b>	Nom du paramètre :	<b>Référence de couple avant la rampe</b>
	Affichage sur le terminal :	<a href="#">[Référence couple]</a>
	Adresse logique :	9231 = 16#240F
	Index CANopen :	203E/20
	Index INTERBUS :	5FB9/DB
Path DeviceNet :	8F/01/20	Type : INT Lecture / écriture : R Unité : 0,1 %
<b>trO</b>	Nom du paramètre :	<b>Référence de couple après la rampe</b>
	Torque demand value	Torque demand value
	Torque-Command-Variable	Torque-Command-Variable
	Adresse logique :	9232 = 16#2410
	Index CANopen :	203E/21
Index INTERBUS :	5FB9/DC	Type : INT Lecture / écriture : R Unité : 0,001 "Couple nominal moteur"
Path DeviceNet :	8F/01/21	
<p><b>Paramètre conforme au profil DSP402</b> Valeur signée.</p> <p>Le "Couple nominal moteur" n'est pas accessible en tant que paramètre du variateur. Il résulte des autres caractéristiques.</p>		

# Paramètres des références

## Référence (régulateur)

Voir chapitre "Affectation des consignes provenant d'un réseau", page 59.

Code	Description	
<b>rPC</b>	Nom du paramètre :	<b>Référence PDI après la rampe</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Référence PID]</b>
	Adresse logique :	11982 = 16#2ECE
	Index CANopen :	2059/53
	Index INTERBUS :	5FB9/E7
Path DeviceNet :	9C/01/B7	
<b>rPF</b>	Nom du paramètre :	<b>Référence de retour du régulateur PID</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Retour PID]</b>
	Adresse logique :	11981 = 16#2ECD
	Index CANopen :	2059/52
	Index INTERBUS :	5FB9/E6
Path DeviceNet :	9C/01/B6	
<b>rPE</b>	Nom du paramètre :	<b>Ecart du régulateur PID</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Erreur PID]</b>
	Adresse logique :	11980 = 16#2ECC
	Index CANopen :	2059/51
	Index INTERBUS :	5FB9/E5
Path DeviceNet :	9C/01/B5	
<b>rPO</b>	Nom du paramètre :	<b>Référence en sortie de limitation du régulateur PID</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Sortie PID]</b>
	Adresse logique :	11983 = 16#2ECF
	Index CANopen :	2059/54
	Index INTERBUS :	5FB9/E8
Path DeviceNet :	9C/01/B8	

# Paramètres de mesures

## Mesures d'entrée

Code	Description	
<b>ULn</b>	Nom du paramètre :	<b>Tension d'alimentation puissance</b>
	Affichage sur le terminal :	<a href="#">[Tension réseau]</a>
	Adresse logique :	3207 = 16#0C87
	Index CANopen :	2002/8
	Index INTERBUS :	5FB9/09
	Path DeviceNet :	71/01/08
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1V
<b>APH</b>	Nom du paramètre :	<b>Consommation d'énergie</b>
	Affichage sur le terminal :	<a href="#">[Consommation]</a>
	Adresse logique :	3230 = 16#0C9E
	Index CANopen :	2002/1F
	Index INTERBUS :	5FB9/15
	Path DeviceNet :	71/01/1F
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	((UINT & 0x0003) == 0) : 1 Wh else : (((UINT & 0x0003) == 0x0001) : 1 kWh else : 1 MWh}

## Etats thermiques

Code	Description	
<b>tHd</b>	Nom du paramètre :	<b>Etat thermique variateur</b>
	Affichage sur le terminal :	<a href="#">[Etat therm var]</a>
	Adresse logique :	3209 = 16#0C89
	Index CANopen :	2002/A
	Index INTERBUS :	5FB9/0B
	Path DeviceNet :	71/01/0A
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	1 %
<b>tHr</b>	Nom du paramètre :	<b>Etat thermique moteur</b>
	Affichage sur le terminal :	<a href="#">[Etat therm moteur]</a>
	Adresse logique :	9630 = 16#259E
	Index CANopen :	2042/1F
	Index INTERBUS :	5FB9/DE
	Path DeviceNet :	91/01/1F
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	1 %
<b>tHb</b>	Nom du paramètre :	<b>Etat thermique résistance</b>
	Affichage sur le terminal :	<a href="#">[Etat therm résist.]</a>
	Adresse logique :	14114 = 16#3722
	Index CANopen :	206F/F
	Index INTERBUS :	5FBD/7F
	Path DeviceNet :	A7/01/73
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	1 %

# Paramètres de mesures

## Temps

Code	Description	
<b>rtH</b>	Nom du paramètre :	<b>Temps de fonctionnement total du moteur</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Temps en marche]</b>
	Adresse logique :	3231 = 16#0C9F
	Index CANopen :	2002/20
	Index INTERBUS :	5FB9/16
Path DeviceNet :	71/01/20	Type : UINT Lecture / écriture : R Unité : ((UNT & 0x0030) == 0) : 1 s else : (((UNT & 0x0030) == 0x0010) : 1 min else : 1 h}
<b>rtHI</b>	Nom du paramètre :	<b>Temps de fonctionnement intermédiaire du moteur</b>
	Adresse logique :	3232 = 16#0CA0
	Index CANopen :	2002/21
	Index INTERBUS :	5FB9/17
	Path DeviceNet :	71/01/21
<b>PtH</b>	Nom du paramètre :	<b>Temps de fonctionnement total du variateur</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Temps var ON]</b>
	Adresse logique :	3233 = 16#0CA1
	Index CANopen :	2002/22
	Index INTERBUS :	5FB9/18
Path DeviceNet :	71/01/22	
<b>tAC</b>	Nom du paramètre :	<b>Temps d'alarme IGBT</b>
	Affichage sur le terminal :	<b>[Temps alarm.IGBT]</b>
	Adresse logique :	3235 = 16#0CA3
	Index CANopen :	2002/24
	Index INTERBUS :	5FB9/1A
Path DeviceNet :	71/01/24	
<b>EbOt</b>	Nom du paramètre :	<b>Temps de la bobine courante</b>
	Adresse logique :	12209 = 16#2FB1
	Index CANopen :	205C/A
	Index INTERBUS :	5FB9/EB
	Path DeviceNet :	9E/01/0A
<b>IdM</b>	Nom du paramètre :	<b>Courant magnétisant</b>
	Adresse logique :	9650 = 16#25B2
	Index CANopen :	2042/33
	Index INTERBUS :	5FB9/E0
	Path DeviceNet :	91/01/33

## Paramètres de mesures

Code	Description	
<b>LFM</b>	Nom du paramètre :	<b>Inductance de fuite</b>
	Adresse logique :	9660 = 16#25BC
	Index CANopen :	2042/3D
	Index INTERBUS :	5FB9/E1
	Path DeviceNet :	91/01/3D
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,01 mH
<b>rSM</b>	Nom du paramètre :	<b>Résistance statorique à froid moteur asynchrone</b>
	Adresse logique :	9640 = 16#25A8
	Index CANopen :	2042/29
	Index INTERBUS :	5FB9/DF
	Path DeviceNet :	91/01/29
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	(NCVI > "75") : 1 µOhm else : 1 mOhm
<b>trM</b>	Nom du paramètre :	<b>Constante de temps rotorique</b>
	Adresse logique :	9665 = 16#25C1
	Index CANopen :	2042/42
	Index INTERBUS :	5FB9/E2
	Path DeviceNet :	91/01/42
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	1 ms
<b>rSMS</b>	Nom du paramètre :	<b>Résistance statorique à froid moteur synchrone</b>
	Adresse logique :	9680 = 16#25D0
	Index CANopen :	2042/51
	Index INTERBUS :	5FB9/E3
	Path DeviceNet :	91/01/51
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	(NCVI > "75") : 1 µOhm else : 1 mOhm

# Paramètres d'entrées/sortie

Code	Description	
<b>IL1r</b>	Nom du paramètre : <b>Image des entrées logiques</b>	
	Adresse logique :	5202 = 16#1452
	Index CANopen :	2016/3
	Index INTERBUS :	5FB9/28
	Path DeviceNet :	7B/01/03
bit 0 : Valeur de LI1. bit 1 : Valeur de LI2. bit 2 : Valeur de LI3. bit 3 : Valeur de LI4.  bit 4 : Valeur de LI5. bit 5 : Valeur de LI6. bit 6 : Valeur de LI7. — Si une carte d'extension d'entrées/sorties logiques est montée. bit 7 : Valeur de LI8.  bit 8 : Valeur de LI9. bit 9 : Valeur de LI10. — Si une carte d'extension d'entrées/sorties étendues est montée. bit 10 : Valeur de LI11. bit 11 : Valeur de LI12.  bit 12 : Valeur de LI13. bit 13 : Valeur de LI14. bit 14 : Réserve (=0). bit 15 : Réserve (=0).		Type : WORD (registre de bits)  Lecture / écriture : R  Unité : -
<b>OL1r</b>	Nom du paramètre : <b>Image des sorties logiques</b>	
	Adresse logique :	5212 = 16#145C
	Index CANopen :	2016/D
	Index INTERBUS :	5FB9/2A
	Path DeviceNet :	7B/01/0D
bit 0 : Valeur de R1. bit 1 : Valeur de R2. bit 2 : Valeur de R3, si une carte d'extension d'entrées/sorties logiques est montée. bit 3 : Valeur de R4, si une carte d'extension d'entrées/sorties étendues est montée.  bit 4 : Réserve (=0). bit 5 : Réserve (=0). bit 6 : Réserve (=0). bit 7 : Réserve (=0).  bit 8 : Valeur de LO1. — Si une carte d'extension d'entrées/sorties logiques est montée. bit 9 : Valeur de LO2. — Si une carte d'extension d'entrées/sorties étendues est montée. bit 10 : Valeur de LO3. bit 11 : Valeur de LO4.  bit 12 : Réserve (=0). bit 13 : Réserve (=0). bit 14 : Réserve (=0). bit 15 : Réserve (=0).		Type : WORD (registre de bits)  Lecture / écriture : R  Unité : -

# Paramètres d'entrées/sortie

Code	Description	
<b>AI1C</b>	Nom du paramètre : <b>Image physique de l'entrée analogique 1</b>	
	Adresse logique : 5242 = 16#147A	Type : INT
	Index CANopen : 2016/2B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/33	Unité : 0,001 V
Path DeviceNet : 7B/01/2B		
<b>AI1r</b>	Nom du paramètre : <b>Image normée de l'entrée analogique 1</b>	
	Adresse logique : 5232 = 16#1470	Type : INT
	Index CANopen : 2016/21	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/2F	Unité : 1
Path DeviceNet : 7B/01/21		
<b>AI2C</b>	Nom du paramètre : <b>Image physique de l'entrée analogique 2</b>	
	Adresse logique : 5243 = 16#147B	Type : INT
	Index CANopen : 2016/2C	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/34	Unité : 0,001 V ou 0,001 mA
Path DeviceNet : 7B/01/2C		
L'unité est :		
<ul style="list-style-type: none"> <li>• 0,001 V si le paramètre <b>[Type AI2] (AI2t)</b> est configuré à <b>[Tension] (10U)</b>,</li> <li>• 0,001 mA si le paramètre <b>[Type AI2] (AI2t)</b> est configuré à <b>[Courant] (0A)</b>.</li> </ul>		
<b>AI2r</b>	Nom du paramètre : <b>Image normée de l'entrée analogique 2</b>	
	Adresse logique : 5233 = 16#1471	Type : INT
	Index CANopen : 2016/22	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/30	Unité : 1
Path DeviceNet : 7B/01/22		
<b>AI3C</b>	Nom du paramètre : <b>Image physique de l'entrée analogique 3</b>	
	Adresse logique : 5244 = 16#147C	Type : INT
	Index CANopen : 2016/2D	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/35	Unité : 0,001 mA
Path DeviceNet : 7B/01/2D		
<b>AI3r</b>	Nom du paramètre : <b>Image normée de l'entrée analogique 3</b>	
	Adresse logique : 5234 = 16#1472	Type : INT
	Index CANopen : 2016/23	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/31	Unité : 1
Path DeviceNet : 7B/01/23		
<b>AI4C</b>	Nom du paramètre : <b>Image physique de l'entrée analogique 4</b>	
	Adresse logique : 5245 = 16#147D	Type : INT
	Index CANopen : 2016/2E	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/36	Unité : 0,001 V ou 0,001 mA
Path DeviceNet : 7B/01/2E		
L'unité est :		
<ul style="list-style-type: none"> <li>• 0,001 V si le paramètre <b>[Type AI4] (AI4t)</b> est configuré à <b>[Tension] (10U)</b>,</li> <li>• 0,001 mA si le paramètre <b>[Type AI4] (AI4t)</b> est configuré à <b>[Courant] (0A)</b>.</li> </ul>		



# Paramètres d'entrées/sortie

Code	Description	
<b>AI4r</b>	Nom du paramètre : <b>Image normée de l'entrée analogique 4</b>	
	Adresse logique :	5235 = 16#1473
	Index CANopen :	2016/24
	Index INTERBUS :	5FB9/32
	Path DeviceNet :	7B/01/24
<b>AO1C</b>	Nom du paramètre : <b>Image physique de la sortie analogique 1</b>	
	Adresse logique :	5271 = 16#1497
	Index CANopen :	2016/48
	Index INTERBUS :	5FB9/3D
	Path DeviceNet :	7B/01/48
L'unité est :		Type : INT
<ul style="list-style-type: none"> <li>0,001 V si le paramètre <b>[Type AO1] (AO1t)</b> est configuré à <b>[Tension] (10U)</b>,</li> <li>0,001 mA si le paramètre <b>[Type AO1] (AO1t)</b> est configuré à <b>[Courant] (0A)</b>.</li> </ul>		Lecture / écriture : R
<b>AO1r</b>	Nom du paramètre : <b>Image normée la sortie analogique 1</b>	
	Adresse logique :	5261 = 16#148D
	Index CANopen :	2016/3E
	Index INTERBUS :	5FB9/3A
	Path DeviceNet :	7B/01/3E
<b>AO2C</b>	Nom du paramètre : <b>Image physique de la sortie analogique 2</b>	
	Adresse logique :	5272 = 16#1498
	Index CANopen :	2016/49
	Index INTERBUS :	5FB9/3E
	Path DeviceNet :	7B/01/49
L'unité est :		Type : INT
<ul style="list-style-type: none"> <li>0,001 V si le paramètre <b>[Type AO2] (AO2t)</b> est configuré à <b>[Tension] (10U)</b> ou <b>[Tension +/-] (n10U)</b>,</li> <li>0,001 mA si le paramètre <b>[Type AO2] (AO2t)</b> est configuré à <b>[Courant] (0A)</b>.</li> </ul>		Lecture / écriture : R/W
<b>AO2r</b>	Nom du paramètre : <b>Image normée la sortie analogique 2</b>	
	Adresse logique :	5262 = 16#148E
	Index CANopen :	2016/3F
	Index INTERBUS :	5FB9/3B
	Path DeviceNet :	7B/01/3F
<b>AO3C</b>	Nom du paramètre : <b>Image physique de la sortie analogique 3</b>	
	Adresse logique :	5273 = 16#1499
	Index CANopen :	2016/4A
	Index INTERBUS :	5FB9/3F
	Path DeviceNet :	7B/01/4A
L'unité est :		Type : INT
<ul style="list-style-type: none"> <li>0,001 V si le paramètre <b>[Type AO3] (AO3t)</b> est configuré à <b>[Tension] (10U)</b> ou <b>[Tension +/-] (n10U)</b>,</li> <li>0,001 mA si le paramètre <b>[Type AO3] (AO3t)</b> est configuré à <b>[Courant] (0A)</b>.</li> </ul>		Lecture / écriture : R/W
		Unité : 1
		Unité : 0,001 mA ou 0,001 V

## Paramètres d'entrées/sortie

Code	Description			
<b>AO3r</b>	Nom du paramètre :	<b>Image normée la sortie analogique 3</b>		
	Adresse logique :	5263 = 16#148F	Type :	INT
	Index CANopen :	2016/40	Lecture / écriture :	R/W
	Index INTERBUS :	5FB9/3C	Unité :	1
	Path DeviceNet :	7B/01/40		
<b>PGI</b>	Nom du paramètre :	<b>Compteur de points codeur</b>		
	Adresse logique :	5604 = 16#15E4	Type :	UINT
	Index CANopen :	201A/5	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/7E	Unité :	1
	Path DeviceNet :	7D/01/05		

# Paramètres de défaut

Code	Description			
<b>Errd</b>	Nom du paramètre :	<b>Code de défaut DSP402</b>		
	Nom selon DSP402 :	Error code		
	Nom selon DRIVECOM :	Malfunction code		
	Adresse logique :	8606 = 16#219E	Type :	WORD (énumération)
	Index CANopen :	603F	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB9/D7	Unité :	-
	Path DeviceNet :	8C/01/07		
<b>Paramètre conforme au profil DSP402.</b>				
16#0000 : Pas de défaut mémorisé (nOF)				
16#1000 : Défaut pré-charge capa (CrF) ou défaut surcharge moteur (OLF) ou défaut survitesse moteur (SOF)				
16#2310 : Défaut surintensité (OCF)				
16#2320 : Défaut court-circuit impédant (SCF) ou défaut module puissance (SCF)				
16#2330 : Défaut court-circuit moteur (à la terre) (SCF)				
16#2340 : Défaut court-circuit moteur (entre phases) (SCF)				
16#3110 : Défaut surtension réseau (OSF)				
16#3120 : Défaut sous-tension réseau (USF)				
16#3130 : Défaut perte phase réseau (PHF)				
16#3310 : Défaut surtension bus DC (ObF) ou défaut coupure phase moteur (OPF) ou défaut perte phase moteur - 3 phases (OPF)				
16#4210 : Défaut surchauffe variateur (OHF)				
16#5520 : Défaut mémoire non volatile EEPROM (EEF)				
16#6100 : Défaut interne (InF)				
16#6300 : Configuration (paramètres) incorrecte (CFF) ou invalide (CFI)				
16#7300 : Défaut 4-20 mA sur AI3 (LFF)				
16#7510 : Défaut communication Modbus (SLF)				
16#8100 : Défaut communication CANopen (COF)				
16#9000 : Défaut externe (EPF)				
16#FF00 : Défaut autoréglage (tnF)				
16#FF01 : Défaut commande de frein (bLF)				

# Paramètres de défaut

Code	Description	
<b>LFt</b>	Nom du paramètre :	<b>Code de défaut Altivar</b>
	Adresse logique :	7121 = 16#1BD1
	Index CANopen :	2029/16
	Index INTERBUS :	5FB3/C8
	Path DeviceNet :	84/01/7A
	Type :	WORD (énumération)
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	-
<p>Le défaut reste mémorisé dans le paramètre "Code de défaut Altivar" (<b>LFt</b>), même s'il disparaît.            Le paramètre "Code de défaut Altivar" (<b>LFt</b>) est remis à zéro après mise hors tension puis sous tension.</p>		
	0 :	(nOF) Pas de défaut.
	1 :	Réservé
	2 : <b>[Eeprom contrôle]</b>	(EEF1) Défaut mémoire interne carte contrôle
	3 : <b>[Config. incorrecte]</b>	(CFE) Changement ou suppression de carte option. Remplacement de la carte contrôle par une carte contrôle configurée sur un autre calibre de variateur.
	4 : <b>[Config. invalide]</b>	(CFI) Configuration invalide La configuration chargée dans le variateur par bus ou réseau de communication est incohérente.
	5 : <b>[Com. Modbus]</b>	(SLF1) Interruption de communication sur bus Modbus
	6 : <b>[liaison com.interne]</b>	(ILF) Défaut de communication entre carte option et variateur
	7 : <b>[Réseau com.]</b>	(CnF) Défaut de communication sur carte communication
	8 : <b>[Externe par LI/Bit]</b>	(EPF1) Défaut déclenché par un organe externe, selon utilisateur
	9 : <b>[Surintensité]</b>	(OCF) Paramètres des menus <b>[REGLAGES] (SEt-)</b> et <b>[1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)</b> non corrects. Inertie ou charge trop forte. Blocage mécanique.
	10 : <b>[Bus DC precharge]</b>	(CrF1) Défaut de commande du relais de charge ou résistance de charge détériorée
	11 : <b>[Coupure ret. vit.]</b>	(SPF) Absence de signal retour codeur
	12 : <b>[Dévirage charge]</b>	(AnF) Le retour vitesse par codeur n'est pas cohérent avec la consigne
	13 : <b>[Perte 4-20 mA AI2]</b>	(LFF2) Perte de la consigne 4-20 mA sur une entrée analogique AI2.
	14 : <b>[Sonde PTC1]</b>	(PtF1) Ouverture ou court-circuit des sondes PTC1.
	15 : <b>[Surchauffe PTC1]</b>	(OtF1) Détection de surchauffe sondes PTC1
	16 : <b>[Surchauffe var.]</b>	(OHF) Température variateur trop élevée
	17 : <b>[Surcharge moteur]</b>	(OLF) Déclenchement par courant moteur trop élevé
	18 : <b>[Freinage excessif]</b>	(ObF) Freinage trop brutal ou charge entraînant
	19 : <b>[Surtension réseau]</b>	(OSF) Tension réseau trop élevée Réseau perturbé
	20 : <b>[Perte 1 phase mot.]</b>	(OPF1) Coupure d'une phase en sortie variateur
	21 : <b>[Perte Ph. Réseau]</b>	(PHF) Variateur mal alimenté ou fusion d'un fusible Coupure d'une phase Utilisation sur réseau monophasé d'un ATV71 triphasé Charge avec balourd Cette protection agit seulement en charge.
	22 : <b>[Sous-tension]</b>	(USF) Réseau trop faible Baisse de tension passagère Résistance de charge détériorée
	23 : <b>[Court-circuit mot.]</b>	(SCF1) Court-circuit ou mise à la terre en sortie du variateur Courant de fuite important à la terre en sortie du variateur dans le cas de plusieurs moteurs en parallèle.
	24 : <b>[Survitesse]</b>	(SOF) Instabilité ou charge entraînant trop forte
	25 : <b>[autoréglage]</b>	(tnF) Moteur spécial ou moteur de puissance non adaptée au variateur. Moteur non raccordé au variateur
	26 : <b>[Erreur calibre]</b>	(InF1) La carte puissance est différente de celle qui est mémorisée.
	27 : <b>[Puiss. incompatible]</b>	(InF2) La carte puissance est incompatible avec la carte contrôle.
	28 : <b>[Liaison série int.]</b>	(InF3) Défaut de communication entre les cartes internes.
	29 : <b>[Interne-zone fab.]</b>	(InF4) Incohérence de données internes.
	30 : <b>[Eeprom puissance]</b>	(EEF2) Défaut mémoire interne carte puissance
	31 : <b>[CC. impédant]</b>	(SCF2) Court-circuit impédant
	32 : <b>[Court-circuit terre]</b>	(SCF3) Court-circuit à la terre
	33 : <b>[Perte 3 ph. moteur]</b>	(OPF2) Moteur non câblé ou de trop faible puissance Contacteur aval ouvert Instabilités instantanées du courant moteur
	34 : <b>[Com. CANopen]</b>	(COF) Interruption de communication sur bus CANopen

# Paramètres de défaut

Code	Description
((LFT), suite)	<p>35 : [Commande frein] (bLF) Courant de levée de frein non atteint Seuil de fréquence de fermeture de frein [Fréq. ferm. frein] (bEn) non réglé alors que la commande de frein est affectée.</p> <p>36 : Réservé</p> <p>37 : [Interne-init. hard] (InF7) L'initialisation du variateur est incomplète.</p> <p>38 : [Externe via Com.] (EPF2) Défaut déclenché par un réseau de communication</p> <p>39 : [Déf. application] (APF) Défaut carte "Controller Inside"</p> <p>40 : [Interne-alim.contrl] (InF8) L'alimentation contrôle n'est pas correcte.</p> <p>41 : [Frein mécanique] (brF) Le contact de retour du frein n'est pas en concordance avec la commande de frein</p> <p>42 : [Com. PowerSuite] (SLF2) Défaut de communication avec PowerSuite</p> <p>43 : [Liaison méca. codeur] (ECF) Rupture de l'accouplement mécanique du codeur.</p> <p>44 : [Lim. couple / I] (SSF) Passage en limitation de couple</p> <p>45 : [Com. HMI] (SLF3) Défaut de communication avec le terminal graphique</p> <p>46 : [Power removal] (PrF) Défaut de la fonction de sécurité du variateur "Power removal"</p> <p>47 : [Sonde PTC2] (PtF2) Ouverture ou court-circuit des sondes PTC2.</p> <p>48 : [Surchauffe PTC2] (OtF2) Détection de surchauffe sondes PTC2</p> <p>49 : [Sonde LI6=PTC] (PtFL) Ouverture ou court-circuit des sondes PTC sur entrée LI6.</p> <p>50 : [surchauffe LI6=PTC] (OtFL) Détection de surchauffe sondes PTC sur entrée LI6</p> <p>51 : [Interne-mesure I] (InF9) Les mesures courant sont incorrectes.</p> <p>52 : [Interne-circ. réseau] (InFA) L'étage d'entrée ne fonctionne pas correctement</p> <p>53 : [Interne-capt. temp.] (InFb) Le capteur de température du variateur ne fonctionne pas correctement.</p> <p>54 : [Surchauffe IGBT] (tJF) Surcharge variateur</p> <p>55 : [Court-circuit IGBT] (SCF4) Défaut composant de puissance.</p> <p>56 : [Court-circuit charge] (SCF5) Court-circuit en sortie du variateur.</p> <p>57 : [Time out couple] (SrF) Time out de la fonction contrôle de couple atteint.</p> <p>58 : [Cont. aval collé] (FCF1) Le contacteur aval reste fermé alors que les conditions d'ouverture sont remplies.</p> <p>59 : [Cont. aval ouvert] (FCF2) Le contacteur aval reste ouvert alors que les conditions de fermeture sont remplies.</p> <p>60 : [Interne-mesure T.] (InFC) Défaut du composant électronique de mesure du temps.</p> <p>61 : [Entrée AI2] (AI2F) Signal non conforme sur l'entrée analogique AI2</p> <p>62 : [Codeur] (EnF) Défaut retour codeur</p> <p>63 : [Thyr. soft charge] (CrF2) Défaut de charge du bus DC par les thyristors</p> <p>64 : [Contacteur ligne] (LCF) Le variateur n'est pas sous tension alors que le [Time out U ligne] (LCt) est écoulé.</p> <p>65 : [CC unité freinage] (bUF) Court-circuit en sortie de l'unité de freinage</p> <p>66 : Réservé</p> <p>67 : [Désaturation IGBT] (HdF) Court-circuit ou mise à la terre en sortie du variateur</p> <p>68 : [Interne-option] (InF6) L'option installée dans le variateur est inconnue.</p> <p>69 : [Interne - CPU] (InFE) Défaut du microprocesseur interne.</p> <p>70 : [Surcharge R. frein.] (bOF) La résistance de freinage est trop sollicitée</p> <p>71 : [Perte 4-20 mA AI3] (LFF3) Perte de la consigne 4-20 mA sur une entrée analogique AI3.</p> <p>72 : [Perte 4-20 mA AI4] (LFF4) Perte de la consigne 4-20 mA sur une entrée analogique AI4.</p> <p>73 : [Appairage cartes] (HCF) La fonction [APPAIRAGE DES CARTES] (PPI-) a été configurée et une carte du variateur a été remplacée.</p>

# Paramètres de défaut

Code	Description	
<b>CIC</b>	Nom du paramètre : <b>Configuration incorrecte</b>	
	Adresse logique :	7130 = 16#1BDA
	Index CANopen :	2029/1F
	Index INTERBUS :	5FB6/1A
	Path DeviceNet :	84/01/83
<p>bit 0 : =1 : Changement de calibre.  bit 1 : Réserve (=0 ou 1).  bit 2 : =1 : La carte réseau a été retirée.  bit 3 : =1 : La sauvegarde en mémoire non volatile EEPROM est incohérence à la mise sous tension.</p> <p>bit 4 : =1 : La carte réseau a été changée.  bit 5 : Réserve (=0 ou 1).  bit 6 : =1 : La carte (Controller Inside) a été retirée.  bit 7 : =1 : La carte (Controller Inside) a été changée.</p> <p>bit 8 : Réserve (=0 ou 1).  bit 9 : =1 : Une carte d'entrée / sorties a été retirée.  bit 10 : =1 : La carte d'entrée / sorties a été changée.  bit 11 : Réserve (=0 ou 1).</p> <p>bit 12 : =1 : Une carte codeur a été retirée.  bit 13 : =1 : La carte codeur a été changée.  bit 14 : Réserve (=0 ou 1).  bit 15 : Réserve (=0 ou 1).</p> <p>Si un de ces événements intervient, le variateur passe en défaut <b>[Config. incorrecte] (CFF)</b> et procède automatiquement à un réglage usine.</p>		Type : WORD (registre de bits) Lecture / écriture : R Unité : -
<b>APF</b>	Nom du paramètre : <b>Code de défaut de la carte "Controller Inside"</b>	
	Adresse logique :	7133 = 16#1BDD
	Index CANopen :	2029/22
	Index INTERBUS :	5FB0/97
	Path DeviceNet :	84/01/86
<p>Le défaut reste mémorisé dans le paramètre, même s'il disparaît.  Le paramètre est remis à zéro après mise hors tension puis sous tension.</p> <p>Consultez le guide de la carte "Controller Inside".</p>		Type : UINT Lecture / écriture : R Unité : 1
<b>CnF</b>	Nom du paramètre : <b>Code de défaut de la carte réseau</b>	
	Adresse logique :	7132 = 16#1BDC
	Index CANopen :	2029/21
	Index INTERBUS :	5FB0/96
	Path DeviceNet :	84/01/85
<p>Le défaut reste mémorisé dans le paramètre, même s'il disparaît.  Le paramètre est remis à zéro après mise hors tension puis sous tension.</p> <p>Les valeurs possibles de ce paramètre dépendent du protocole de la carte réseau. Consultez le guide de la carte correspondante.</p>		Type : UINT Lecture / écriture : R Unité : 1

# Paramètres de défaut

Code	Description	
<b>ILF1</b>	Nom du paramètre : <b>Code de défaut de la carte option 1</b>	
	Adresse logique : 7134 = 16#1BDE	Type : UINT
	Index CANopen : 2029/23	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB0/98	Unité : 1
	Path DeviceNet : 84/01/87	Réglage usine :
<p>Le défaut reste mémorisé dans le paramètre, même s'il disparaît. Le paramètre est remis à zéro après mise hors tension puis sous tension.</p> <p>0 = Pas de défaut, 1 = Perte de communication interne avec le variateur, 2 = Panne matérielle détectée, 3 = Erreur dans le checksum de la mémoire non volatile EEPROM, 4 = Mémoire non volatile EEPROM défectueuse, 5 = Mémoire Flash défectueuse, 6 = Mémoire RAM défectueuse, 7 = Mémoire NVRAM défectueuse, 8 = Entrée analogique défectueuse, 9 = Sortie analogique défectueuse, 10 = Entrée logique défectueuse, 11 = Sortie logique défectueuse, 101 = Carte inconnue, 102 = Anomalie d'échange sur le bus interne du variateur, 103 = Time out sur le bus interne du variateur (500 ms).</p>		
<b>ILF2</b>	Nom du paramètre : <b>Code de défaut de la carte option 2</b>	
	Adresse logique : 7135 = 16#1BDF	Type : UINT
	Index CANopen : 2029/24	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB0/99	Unité : 1
	Path DeviceNet : 84/01/88	
<p>Le défaut reste mémorisé dans le paramètre, même s'il disparaît. Le paramètre est remis à zéro après mise hors tension puis sous tension.</p> <p>Mêmes valeurs que ILF1.</p>		
<b>Fdrd</b>	Nom du paramètre : <b>Code de défaut Ethernet</b>	
	Affichage sur le terminal : <b>[FDR fault]</b>	
	Adresse logique : 64233 = 16#FAE9	Type : UINT
	Index CANopen : 2264/22	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : -	Unité : -
<p>Path DeviceNet : -</p> <p>Lorsqu'un défaut Ethernet est présent, ce paramètre permet d'en connaître la cause. Le code du défaut reste mémorisé après la disparition du défaut.</p> <p>2 : Le fichier de configuration FDR n'est pas compatible avec le type de variateur (exemple : le variateur n'a pas le bon calibre) 3 : Erreur pendant la lecture du fichier de configuration FDR sur le serveur. 4 : Erreur pendant l'écriture du fichier de configuration FDR sur le serveur. 5 : Erreur pendant l'écriture du fichier de configuration FDR dans le variateur (exemple : le variateur est en forçage local). 7 : Time out de réception depuis le serveur du fichier de configuration FDR. 9 : Duplication d'adresse IP.</p>		

## Paramètres de défaut

---

Code	Description	
<b>Fnb</b>	Nom du paramètre :	<b>Compteur de défauts</b>
	Adresse logique :	7393 = 16#1CE1
	Index CANopen :	202B/5E
	Index INTERBUS :	5FB9/CC
	Path DeviceNet :	99/01/CC
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	-



# Paramètres d'historiques

Code	Description	
<b>dP0</b>	Nom du paramètre : <b>Code de défaut au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 7200 = 16#1C20	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 202A/1	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/55	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/01	
Valeur du paramètre "Code de défaut Altivar" (LFt), mémorisé au moment du dernier défaut apparu.		
Voir les valeurs possibles du paramètre "Code de défaut Altivar" (LFt).		
<b>ULP0</b>	Nom du paramètre : <b>Tension d'alimentation puissance au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 7270 = 16#1C66	Type : UINT
	Index CANopen : 202A/47	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/94	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet : 85/01/47	
Valeur du paramètre "Tension d'alimentation puissance" (ULn), mémorisé au moment du dernier défaut apparu.		
<b>LCPO</b>	Nom du paramètre : <b>Courant moteur au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 7240 = 16#1C48	Type : INT
	Index CANopen : 202A/29	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/79	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 85/01/29	
Valeur du paramètre "Courant moteur" (LCr), mémorisé au moment du dernier défaut apparu.		
<b>rFP0</b>	Nom du paramètre : <b>Fréquence de sortie au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 7250 = 16#1C52	Type : INT
	Index CANopen : 202A/33	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/82	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 85/01/33	
Valeur du paramètre "Fréquence de sortie" (rFr), mémorisé au moment du dernier défaut apparu.		
<b>tHP0</b>	Nom du paramètre : <b>Etat thermique moteur au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 7280 = 16#1C70	Type : UINT
	Index CANopen : 202A/51	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/9D	Unité : 1
	Path DeviceNet : 85/01/51	
<b>EP0</b>	Nom du paramètre : <b>Mot d'état au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 7210 = 16#1C2A	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen : 202A/B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/5E	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/0B	
Valeur du paramètre "Mot d'état" (EtA), mémorisé au moment du dernier défaut apparu.		
Voir les valeurs possibles du paramètre "Mot d'état" (EtA).		

# Paramètres d'historiques

Code	Description	
<b>IPO</b>	Nom du paramètre : <b>Mot d'état étendu 0 au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 7220 = 16#1C34	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen : 202A/15	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/67	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/15	
Valeur du paramètre "Mot d'état étendu 0" (Etl), mémorisé au moment du dernier défaut apparu.		
Voir les valeurs possibles du paramètre "Mot d'état étendu 0" (Etl).		
<b>CMPO</b>	Nom du paramètre : <b>Mot de commande au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 7230 = 16#1C3E	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen : 202A/1F	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/70	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/1F	
Valeur du paramètre "Mot de commande" (CMd), mémorisé au moment du dernier défaut apparu.		
Voir les valeurs possibles du paramètre "Mot de commande" (CMd).		
<b>dCCO</b>	Nom du paramètre : <b>Canal de commande actif au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 64300 = 16#FB2C	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2265/1	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBA/08	Unité : -
	Path DeviceNet : 9A/01/08	
0 : Bornier 2 : Terminal graphique 3 : Modbus 6 : CANopen 9 : Carte réseau 10 : Carte "Controller Inside" 15 : PowerSuite		
<b>drCO</b>	Nom du paramètre : <b>Canal de consigne actif au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 64310 = 16#FB36	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2265/B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBA/11	Unité : -
	Path DeviceNet : 9A/01/11	
0 : Bornier entrée analogique 2 : Terminal graphique 3 : Modbus 6 : CANopen 7 : Bornier plus vite/moins vite 9 : Carte réseau 10 : Carte "Controller Inside" 15 : PowerSuite		

# Paramètres d'historiques

Code	Description	
<b>CrP0</b>	Nom du paramètre : <b>Canaux actifs au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 7290 = 16#1C7A	Type : WORD
	Index CANopen : 202A/5B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/A6	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/5B	
Canal de commande : Octet de poids faible : 0 : Bornier 2 : Terminal graphique 3 : Modbus 6 : CANopen 9 : Carte réseau 10 : Carte "Controller Inside" 15 : PowerSuite		
Canal de consigne : Octet de poids fort : 0 : Bornier entrée analogique 2 : Terminal graphique 3 : Modbus 6 : CANopen 7 : Bornier plus vite/moins vite 9 : Carte réseau 10 : Carte "Controller Inside" 15 : PowerSuite		
<b>rtP0</b>	Nom du paramètre : <b>Temps de fonctionnement du moteur au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 7260 = 16#1C5C	Type : UINT
	Index CANopen : 202A/3D	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/8B	Unité : 1 h
	Path DeviceNet : 85/01/3D	
<b>Md0</b>	Nom du paramètre : <b>Date au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 7300 = 16#1C84	Type : UINT
	Index CANopen : 202B/1	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/AF	Unité : 1
	Path DeviceNet : 85/01/65	
Ce paramètre est significatif uniquement si une carte "Controller Inside" est montée dans le variateur.		
<b>dM0</b>	Nom du paramètre : <b>Heure au dernier défaut</b>	
	Adresse logique : 7310 = 16#1C8E	Type : UINT
	Index CANopen : 202B/B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/B8	Unité : 1
	Path DeviceNet : 85/01/6F	
Ce paramètre est significatif uniquement si une carte "Controller Inside" est montée dans le variateur.		
<b>dP1</b>	Nom du paramètre : <b>Code de défaut au défaut n-1</b>	
	Adresse logique : 7201 = 16#1C21	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 202A/2	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/56	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/02	

## Paramètres d'historiques

Code	Description		
<b>ULP1</b>	Nom du paramètre :	<b>Tension d'alimentation au défaut n-1</b>	
	Adresse logique :	7271 = 16#1C67	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/48	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/95	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet :	85/01/48	
<b>LCP1</b>	Nom du paramètre :	<b>Courant moteur au défaut n-1</b>	
	Adresse logique :	7241 = 16#1C49	Type : INT
	Index CANopen :	202A/2A	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/7A	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet :	85/01/2A	
<b>rFP1</b>	Nom du paramètre :	<b>Fréquence de sortie au défaut n-1</b>	
	Adresse logique :	7251 = 16#1C53	Type : INT
	Index CANopen :	202A/34	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/83	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet :	85/01/34	
<b>tHP1</b>	Nom du paramètre :	<b>Etat thermique moteur au défaut n-1</b>	
	Adresse logique :	7281 = 16#1C71	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/52	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/9E	Unité : 1
	85/01/52	85/01/52	
<b>EP1</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état au défaut n-1</b>	
	Adresse logique :	7211 = 16#1C2B	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/C	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/5F	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/0C	
<b>IP1</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état étendu au défaut n-1</b>	
	Adresse logique :	7221 = 16#1C35	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/16	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/68	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/16	
<b>CMP1</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot de commande au défaut n-1</b>	
	Adresse logique :	7231 = 16#1C3F	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/20	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/71	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/20	

# Paramètres d'historiques

Code	Description	
<b>dCC1</b>	Nom du paramètre :	<b>Canal de commande actif au défaut n-1</b>
	Adresse logique :	64301 = 16#FB2D
	Index CANopen :	2265/2
	Index INTERBUS :	5FBA/09
	Path DeviceNet :	9A/01/09
<b>drC1</b>	Nom du paramètre :	<b>Canal de consigne actif au défaut n-1</b>
	Adresse logique :	64311 = 16#FB37
	Index CANopen :	2265/C
	Index INTERBUS :	5FBA/12
	Path DeviceNet :	9A/01/12
<b>CrP1</b>	Nom du paramètre :	<b>Canaux actifs au défaut n-1</b>
	Adresse logique :	7291 = 16#1C7B
	Index CANopen :	202A/5C
	Index INTERBUS :	5FB9/A7
	Path DeviceNet :	85/01/5C
<b>rtP1</b>	Nom du paramètre :	<b>Temps de fonctionnement moteur au défaut n-1</b>
	Adresse logique :	7261 = 16#1C5D
	Index CANopen :	202A/3E
	Index INTERBUS :	5FB9/8C
	Path DeviceNet :	85/01/3E
<b>Md1</b>	Nom du paramètre :	<b>Date au défaut n-1</b>
	Adresse logique :	7301 = 16#1C85
	Index CANopen :	202B/2
	Index INTERBUS :	5FB9/B0
	Path DeviceNet :	85/01/66
<b>dM1</b>	Nom du paramètre :	<b>Heure au défaut n-1</b>
	Adresse logique :	7311 = 16#1C8F
	Index CANopen :	202B/C
	Index INTERBUS :	5FB9/B9
	Path DeviceNet :	85/01/70
<b>dP2</b>	Nom du paramètre :	<b>Code de défaut au défaut n-2</b>
	Adresse logique :	7202 = 16#1C22
	Index CANopen :	202A/3
	Index INTERBUS :	5FB9/57
	Path DeviceNet :	85/01/03

# Paramètres d'historiques

Code	Description		
<b>ULP2</b>	Nom du paramètre :	<b>Tension d'alimentation au défaut n-2</b>	
	Adresse logique :	7272 = 16#1C68	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/49	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/96	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet :	85/01/49	
<b>LCP2</b>	Nom du paramètre :	<b>Courant moteur au défaut n-2</b>	
	Adresse logique :	7242 = 16#1C4A	Type : INT
	Index CANopen :	202A/2B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/7B	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet :	85/01/2B	
<b>rFP2</b>	Nom du paramètre :	<b>Fréquence de sortie au défaut n-2</b>	
	Adresse logique :	7252 = 16#1C54	Type : INT
	Index CANopen :	202A/35	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/84	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet :	85/01/35	
<b>tHP2</b>	Nom du paramètre :	<b>Etat thermique moteur au défaut n-2</b>	
	Adresse logique :	7282 = 16#1C72	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/53	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/9F	Unité : 1
	Path DeviceNet :	85/01/53	
<b>EP2</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état au défaut n-2</b>	
	Adresse logique :	7212 = 16#1C2C	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/D	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/60	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/0D	
<b>IP2</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état étendu au défaut n-2</b>	
	Adresse logique :	7222 = 16#1C36	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/17	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/69	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/17	
<b>CMP2</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot de commande au défaut n-2</b>	
	Adresse logique :	7232 = 16#1C40	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/21	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/72	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/21	

# Paramètres d'historiques

Code	Description	
<b>dCC2</b>	Nom du paramètre :	<b>Canal de commande actif au défaut n-2</b>
	Adresse logique :	64302 = 16#FB2E
	Index CANopen :	2265/3
	Index INTERBUS :	5FBA/0A
	Path DeviceNet :	9A/01/0A
<b>drC2</b>	Nom du paramètre :	<b>Canal de consigne actif au défaut n-2</b>
	Adresse logique :	64312 = 16#FB38
	Index CANopen :	2265/D
	Index INTERBUS :	5FBA/13
	Path DeviceNet :	9A/01/13
<b>CrP2</b>	Nom du paramètre :	<b>Canaux actifs au défaut n-2</b>
	Adresse logique :	7292 = 16#1C7C
	Index CANopen :	202A/5D
	Index INTERBUS :	5FB9/A8
	Path DeviceNet :	85/01/5D
<b>rtP2</b>	Nom du paramètre :	<b>Temps de fonctionnement moteur au défaut n-2</b>
	Adresse logique :	7262 = 16#1C5E
	Index CANopen :	202A/3F
	Index INTERBUS :	5FB9/8D
	Path DeviceNet :	85/01/3F
<b>Md2</b>	Nom du paramètre :	<b>Date au défaut n-2</b>
	Adresse logique :	7302 = 16#1C86
	Index CANopen :	202B/3
	Index INTERBUS :	5FB9/B1
	Path DeviceNet :	85/01/67
<b>dM2</b>	Nom du paramètre :	<b>Heure au défaut n-2</b>
	Adresse logique :	7312 = 16#1C90
	Index CANopen :	202B/D
	Index INTERBUS :	5FB9/BA
	Path DeviceNet :	85/01/71
<b>dP3</b>	Nom du paramètre :	<b>Code de défaut au défaut n-3</b>
	Adresse logique :	7203 = 16#1C23
	Index CANopen :	202A/4
	Index INTERBUS :	5FB9/58
	Path DeviceNet :	85/01/04

## Paramètres d'historiques

Code	Description		
<b>ULP3</b>	Nom du paramètre :	<b>Tension d'alimentation au défaut n-3</b>	
	Adresse logique :	7273 = 16#1C69	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/4A	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/97	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet :	85/01/4A	
<b>LCP3</b>	Nom du paramètre :	<b>Courant moteur au défaut n-3</b>	
	Adresse logique :	7243 = 16#1C4B	Type : INT
	Index CANopen :	202A/2C	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/7C	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet :	85/01/2C	
<b>rFP3</b>	Nom du paramètre :	<b>Fréquence de sortie au défaut n-3</b>	
	Adresse logique :	7253 = 16#1C55	Type : INT
	Index CANopen :	202A/36	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/85	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet :	85/01/36	
<b>tHP3</b>	Nom du paramètre :	<b>Etat thermique moteur au défaut n-3</b>	
	Adresse logique :	7283 = 16#1C73	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/54	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/A0	Unité : 1
	85/01/54	85/01/54	
<b>EP3</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état au défaut n-3</b>	
	Adresse logique :	7213 = 16#1C2D	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/E	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/61	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/0E	
<b>IP3</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état étendu au défaut n-3</b>	
	Adresse logique :	7223 = 16#1C37	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/18	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/6A	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/18	
<b>CMP3</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot de commande au défaut n-3</b>	
	Adresse logique :	7233 = 16#1C41	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/22	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/73	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/22	



# Paramètres d'historiques

Code	Description	
<b>dCC3</b>	Nom du paramètre : <b>Canal de commande actif au défaut n-3</b>	
	Adresse logique : 64303 = 16#FB2F	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2265/4	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBA/0B	Unité : -
	Path DeviceNet : 9A/01/0B	
<b>drC3</b>	Nom du paramètre : <b>Canal de consigne actif au défaut n-3</b>	
	Adresse logique : 64313 = 16#FB39	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2265/E	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBA/14	Unité : -
	Path DeviceNet : 9A/01/14	
<b>CrP3</b>	Nom du paramètre : <b>Canaux actifs au défaut n-3</b>	
	Adresse logique : 7293 = 16#1C7D	Type : WORD
	Index CANopen : 202A/5E	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/A9	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/5E	
<b>rtP3</b>	Nom du paramètre : <b>Temps de fonctionnement moteur au défaut n-3</b>	
	Adresse logique : 7263 = 16#1C5F	Type : UINT
	Index CANopen : 202A/40	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/8E	Unité : 1 h
	Path DeviceNet : 85/01/40	
<b>Md3</b>	Nom du paramètre : <b>Date au défaut n-3</b>	
	Adresse logique : 7303 = 16#1C87	Type : UINT
	Index CANopen : 202B/4	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/B2	Unité : 1
	Path DeviceNet : 85/01/68	
<b>dM3</b>	Nom du paramètre : <b>Heure au défaut n-3</b>	
	Adresse logique : 7313 = 16#1C91	Type : UINT
	Index CANopen : 202B/E	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/BB	Unité : 1
	Path DeviceNet : 85/01/72	
<b>dP4</b>	Nom du paramètre : <b>Code de défaut au défaut n-4</b>	
	Adresse logique : 7204 = 16#1C24	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 202A/5	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/59	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/05	

## Paramètres d'historiques

Code	Description		
<b>ULP4</b>	Nom du paramètre :	<b>Tension d'alimentation au défaut n-4</b>	
	Adresse logique :	7274 = 16#1C6A	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/4B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/98	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet :	85/01/4B	
<b>LCP4</b>	Nom du paramètre :	<b>Courant moteur au défaut n-4</b>	
	Adresse logique :	7244 = 16#1C4C	Type : INT
	Index CANopen :	202A/2D	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/7D	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet :	85/01/2D	
<b>rFP4</b>	Nom du paramètre :	<b>Fréquence de sortie au défaut n-4</b>	
	Adresse logique :	7254 = 16#1C56	Type : INT
	Index CANopen :	202A/37	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/86	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet :	85/01/37	
<b>tHP4</b>	Nom du paramètre :	<b>Etat thermique moteur au défaut n-4</b>	
	Adresse logique :	7284 = 16#1C74	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/55	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/A1	Unité : 1
	85/01/55	85/01/55	
<b>EP4</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état au défaut n-4</b>	
	Adresse logique :	7214 = 16#1C2E	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/F	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/62	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/0F	
<b>IP4</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état étendu au défaut n-4</b>	
	Adresse logique :	7224 = 16#1C38	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/19	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/6B	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/19	
<b>CMP4</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot de commande au défaut n-4</b>	
	Adresse logique :	7234 = 16#1C42	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/23	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/74	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/23	

# Paramètres d'historiques

Code	Description	
<b>dCC4</b>	Nom du paramètre :	<b>Canal de commande actif au défaut n-4</b>
	Adresse logique :	64304 = 16#FB30
	Index CANopen :	2265/5
	Index INTERBUS :	5FBA/0C
	Path DeviceNet :	9A/01/0C
<b>drC4</b>	Nom du paramètre :	<b>Canal de consigne actif au défaut n-4</b>
	Adresse logique :	64314 = 16#FB3A
	Index CANopen :	2265/F
	Index INTERBUS :	5FBA/15
	Path DeviceNet :	9A/01/15
<b>CrP4</b>	Nom du paramètre :	<b>Canaux actifs au défaut n-4</b>
	Adresse logique :	7294 = 16#1C7E
	Index CANopen :	202A/5F
	Index INTERBUS :	5FB9/AA
	Path DeviceNet :	85/01/5F
<b>rtP4</b>	Nom du paramètre :	<b>Temps de fonctionnement moteur au défaut n-4</b>
	Adresse logique :	7264 = 16#1C60
	Index CANopen :	202A/41
	Index INTERBUS :	5FB9/8F
	Path DeviceNet :	85/01/41
<b>Md4</b>	Nom du paramètre :	<b>Date au défaut n-4</b>
	Adresse logique :	7304 = 16#1C88
	Index CANopen :	202B/5
	Index INTERBUS :	5FB9/B3
	Path DeviceNet :	85/01/69
<b>dM4</b>	Nom du paramètre :	<b>Heure au défaut n-4</b>
	Adresse logique :	7314 = 16#1C92
	Index CANopen :	202B/F
	Index INTERBUS :	5FB9/BC
	Path DeviceNet :	85/01/73
<b>dP5</b>	Nom du paramètre :	<b>Code de défaut au défaut n-5</b>
	Adresse logique :	7205 = 16#1C25
	Index CANopen :	202A/6
	Index INTERBUS :	5FB9/5A
	Path DeviceNet :	85/01/06

## Paramètres d'historiques

Code	Description		
<b>ULP5</b>	Nom du paramètre :	<b>Tension d'alimentation au défaut n-5</b>	
	Adresse logique :	7275 = 16#1C6B	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/4C	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/99	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet :	85/01/4C	
<b>LCP5</b>	Nom du paramètre :	<b>Courant moteur au défaut n-5</b>	
	Adresse logique :	7245 = 16#1C4D	Type : INT
	Index CANopen :	202A/2E	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/7E	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet :	85/01/2E	
<b>rFP5</b>	Nom du paramètre :	<b>Fréquence de sortie au défaut n-5</b>	
	Adresse logique :	7255 = 16#1C57	Type : INT
	Index CANopen :	202A/38	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/87	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet :	85/01/38	
<b>tHP5</b>	Nom du paramètre :	<b>Etat thermique moteur au défaut n-5</b>	
	Adresse logique :	7285 = 16#1C75	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/56	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/A2	Unité : 1
	85/01/56	85/01/56	
<b>EP5</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état au défaut n-5</b>	
	Adresse logique :	7215 = 16#1C2F	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/10	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/63	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/10	
<b>IP5</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état étendu au défaut n-5</b>	
	Adresse logique :	7225 = 16#1C39	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/1A	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/6C	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/1A	
<b>CMP5</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot de commande au défaut n-5</b>	
	Adresse logique :	7235 = 16#1C43	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/24	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/75	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/24	

# Paramètres d'historiques

Code	Description	
<b>dCC5</b>	Nom du paramètre : <b>Canal de commande actif au défaut n-5</b>	
	Adresse logique : 64305 = 16#FB31	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2265/6	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBA/0D	Unité : -
	Path DeviceNet : 9A/01/0D	
<b>drC5</b>	Nom du paramètre : <b>Canal de consigne actif au défaut n-5</b>	
	Adresse logique : 64315 = 16#FB3B	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2265/10	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBA/16	Unité : -
	Path DeviceNet : 9A/01/16	
<b>CrP5</b>	Nom du paramètre : <b>Canaux actifs au défaut n-5</b>	
	Adresse logique : 7295 = 16#1C7F	Type : WORD
	Index CANopen : 202A/60	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/AB	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/60	
<b>rtP5</b>	Nom du paramètre : <b>Temps de fonctionnement moteur au défaut n-5</b>	
	Adresse logique : 7265 = 16#1C61	Type : UINT
	Index CANopen : 202A/42	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/90	Unité : 1 h
	Path DeviceNet : 85/01/42	
<b>Md5</b>	Nom du paramètre : <b>Date au défaut n-5</b>	
	Adresse logique : 7305 = 16#1C89	Type : UINT
	Index CANopen : 202B/6	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/B4	Unité : 1
	Path DeviceNet : 85/01/6A	
<b>dM5</b>	Nom du paramètre : <b>Heure au défaut n-5</b>	
	Adresse logique : 7315 = 16#1C93	Type : UINT
	Index CANopen : 202B/10	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/BD	Unité : 1
	Path DeviceNet : 85/01/74	
<b>dP6</b>	Nom du paramètre : <b>Code de défaut au défaut n-6</b>	
	Adresse logique : 7206 = 16#1C26	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 202A/7	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/5B	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/07	

## Paramètres d'historiques

Code	Description		
<b>ULP6</b>	Nom du paramètre :	<b>Tension d'alimentation au défaut n-6</b>	
	Adresse logique :	7276 = 16#1C6C	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/4D	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/9A	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet :	85/01/4D	
<b>LCP6</b>	Nom du paramètre :	<b>Courant moteur au défaut n-6</b>	
	Adresse logique :	7246 = 16#1C4E	Type : INT
	Index CANopen :	202A/2F	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/7F	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet :	85/01/2F	
<b>rFP6</b>	Nom du paramètre :	<b>Fréquence de sortie au défaut n-6</b>	
	Adresse logique :	7256 = 16#1C58	Type : INT
	Index CANopen :	202A/39	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/88	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet :	85/01/39	
<b>tHP6</b>	Nom du paramètre :	<b>Etat thermique moteur au défaut n-6</b>	
	Adresse logique :	7286 = 16#1C76	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/57	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/A3	Unité : 1
	85/01/57	85/01/57	
<b>EP6</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état au défaut n-6</b>	
	Adresse logique :	7216 = 16#1C30	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/11	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/64	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/11	
<b>IP6</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état étendu au défaut n-6</b>	
	Adresse logique :	7226 = 16#1C3A	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/1B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/6D	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/1B	
<b>CMP6</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot de commande au défaut n-6</b>	
	Adresse logique :	7236 = 16#1C44	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/25	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/76	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/25	

# Paramètres d'historiques

Code	Description	
<b>dCC6</b>	Nom du paramètre :	<b>Canal de commande actif au défaut n-6</b>
	Adresse logique :	64306 = 16#FB32
	Index CANopen :	2265/7
	Index INTERBUS :	5FBA/0E
	Path DeviceNet :	9A/01/0E
<b>drC6</b>	Nom du paramètre :	<b>Canal de consigne actif au défaut n-6</b>
	Adresse logique :	64316 = 16#FB3C
	Index CANopen :	2265/11
	Index INTERBUS :	5FBA/17
	Path DeviceNet :	9A/01/17
<b>CrP6</b>	Nom du paramètre :	<b>Canaux actifs au défaut n-6</b>
	Adresse logique :	7296 = 16#1C80
	Index CANopen :	202A/61
	Index INTERBUS :	5FB9/AC
	Path DeviceNet :	85/01/61
<b>rtP6</b>	Nom du paramètre :	<b>Temps de fonctionnement moteur au défaut n-6</b>
	Adresse logique :	7266 = 16#1C62
	Index CANopen :	202A/43
	Index INTERBUS :	5FB9/91
	Path DeviceNet :	85/01/43
<b>Md6</b>	Nom du paramètre :	<b>Date au défaut n-6</b>
	Adresse logique :	7306 = 16#1C8A
	Index CANopen :	202B/7
	Index INTERBUS :	5FB9/BE
	Path DeviceNet :	85/01/6B
<b>dM6</b>	Nom du paramètre :	<b>Heure au défaut n-6</b>
	Adresse logique :	7316 = 16#1C94
	Index CANopen :	202B/11
	Index INTERBUS :	5FB9/B5
	Path DeviceNet :	85/01/75
<b>dP7</b>	Nom du paramètre :	<b>Code de défaut au défaut n-7</b>
	Adresse logique :	7207 = 16#1C27
	Index CANopen :	202A/8
	Index INTERBUS :	5FB9/5C
	Path DeviceNet :	85/01/08

## Paramètres d'historiques

Code	Description		
<b>ULP7</b>	Nom du paramètre :	<b>Tension d'alimentation au défaut n-7</b>	
	Adresse logique :	7277 = 16#1C6D	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/4E	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/9B	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet :	85/01/4E	
<b>LCP7</b>	Nom du paramètre :	<b>Courant moteur au défaut n-7</b>	
	Adresse logique :	7247 = 16#1C4F	Type : INT
	Index CANopen :	202A/30	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/80	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet :	85/01/30	
<b>rFP7</b>	Nom du paramètre :	<b>Fréquence de sortie au défaut n-7</b>	
	Adresse logique :	7257 = 16#1C59	Type : INT
	Index CANopen :	202A/3A	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/89	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet :	85/01/3A	
<b>tHP7</b>	Nom du paramètre :	<b>Etat thermique moteur au défaut n-7</b>	
	Adresse logique :	7287 = 16#1C77	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/58	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/A4	Unité : 1
	85/01/58	85/01/58	
<b>EP7</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état au défaut n-7</b>	
	Adresse logique :	7217 = 16#1C31	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/12	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/65	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/12	
<b>IP7</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état étendu au défaut n-7</b>	
	Adresse logique :	7227 = 16#1C3B	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/1C	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/6E	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/1C	
<b>CMP7</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot de commande au défaut n-7</b>	
	Adresse logique :	7237 = 16#1C45	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/26	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/77	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/26	



# Paramètres d'historiques

Code	Description	
<b>dCC7</b>	Nom du paramètre : <b>Canal de commande actif au défaut n-7</b>	
	Adresse logique : 64307 = 16#FB33	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2265/8	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBA/0F	Unité : -
	Path DeviceNet : 9A/01/0F	
<b>drC7</b>	Nom du paramètre : <b>Canal de consigne actif au défaut n-7</b>	
	Adresse logique : 64317 = 16#FB3D	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2265/12	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBA/18	Unité : -
	Path DeviceNet : 9A/01/18	
<b>CrP7</b>	Nom du paramètre : <b>Canaux actifs au défaut n-7</b>	
	Adresse logique : 7297 = 16#1C81	Type : WORD
	Index CANopen : 202A/62	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/AD	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/62	
<b>rtP7</b>	Nom du paramètre : <b>Temps de fonctionnement moteur au défaut n-7</b>	
	Adresse logique : 7267 = 16#1C63	Type : UINT
	Index CANopen : 202A/44	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/92	Unité : 1 h
	Path DeviceNet : 85/01/44	
<b>Md7</b>	Nom du paramètre : <b>Date au défaut n-7</b>	
	Adresse logique : 7307 = 16#1C8B	Type : UINT
	Index CANopen : 202B/8	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/B6	Unité : 1
	Path DeviceNet : 85/01/6C	
<b>dM7</b>	Nom du paramètre : <b>Heure au défaut n-7</b>	
	Adresse logique : 7317 = 16#1C95	Type : UINT
	Index CANopen : 202B/12	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/BF	Unité : 1
	Path DeviceNet : 85/01/76	
<b>dP8</b>	Nom du paramètre : <b>Code de défaut au défaut n-8</b>	
	Adresse logique : 7208 = 16#1C28	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 202A/9	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/5D	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/09	

## Paramètres d'historiques

Code	Description		
<b>ULP8</b>	Nom du paramètre :	<b>Tension d'alimentation au défaut n-8</b>	
	Adresse logique :	7278 = 16#1C6E	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/4F	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/9C	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet :	85/01/4F	
<b>LCP8</b>	Nom du paramètre :	<b>Courant moteur au défaut n-8</b>	
	Adresse logique :	7248 = 16#1C50	Type : INT
	Index CANopen :	202A/31	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/81	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet :	85/01/31	
<b>rFP8</b>	Nom du paramètre :	<b>Fréquence de sortie au défaut n-8</b>	
	Adresse logique :	7258 = 16#1C5A	Type : INT
	Index CANopen :	202A/3B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/8A	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet :	85/01/3B	
<b>tHP8</b>	Nom du paramètre :	<b>Etat thermique moteur au défaut n-8</b>	
	Adresse logique :	7288 = 16#1C78	Type : UINT
	Index CANopen :	202A/59	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/A5	Unité : 1
	Path DeviceNet :	85/01/59	
<b>EP8</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état au défaut n-8</b>	
	Adresse logique :	7218 = 16#1C32	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/13	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/66	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/13	
<b>IP8</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'état étendu au défaut n-8</b>	
	Adresse logique :	7228 = 16#1C3C	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/1D	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/6F	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/1D	
<b>CMP8</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot de commande au défaut n-8</b>	
	Adresse logique :	7238 = 16#1C46	Type : WORD (registre de bits)
	Index CANopen :	202A/27	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/78	Unité : -
	Path DeviceNet :	85/01/27	

# Paramètres d'historiques

Code	Description	
<b>dCC8</b>	Nom du paramètre : <b>Canal de commande actif au défaut n-8</b>	
	Adresse logique : 64308 = 16#FB34	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2265/9	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBA/10	Unité : -
	Path DeviceNet : 9A/01/10	
<b>drC8</b>	Nom du paramètre : <b>Canal de consigne actif au défaut n-8</b>	
	Adresse logique : 64318 = 16#FB3E	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2265/13	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBA/19	Unité : -
	Path DeviceNet : 9A/01/19	
<b>CrP8</b>	Nom du paramètre : <b>Canaux actifs au défaut n-8</b>	
	Adresse logique : 7298 = 16#1C82	Type : WORD
	Index CANopen : 202A/63	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/AE	Unité : -
	Path DeviceNet : 85/01/63	
<b>rtP8</b>	Nom du paramètre : <b>Temps de fonctionnement moteur au défaut n-8</b>	
	Adresse logique : 7268 = 16#1C64	Type : UINT
	Index CANopen : 202A/45	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/93	Unité : 1 h
	Path DeviceNet : 85/01/45	
<b>Md8</b>	Nom du paramètre : <b>Date au défaut n-8</b>	
	Adresse logique : 7308 = 16#1C8C	Type : UINT
	Index CANopen : 202B/9	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/B7	Unité : 1
	Path DeviceNet : 85/01/6D	
<b>dM8</b>	Nom du paramètre : <b>Heure au défaut n-8</b>	
	Adresse logique : 7318 = 16#1C96	Type : UINT
	Index CANopen : 202B/13	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/C0	Unité : 1
	Path DeviceNet : 85/01/77	

# Paramètres d'identification

Code	Description	
<b>nCV</b>	Nom du paramètre : <b>Calibre du variateur</b>	
	Adresse logique :	3011 = 16#0BC3
	Index CANopen :	2000/C
	Index INTERBUS :	5FB0/02
	Path DeviceNet :	70/01/0C
<b>UCAL</b>	Nom du paramètre : <b>Tension du variateur</b>	
	Adresse logique :	3012 = 16#0BC4
	Index CANopen :	2000/D
	Index INTERBUS :	5FB0/03
	Path DeviceNet :	70/01/0D
<b>InV</b>	Nom du paramètre : <b>Courant nominal du variateur</b>	
	Adresse logique :	3017 = 16#0BC9
	Index CANopen :	2000/12
	Index INTERBUS :	5FB0/07
	Path DeviceNet :	70/01/12
<b>UdP</b>	Nom du paramètre : <b>Version du logiciel du variateur</b>	
	Adresse logique :	3302 = 16#0CE6
	Index CANopen :	2003/3
	Index INTERBUS :	5FB0/0D
	Path DeviceNet :	71/01/67
<b>PAn0</b>	Nom du paramètre : <b>Nom de l'appareil : caractères 1 et 2</b>	
	Adresse logique :	3340 = 16#0D0C
	Index CANopen :	2003/29
	Index INTERBUS :	5FB0/25
	Path DeviceNet :	71/01/8D
Si l'appareil s'appelle "Ventilateur 1234", la valeur des paramètres "nom de l'appareil" est :		
PAn0 = 16#5665 = "Ve"		
PAn1 = 16#6E74 = "nt"		
PAn2 = 16#696C = "il"		
PAn3 = 16#6174 = "at"		
PAn4 = 16#6575 = "eu"		
PAn5 = 16#7220 = "r "		
PAn6 = 16#3132 = "12"		
PAn7 = 16#3334 = "34"		
<b>PAn1</b>	Nom du paramètre : <b>Nom de l'appareil : caractères 3 et 4</b>	
	Adresse logique :	3341 = 16#0D0D
	Index CANopen :	2003/2A
	Index INTERBUS :	5FB0/26
	Path DeviceNet :	71/01/8E

# Paramètres d'identification

Code	Description		
<b>PAn2</b>	Nom du paramètre :	<b>Nom de l'appareil : caractères 5 et 6</b>	
	Adresse logique :	3342 = 16#0D0E	Type : UINT
	Index CANopen :	2003/2B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB0/27	Unité :
	Path DeviceNet :	71/01/8F	
<b>PAn3</b>	Nom du paramètre :	<b>Nom de l'appareil : caractères 7 et 8</b>	
	Adresse logique :	3343 = 16#0D0F	Type : UINT
	Index CANopen :	2003/2C	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB0/28	Unité :
	Path DeviceNet :	71/01/90	
<b>PAn4</b>	Nom du paramètre :	<b>Nom de l'appareil : caractères 9 et 10</b>	
	Adresse logique :	3344 = 16#0D10	Type : UINT
	Index CANopen :	2003/2D	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB0/29	Unité :
	Path DeviceNet :	71/01/91	
<b>PAn5</b>	Nom du paramètre :	<b>Nom de l'appareil : caractères 11 et 12</b>	
	Adresse logique :	3345 = 16#0D11	Type : UINT
	Index CANopen :	2003/2E	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB0/2A	Unité :
	Path DeviceNet :	71/01/92	
<b>PAn6</b>	Nom du paramètre :	<b>Nom de l'appareil : caractères 13 et 14</b>	
	Adresse logique :	3346 = 16#0D12	Type : UINT
	Index CANopen :	2003/2F	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB0/2B	Unité :
	Path DeviceNet :	71/01/93	
<b>PAn7</b>	Nom du paramètre :	<b>Nom de l'appareil : caractères 15 et 16</b>	
	Adresse logique :	3347 = 16#0D13	Type : UINT
	Index CANopen :	2003/30	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB0/2C	Unité :
	Path DeviceNet :	71/01/94	

# Paramètres de communication

Code	Description		
<b>nC1</b>	Nom du paramètre : <b>Scanner de communication valeur du mot d'écriture 1</b>		
	Adresse logique :	12761 = 16#31D9	Type : UINT
	Index CANopen :	2061/3E	Lecture / écriture : 0
	Index INTERBUS :	5FB6/4B	Unité : 1
	Path DeviceNet :	A0/01/A2	
<b>nC2</b>	Nom du paramètre : <b>Scanner de communication valeur du mot d'écriture 2</b>		
	Adresse logique :	12762 = 16#31DA	Type : UINT
	Index CANopen :	2061/3F	Lecture / écriture : 0
	Index INTERBUS :	5FB6/4C	Unité : 1
	Path DeviceNet :	A0/01/A3	
<b>nC3</b>	Nom du paramètre : <b>Scanner de communication valeur du mot d'écriture 3</b>		
	Adresse logique :	12763 = 16#31DB	Type : UINT
	Index CANopen :	2061/40	Lecture / écriture : 0
	Index INTERBUS :	5FB6/4D	Unité : 1
	Path DeviceNet :	A0/01/A4	
<b>nC4</b>	Nom du paramètre : <b>Scanner de communication valeur du mot d'écriture 4</b>		
	Adresse logique :	12764 = 16#31DC	Type : UINT
	Index CANopen :	2061/41	Lecture / écriture : 0
	Index INTERBUS :	5FB6/4E	Unité : 1
	Path DeviceNet :	A0/01/A5	
<b>nC5</b>	Nom du paramètre : <b>Scanner de communication valeur du mot d'écriture 5</b>		
	Adresse logique :	12765 = 16#31DD	Type : UINT
	Index CANopen :	2061/42	Lecture / écriture : 0
	Index INTERBUS :	5FB6/4F	Unité : 1
	Path DeviceNet :	A0/01/A6	
<b>nC6</b>	Nom du paramètre : <b>Scanner de communication valeur du mot d'écriture 6</b>		
	Adresse logique :	12766 = 16#31DE	Type : UINT
	Index CANopen :	2061/43	Lecture / écriture : 0
	Index INTERBUS :	5FB6/50	Unité : 1
	Path DeviceNet :	A0/01/A7	
<b>nC7</b>	Nom du paramètre : <b>Scanner de communication valeur du mot d'écriture 7</b>		
	Adresse logique :	12767 = 16#31DF	Type : UINT
	Index CANopen :	2061/44	Lecture / écriture : 0
	Index INTERBUS :	5FB6/51	Unité : 1
	Path DeviceNet :	A0/01/A8	

# Paramètres de communication

Code	Description	
<b>nC8</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication valeur du mot d'écriture 8</b>
	Adresse logique :	12768 = 16#31E0
	Index CANopen :	2061/45
	Index INTERBUS :	5FB6/52
	Path DeviceNet :	A0/01/A9
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1
<b>nM1</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication valeur du mot de lecture 1</b>
	Adresse logique :	12741 = 16#31C5
	Index CANopen :	2061/2A
	Index INTERBUS :	5FB6/43
	Path DeviceNet :	A0/01/8E
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1
<b>nM2</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication valeur du mot de lecture 2</b>
	Adresse logique :	12742 = 16#31C6
	Index CANopen :	2061/2B
	Index INTERBUS :	5FB6/44
	Path DeviceNet :	A0/01/8F
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1
<b>nM3</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication valeur du mot de lecture 3</b>
	Adresse logique :	12743 = 16#31C7
	Index CANopen :	2061/2C
	Index INTERBUS :	5FB6/45
	Path DeviceNet :	A0/01/90
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1
<b>nM4</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication valeur du mot de lecture 4</b>
	Adresse logique :	12744 = 16#31C8
	Index CANopen :	2061/2D
	Index INTERBUS :	5FB6/46
	Path DeviceNet :	A0/01/91
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1
<b>nM5</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication valeur du mot de lecture 5</b>
	Adresse logique :	12745 = 16#31C9
	Index CANopen :	2061/2E
	Index INTERBUS :	5FB6/47
	Path DeviceNet :	A0/01/92
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1
<b>nM6</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication valeur du mot de lecture 6</b>
	Adresse logique :	12746 = 16#31CA
	Index CANopen :	2061/2F
	Index INTERBUS :	5FB6/48
	Path DeviceNet :	A0/01/93
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1

## Paramètres de communication

Code	Description			
<b>nM7</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication valeur du mot de lecture 7</b>		
	Adresse logique :	12747 = 16#31CB	Type :	UINT
	Index CANopen :	2061/30	Lecture / écriture :	0
	Index INTERBUS :	5FB6/49	Unité :	1
	Path DeviceNet :	A0/01/94		
<b>nM8</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication valeur du mot de lecture 8</b>		
	Adresse logique :	12748 = 16#31CC	Type :	UINT
	Index CANopen :	2061/31	Lecture / écriture :	0
	Index INTERBUS :	5FB6/4A	Unité :	1
	Path DeviceNet :	A0/01/95		
<b>nCA1</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot d'écriture 1</b>		
	Adresse logique :	12721 = 16#31B1	Type :	UINT
	Index CANopen :	2061/16	Lecture / écriture :	0
	Index INTERBUS :	5FBD/46	Unité :	1
	Path DeviceNet :	A0/01/7A		
<b>nCA2</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot d'écriture 2</b>		
	Adresse logique :	12722 = 16#31B2	Type :	UINT
	Index CANopen :	2061/17	Lecture / écriture :	0
	Index INTERBUS :	5FBD/47	Unité :	1
	Path DeviceNet :	A0/01/7B		
<b>nCA3</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot d'écriture 3</b>		
	Adresse logique :	12723 = 16#31B3	Type :	UINT
	Index CANopen :	2061/18	Lecture / écriture :	0
	Index INTERBUS :	5FBD/48	Unité :	1
	Path DeviceNet :	A0/01/7C		
<b>nCA4</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot d'écriture 4</b>		
	Adresse logique :	12724 = 16#31B4	Type :	UINT
	Index CANopen :	2061/19	Lecture / écriture :	0
	Index INTERBUS :	5FBD/49	Unité :	1
	Path DeviceNet :	A0/01/7D		
<b>nCA5</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot d'écriture 5</b>		
	Adresse logique :	12725 = 16#31B5	Type :	UINT
	Index CANopen :	2061/1A	Lecture / écriture :	0
	Index INTERBUS :	5FBD/4A	Unité :	1
	Path DeviceNet :	A0/01/7E		



# Paramètres de communication

Code	Description	
<b>nCA6</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot d'écriture 6</b>
	Adresse logique :	12726 = 16#31B6
	Index CANopen :	2061/1B
	Index INTERBUS :	5FBD/4B
	Path DeviceNet :	A0/01/7F
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1
<b>nCA7</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot d'écriture 7</b>
	Adresse logique :	12727 = 16#31B7
	Index CANopen :	2061/1C
	Index INTERBUS :	5FBD/4C
	Path DeviceNet :	A0/01/80
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1
<b>nCA8</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot d'écriture 8</b>
	Adresse logique :	12728 = 16#31B8
	Index CANopen :	2061/1D
	Index INTERBUS :	5FBD/4D
	Path DeviceNet :	A0/01/81
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1
<b>nMA1</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot de lecture 1</b>
	Adresse logique :	12701 = 16#319D
	Index CANopen :	2061/2
	Index INTERBUS :	5FBD/3E
	Path DeviceNet :	A0/01/66
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1
<b>nMA2</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot de lecture 2</b>
	Adresse logique :	12702 = 16#319E
	Index CANopen :	2061/3
	Index INTERBUS :	5FBD/3F
	Path DeviceNet :	A0/01/67
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1
<b>nMA3</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot de lecture 3</b>
	Adresse logique :	12703 = 16#319F
	Index CANopen :	2061/4
	Index INTERBUS :	5FBD/40
	Path DeviceNet :	A0/01/68
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1
<b>nMA4</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot de lecture 4</b>
	Adresse logique :	12704 = 16#31A0
	Index CANopen :	2061/5
	Index INTERBUS :	5FBD/41
	Path DeviceNet :	A0/01/69
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	0
	Unité :	1

## Paramètres de communication

Code	Description			
<b>nMA5</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot de lecture 5</b>		
	Adresse logique :	12705 = 16#31A1	Type :	UINT
	Index CANopen :	2061/6	Lecture / écriture :	0
	Index INTERBUS :	5FBD/42	Unité :	1
	Path DeviceNet :	A0/01/6A		
<b>nMA6</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot de lecture 6</b>		
	Adresse logique :	12706 = 16#31A2	Type :	UINT
	Index CANopen :	2061/7	Lecture / écriture :	0
	Index INTERBUS :	5FBD/43	Unité :	1
	Path DeviceNet :	A0/01/6B		
<b>nMA7</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot de lecture 7</b>		
	Adresse logique :	12707 = 16#31A3	Type :	UINT
	Index CANopen :	2061/8	Lecture / écriture :	0
	Index INTERBUS :	5FBD/44	Unité :	1
	Path DeviceNet :	A0/01/6C		
<b>nMA8</b>	Nom du paramètre :	<b>Scanner de communication adresse du mot de lecture 8</b>		
	Adresse logique :	12708 = 16#31A4	Type :	UINT
	Index CANopen :	2061/9	Lecture / écriture :	0
	Index INTERBUS :	5FBD/45	Unité :	1
	Path DeviceNet :	A0/01/6D		

## Paramètres "Controller Inside"

Code	Description	
<b>PIL1</b>	Nom du paramètre : <b>Image des entrées logiques du "Controller Inside"</b>	
	Adresse logique : 6901 = 16#1AF5	Type : WORDXXX
	Index CANopen : 2027/2	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/49	Unité : -
	Path DeviceNet : 83/01/66	
<b>POL1</b>	Nom du paramètre : <b>Image des sorties logiques du "Controller Inside"</b>	
	Adresse logique : 6911 = 16#1AFF	Type : WORDXXX
	Index CANopen : 2027/C	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/4A	Unité : -
	Path DeviceNet : 83/01/70	
<b>PAI1</b>	Nom du paramètre : <b>Image physique de l'entrée analogique 1</b>	
	Adresse logique : 6942 = 16#1B1E	Type : UINT
	Index CANopen : 2027/2B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/4B	Unité : 0,001 mA
	Path DeviceNet : 83/01/8F	
<b>PAI2</b>	Nom du paramètre : <b>Image physique de l'entrée analogique 2</b>	
	Adresse logique : 6943 = 16#1B1F	Type : UINT
	Index CANopen : 2027/2C	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/4C	Unité : 0,001 mA
	Path DeviceNet : 83/01/90	
<b>PAO1</b>	Nom du paramètre : <b>Image physique de la sortie analogique 1</b>	
	Adresse logique : 6971 = 16#1B3B	Type : UINT
	Index CANopen : 2027/48	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/4D	Unité : 0,001 mA
	Path DeviceNet : 83/01/AC	
<b>PAO2</b>	Nom du paramètre : <b>Image physique de la sortie analogique 2</b>	
	Adresse logique : 6972 = 16#1B3C	Type : UINT
	Index CANopen : 2027/49	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/4E	Unité : 0,001 mA
	Path DeviceNet : 83/01/AD	
<b>PdI</b>	Nom du paramètre : <b>Diviseur du compteur codeur variateur</b>	
	Adresse logique : 5610 = 16#15EA	Type : UINT
	Index CANopen : 201A/B	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBC/76	Unité : 1
	Path DeviceNet : 7D/01/0B	

## Paramètres "Controller Inside"

Code	Description		
<b>PUC</b>	Nom du paramètre :	<b>Compteur divisé du codeur variateur</b>	
	Adresse logique :	5611 = 16#15EB	Type : UINT
	Index CANopen :	201A/C	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/41	Unité : 1
	Path DeviceNet :	7D/01/0C	
<b>dAY</b>	Nom du paramètre :	<b>Date</b>	
	Adresse logique :	7391 = 16#1CDF	Type : UINT
	Index CANopen :	202B/5C	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/CA	Unité : 1
	Path DeviceNet :	85/01/C0	
<b>tIME</b>	Nom du paramètre :	<b>Heure</b>	
	Adresse logique :	7392 = 16#1CE0	Type : UINT
	Index CANopen :	202B/5D	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB9/CB	Unité : 1
	Path DeviceNet :	85/01/C1	
<b>O01</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 1</b>	
	Adresse logique :	6401 = 16#1901	Type : UINT
	Index CANopen :	2022/2	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB3/81	Unité : 1
	Path DeviceNet :	81/01/02	
<b>O02</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 2</b>	
	Adresse logique :	6402 = 16#1902	Type : UINT
	Index CANopen :	2022/3	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB3/82	Unité : 1
	Path DeviceNet :	81/01/03	
<b>O03</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 3</b>	
	Adresse logique :	6403 = 16#1903	Type : UINT
	Index CANopen :	2022/4	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB3/83	Unité : 1
	Path DeviceNet :	81/01/04	
<b>O04</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 4</b>	
	Adresse logique :	6404 = 16#1904	Type : UINT
	Index CANopen :	2022/5	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS :	5FB3/84	Unité : 1
	Path DeviceNet :	81/01/05	

## Paramètres "Controller Inside"

Code	Description			
<b>O05</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 5</b>		
	Adresse logique :	6405 = 16#1905	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/6	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/85	Unité :	1
	Path DeviceNet :	81/01/06		
<b>O06</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 6</b>		
	Adresse logique :	6406 = 16#1906	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/7	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/86	Unité :	1
	Path DeviceNet :	81/01/07		
<b>O07</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 7</b>		
	Adresse logique :	6407 = 16#1907	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/8	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/87	Unité :	1
	Path DeviceNet :	81/01/08		
<b>O08</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 8</b>		
	Adresse logique :	6408 = 16#1908	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/9	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/88	Unité :	1
	Path DeviceNet :	81/01/09		
<b>O09</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 9</b>		
	Adresse logique :	6409 = 16#1909	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/A	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/89	Unité :	1
	Path DeviceNet :	81/01/0A		
<b>O10</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 10</b>		
	Adresse logique :	6410 = 16#190A	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/B	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/8A	Unité :	1
	Path DeviceNet :	81/01/0B		
<b>O11</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 11</b>		
	Adresse logique :	6411 = 16#190B	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/C	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/8B	Unité :	1
	Path DeviceNet :	81/01/0C		

## Paramètres "Controller Inside"

Code	Description	
<b>O12</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 12</b>
	Adresse logique :	6412 = 16#190C
	Index CANopen :	2022/D
	Index INTERBUS :	5FB3/8C
	Path DeviceNet :	81/01/0D
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1
<b>O13</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 13</b>
	Adresse logique :	6413 = 16#190D
	Index CANopen :	2022/E
	Index INTERBUS :	5FB3/8D
	Path DeviceNet :	81/01/0E
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1
<b>O14</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 14</b>
	Adresse logique :	6414 = 16#190E
	Index CANopen :	2022/F
	Index INTERBUS :	5FB3/8E
	Path DeviceNet :	81/01/0F
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1
<b>O15</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 15</b>
	Adresse logique :	6415 = 16#190F
	Index CANopen :	2022/10
	Index INTERBUS :	5FB3/8F
	Path DeviceNet :	81/01/10
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1
<b>O16</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 16</b>
	Adresse logique :	6416 = 16#1910
	Index CANopen :	2022/11
	Index INTERBUS :	5FB3/90
	Path DeviceNet :	81/01/11
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1
<b>O17</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 17</b>
	Adresse logique :	6417 = 16#1911
	Index CANopen :	2022/12
	Index INTERBUS :	5FB3/91
	Path DeviceNet :	81/01/12
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1
<b>O18</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 18</b>
	Adresse logique :	6418 = 16#1912
	Index CANopen :	2022/13
	Index INTERBUS :	5FB3/92
	Path DeviceNet :	81/01/13
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,01

## Paramètres "Controller Inside"

Code	Description			
<b>O19</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 19</b>		
	Adresse logique :	6419 = 16#1913	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/14	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/93	Unité :	0,01
	Path DeviceNet :	81/01/14		
<b>O20</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 20</b>		
	Adresse logique :	6420 = 16#1914	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/15	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/94	Unité :	0,01
	Path DeviceNet :	81/01/15		
<b>O21</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 21</b>		
	Adresse logique :	6421 = 16#1915	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/16	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/95	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/16		
<b>O22</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 22</b>		
	Adresse logique :	6422 = 16#1916	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/17	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/96	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/17		
<b>O23</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 23</b>		
	Adresse logique :	6423 = 16#1917	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/18	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/97	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/18		
<b>O24</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 24</b>		
	Adresse logique :	6424 = 16#1918	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/19	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/98	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/19		
<b>O25</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 25</b>		
	Adresse logique :	6425 = 16#1919	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/1A	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/99	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/1A		

## Paramètres "Controller Inside"

Code	Description			
<b>O26</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 26</b>		
	Adresse logique :	6426 = 16#191A	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/1B	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/9A	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/1B		
<b>O27</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 27</b>		
	Adresse logique :	6427 = 16#191B	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/1C	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/9B	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/1C		
<b>O28</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 28</b>		
	Adresse logique :	6428 = 16#191C	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/1D	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/9C	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/1D		
<b>O29</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 29</b>		
	Adresse logique :	6429 = 16#191D	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/1E	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/9D	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/1E		
<b>O30</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 30</b>		
	Adresse logique :	6430 = 16#191E	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/1F	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/9E	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/1F		
<b>O31</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 31</b>		
	Adresse logique :	6431 = 16#191F	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/20	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/9F	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/20		
<b>O32</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 32</b>		
	Adresse logique :	6432 = 16#1920	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/21	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/A0	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/21		



## Paramètres "Controller Inside"

Code	Description			
<b>O33</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 33</b>		
	Adresse logique :	6433 = 16#1921	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/22	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/A1	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/22		
<b>O34</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 34</b>		
	Adresse logique :	6434 = 16#1922	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/23	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/A2	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/23		
<b>O35</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 35</b>		
	Adresse logique :	6435 = 16#1923	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/24	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/A3	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/24		
<b>O36</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 36</b>		
	Adresse logique :	6436 = 16#1924	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/25	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/A4	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/25		
<b>O37</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 37</b>		
	Adresse logique :	6437 = 16#1925	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/26	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/A5	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/26		
<b>O38</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 38</b>		
	Adresse logique :	6438 = 16#1926	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/27	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/A6	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/27		
<b>O39</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 39</b>		
	Adresse logique :	6439 = 16#1927	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/28	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/A7	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/28		

## Paramètres "Controller Inside"

Code	Description			
<b>O40</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 40</b>		
	Adresse logique :	6440 = 16#1928	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/29	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/A8	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/29		
<b>O41</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 41</b>		
	Adresse logique :	6441 = 16#1929	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/2A	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/A9	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/2A		
<b>O42</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 42</b>		
	Adresse logique :	6442 = 16#192A	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/2B	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/AA	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/2B		
<b>O43</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 43</b>		
	Adresse logique :	6443 = 16#192B	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/2C	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/AB	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/2C		
<b>O44</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 44</b>		
	Adresse logique :	6444 = 16#192C	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/2D	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/AC	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/2D		
<b>O45</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 45</b>		
	Adresse logique :	6445 = 16#192D	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/2E	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/AD	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/2E		
<b>O46</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 46</b>		
	Adresse logique :	6446 = 16#192E	Type :	UINT
	Index CANopen :	2022/2F	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/AE	Unité :	0,1
	Path DeviceNet :	81/01/2F		

## Paramètres "Controller Inside"

Code	Description	
<b>O47</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 47</b>
	Adresse logique :	6447 = 16#192F
	Index CANopen :	2022/30
	Index INTERBUS :	5FB3/AF
	Path DeviceNet :	81/01/30
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1
<b>O48</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 48</b>
	Adresse logique :	6448 = 16#1930
	Index CANopen :	2022/31
	Index INTERBUS :	5FB3/B0
	Path DeviceNet :	81/01/31
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1
<b>O49</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 49</b>
	Adresse logique :	6449 = 16#1931
	Index CANopen :	2022/32
	Index INTERBUS :	5FB3/B1
	Path DeviceNet :	81/01/32
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1
<b>O50</b>	Nom du paramètre :	<b>Mot d'échange IHM "Controller Inside" 50</b>
	Adresse logique :	6450 = 16#1932
	Index CANopen :	2022/33
	Index INTERBUS :	5FC8/32
	Path DeviceNet :	81/01/33
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R
	Unité :	0,1

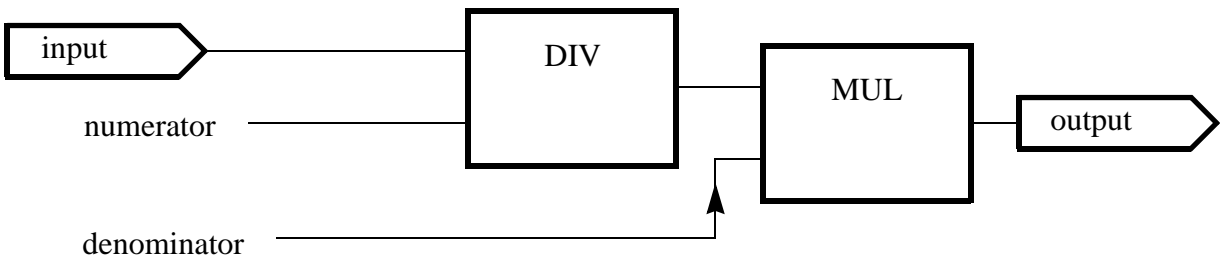
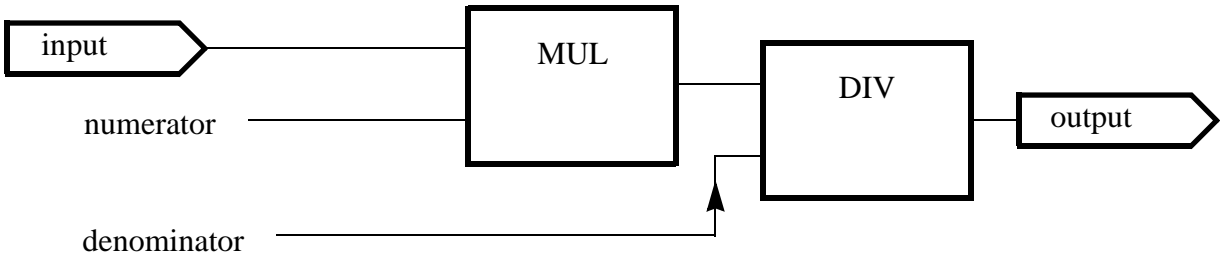
# Paramètres de configuration et réglage du standard DSP402

Code	Description	
<b>SPAL</b>	Nom du paramètre : <b>Delta vitesse d'accélération</b>	
	Nom selon DSP402 : vl velocity acceleration/delta speed	
	Nom selon DRIVECOM : Speed-Acceleration/Delta speed	
	Adresse logique :	8611 = 16#21A3
	Index CANopen :	6048/1
	Index INTERBUS :	6048/1
Path DeviceNet :	8C/01/0C	Type : UDINT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : rpm
<b>Paramètre conforme au profil DSP402.</b> Vitesse pour le calcul de la rampe d'accélération. Mot de 32 bits (poids faibles : 8611, poids forts : 8612). En cas d'écriture successive des registres 8611 et 8612, il convient d'écrire d'abord le registre 8611 puis le registre 8612. L'écriture de ce paramètre provoque aussi la modification des paramètres : <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>[Accélération] (ACC)</b>,</li> <li>• Temps d'accélération ODVA.</li> </ul>		
<b>SPAt</b>	Nom du paramètre : <b>Delta temps d'accélération</b>	
	Nom selon DSP402 : vl velocity acceleration/delta time	
	Nom selon DRIVECOM : Speed-Acceleration/Delta time	
	Adresse logique :	8613 = 16#21A5
	Index CANopen :	6048/2
	Index INTERBUS :	6048/2
Path DeviceNet :	8C/01/0E	Type : UINT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : 1 s
<b>Paramètre conforme au profil DSP402.</b> Temps pour le calcul de la rampe d'accélération (temps pour aller de 0 à delta speed). L'écriture de ce paramètre provoque aussi la modification des paramètres : <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>[Accélération] (ACC)</b>,</li> <li>• Temps d'accélération ODVA.</li> </ul>		
<b>SPdL</b>	Nom du paramètre : <b>Delta vitesse de décélération</b>	
	Nom selon DSP402 : vl velocity deceleration/delta speed	
	Nom selon DRIVECOM : Speed-Deceleration/Delta speed	
	Adresse logique :	8614 = 16#21A6
	Index CANopen :	6049/1
	Index INTERBUS :	6049/1
Path DeviceNet :	8C/01/0F	Type : UDINT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : rpm
<b>Paramètre conforme au profil DSP402.</b> Vitesse pour le calcul de la rampe de décélération. Mot de 32 bits (poids faibles : 8614, poids forts : 8615). En cas d'écriture successive des registres 8614 et 8615, il convient d'écrire d'abord le registre 8614 puis le registre 8615. L'écriture de ce paramètre provoque aussi la modification des paramètres : <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>[Décélération] (DEC)</b>,</li> <li>• Temps de décélération ODVA.</li> </ul>		

## Paramètres de configuration et réglage du standard DSP402

Code	Description		
<b>SPdt</b>	Nom du paramètre :	<b>Delta temps de décélération</b>	
	Nom selon DSP402 :	vl velocity deceleration/delta time	
	Nom selon DRIVECOM :	Speed- Deceleration/Delta time	
	Adresse logique :	8616 = 16#21A8	Type : UINT
	Index CANopen :	6049/2	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS :	6049/2	Unité : 1 s
	Path DeviceNet :	8C/01/11	
	<p><b>Paramètre conforme au profil DSP402.</b>            Temps pour le calcul de la rampe de décélération (temps pour aller de 0 à delta speed).            L'écriture de ce paramètre provoque aussi la modification des paramètres :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>[Décélération] (DEC)</b>,</li> <li>• Temps de décélération ODVA.</li> </ul>		
<b>SPFn</b>	Nom du paramètre :	<b>Numérateur du coefficient de consigne de vitesse</b>	
	Nom selon DSP402 :	vl setpoint factor numerator	
	Nom selon DRIVECOM :	Setpoint-Factor-Numerator	
	Adresse logique :	8642 = 16#21C2	Type : INT
	Index CANopen :	604B/1	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS :	604B/1	Unité : -
	Path DeviceNet :	8C/01/2B	Réglage usine : 1
			Plage de réglage -32768 ... -1; 1 ... 32767
	<p><b>Paramètre conforme au profil DSP402.</b></p>		

# Paramètres de configuration et réglage du standard DSP402

Code	Description	
<b>SPFd</b>	<p>Nom du paramètre : <b>Dénominateur du coefficient de consigne de vitesse</b></p> <p>Nom selon DSP402 : vl setpoint factor denominator</p> <p>Nom selon DRIVECOM : Setpoint-Factor-Denominator</p>	
	<p>Adresse logique : 8643 = 16#21C3</p> <p>Index CANopen : 604B/2</p> <p>Index INTERBUS : 604B/2</p> <p>Path DeviceNet : 8C/01/2C</p>	<p>Type : INT</p> <p>Lecture / écriture : R/W</p> <p>Unité : -</p> <p>Réglage usine : 1</p> <p>Plage de réglage -32768 ... -1; 1 ... 32767</p>
<p><b>Paramètre conforme au profil DSP402.</b></p> <p>Le coefficient sur la consigne de vitesse est obtenu par les paramètres )Diviseur) et )Multiplieur).</p> <p>Ces paramètres n'ont pas d'unité et peuvent prendre une valeur de -32768 à 32767, valeur 0 excue.</p> <p>Le coefficient sert à modifier la résolution ou la direction de la consigne. Il s'applique à la consigne, aux références et aux valeurs de sortie de la fonction vitesse uniquement.</p> <p>Consigne :</p>  <p>Références et valeurs de sorties :</p> 		

# Paramètres de configuration et réglage du standard ODVA

Code	Description			
<b>ACCd</b>	Nom du paramètre :	<b>Temps d'accélération ODVA</b>		
	Nom selon ODVA :	AccelTime		
	Adresse logique :	-	Type :	UINT
	Index CANopen :	-	Lecture / écriture :	R/W
	Index INTERBUS :	-	Unité :	ms
	Path DeviceNet :	2A/01/12		
	<p><b>Paramètre conforme au profil ODVA.</b>            Vitesse pour le calcul de la rampe d'accélération.            L'écriture de ce paramètre provoque aussi la modification des paramètres :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>[Accélération] (ACC)</b>,</li> <li>• DSP402 "vl velocity acceleration/delta speed" (<b>SPAL</b>) et "vl velocity acceleration/delta time" (<b>SPAt</b>).</li> </ul> Paramètre accessible uniquement par DeviceNet.			
<b>dECd</b>	Nom du paramètre :	<b>Temps de décélération ODVA</b>		
	Nom selon ODVA :	DecelTime		
	Adresse logique :	-	Type :	UINT
	Index CANopen :	-	Lecture / écriture :	R/W
	Index INTERBUS :	-	Unité :	ms
	Path DeviceNet :	2A/01/13		
	<p><b>Paramètre conforme au profil ODVA.</b>            Vitesse pour le calcul de la rampe de décélération.            L'écriture de ce paramètre provoque aussi la modification des paramètres :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• <b>[Décélération] (dEC)</b>,</li> <li>• DSP402 "vl velocity deceleration/delta speed" (<b>SPdL</b>) et "vl velocity deceleration/delta time" (<b>SPDt</b>).</li> </ul> Paramètre accessible uniquement par DeviceNet.			

## [1.1 SIMPLY START] (SIM-)

Code	Description	
<b>CFG</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Macro configuration]</b>	
	Adresse logique :	3052 = 16#BEC
	Index CANopen :	2000/35
	Index INTERBUS :	5FBC/07
	Path DeviceNet :	70/01/35
	Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0	
	0 = <b>[Start/stop] (StS)</b> : Marche/arrêt 1 = <b>[Manut.] (HdG)</b> : Manutention 2 = <b>[Levage] (HSt)</b> : Levage 3 = <b>[Usage gén.] (GEn)</b> : Usage général 4 = <b>[PID régul.] (PId)</b> : Régulation PID 5 = <b>[Network C.] (nEt)</b> : Bus de communication 6 = <b>[Maître/escl.] (MSL)</b> : Maître/esclave	
<b>CCFG</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Macro perso.]</b>	
	Adresse logique :	3053 = 16#BED
	Index CANopen :	2000/36
	Index INTERBUS :	5FB9/02
	Path DeviceNet :	70/01/36
	Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R	
	1 = <b>[Oui] (YES)</b> : Paramètre en lecture seulement.	



## [1.3 REGLAGES] (SEt-)

Code	Description	
<b>LSP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Petite vitesse]</b>	
	Adresse logique : 3105 = 16#C21	Type : UINT
	Index CANopen : 2001/6	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/76	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 70/01/6A	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à <b>HSP</b>
Fréquence moteur à consigne mini		
<b>HSP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Grande vitesse]</b>	
	Adresse logique : 3104 = 16#C20	Type : UINT
	Index CANopen : 2001/5	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/75	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 70/01/69	Réglage usine : Selon <b>bFr</b> <sup>(1)</sup> Plage de réglage : <b>LSP</b> à 10 000
Fréquence moteur à consigne maxi		
<b>ItH</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Courant therm. mot.]</b>	
	Adresse logique : 9622 = 16#2596	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/17	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/DB	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 2A/01/0A	Réglage usine : Selon calibre variateur Plage de réglage : 0,2 In à 1,5 In <sup>(2)</sup>
Courant de protection thermique du moteur		
<b>SFC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[K filtre boucle vit.]</b>	
	Adresse logique : 9105 = 16#2391	Type : UINT
	Index CANopen : 203D/6	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/29	Unité : 1
	Path DeviceNet : 8E/01/6A	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 100
Coefficient de filtrage de la boucle de vitesse.		
<b>SPG</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gain prop. vit.]</b>	
	Adresse logique : 9103 = 16#238F	Type : UINT
	Index CANopen : 203D/4	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/D1	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 8E/01/68	Réglage usine : 40 Plage de réglage : 0 à 1 000
Gain proportionnel de la boucle de vitesse.		

<sup>(1)</sup> Selon **bFr**, voir "bFr", page 148.

Si **bFr** = 0 : réglage usine = 500

Si **bFr** = 1 : réglage usine = 600

<sup>(2)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

## [1.3 REGLAGES] (SEt-)

Code	Description			
<b>SlT</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps integr. vit.]</b>			
	Adresse logique :	9104 = 16#2390	Type :	UINT
	Index CANopen :	203D/5	Lecture / écriture :	R/W
	Index INTERBUS :	5FBF/28	Unité :	1%
	Path DeviceNet :	8E/01/69	Réglage usine :	100
	Plage de réglage : 1 à 1000			
	Constante de temps de l'intégral de la boucle de vitesse.			
<b>CLI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Limitation courant]</b>			
	Adresse logique :	9201 = 16#23F1	Type :	UINT
	Index CANopen :	203E/2	Lecture / écriture :	R/W
	Index INTERBUS :	5FB3/D2	Unité :	0,1 A
	Path DeviceNet :	8F/01/02	Réglage usine :	1,5 In <sup>(1)</sup>
	Plage de réglage : Selon <b>SFr</b> <sup>(2)</sup>			
	Permet de limiter le courant du moteur.			
<b>FLU</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fluxage moteur]</b>			
	Adresse logique :	13902 = 16#364E	Type :	WORD (énumération)
	Index CANopen :	206D/3	Lecture / écriture :	R/W
	Index INTERBUS :	5FB4/05	Réglage usine :	2
	Path DeviceNet :	A6/01/67		
	0 = <b>[Non Continu] (FnC)</b> : Mode Non Continu, 1 = <b>[Continu] (FCt)</b> : Mode Continu, 2 = <b>[Non] (FnO)</b> : Fonction inactive.			
<b>tLS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps petite vit.]</b>			
	Adresse logique :	11701 = 16#2DB5	Type :	UINT
	Index CANopen :	2057/2	Lecture / écriture :	R/W
	Index INTERBUS :	5FB3/F8	Unité :	0,1 s
	Path DeviceNet :	9B/01/66	Réglage usine :	0
	Plage de réglage : 0 à 9 999			
	Temps maxi de fonctionnement en <b>[Petite vitesse] (LSP)</b> voir "LSP", page <b>145</b> .			
<b>Ctd</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Seuil de courant]</b>			
	Adresse logique :	11001 = 16#2AF9	Type :	UINT
	Index CANopen :	2050/2	Lecture / écriture :	R/W
	Index INTERBUS :	5FB3/E3	Unité :	0,1 A
	Path DeviceNet :	98/01/02	Réglage usine :	In <sup>(1)</sup>
	Plage de réglage : 0 à 1,5 In <sup>(1)</sup>			
	Seuil de courant de la fonction <b>[Seuil I att] (CtA)</b> affectée à un relais ou une sortie logique, voir page <b>179</b> .			

<sup>(1)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

<sup>(2)</sup> Selon **SFr**, voir "SFr", page **162**

Si **SFr** ≥ 0 : plage de réglage = 0 à 1,65 In <sup>(1)</sup>

Si **SFr** < 0 : plage de réglage = 0 à 1,36 In <sup>(1)</sup>

## [1.3 REGLAGES] (SEt-)

Code	Description	
<b>Ftd</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Seuil de fréquence]</b>	
	Adresse logique :	11003 = 16#2AFB
	Index CANopen :	2050/4
	Index INTERBUS :	5FB3/E5
	Path DeviceNet :	98/01/04
		Type : UINT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : 0,1 Hz
		Réglage usine : Selon <b>bFr</b> <sup>(1)</sup>
		Plage de réglage : 0 à 5 000 ou 10 000, selon calibre variateur.
Seuil de fréquence de la fonction <b>[Fréq. att.] (FtA)</b> affectée à un relais ou une sortie logique.		
<b>F2d</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Seuil fréquence 2]</b>	
	Adresse logique :	11004 = 16#2AFC
	Index CANopen :	2050/5
	Index INTERBUS :	5FB3/E6
	Path DeviceNet :	98/01/05
		Type : UINT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : 0,1 Hz
		Réglage usine : Selon <b>bFr</b> <sup>(1)</sup>
		Plage de réglage : 0 à 5 000 ou 10 000, selon calibre variateur.
Seuil de fréquence de la fonction <b>[Fréq. 2 att.] (F2A)</b> affectée à un relais ou une sortie logique.		

<sup>(1)</sup> Selon **bFr**, voir "bFr", page 148

Si **bFr** = 0 : réglage usine = 500

Si **bFr** = 1 : réglage usine = 600

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>bFr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Standard fréq. mot.]</b>	
	Adresse logique : 3015 = 16#BC7	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2000/10	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/05	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 70/01/10	
0 = <b>[50 Hz] (50)</b> : IEC 1 = <b>[60 Hz] (60)</b> : NEMA Ce paramètre modifie les pré-réglages des paramètres : <b>[Grande vitesse] (HSP)</b> , voir "HSP", page 145, <b>[Seuil de fréquence] (Ftd)</b> , voir "Ftd", page 147, <b>[Tension nom. mot.] (UnS)</b> , voir ci-dessous, <b>[Fréq. nom. mot.] (FrS)</b> , voir "FrS", page 149 et <b>[Fréquence maxi.] (tFr)</b> , voir "tFr", page 149.		
<b>nPr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Puissance nom. mot.]</b>	
	Adresse logique : 9613 = 16#258D	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/E	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FC2/0A	Unité : Selon calibre variateur et <b>bFr</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 91/01/0E	Réglage usine : Selon calibre variateur
Plage de réglage : Selon calibre variateur		
Puissance nominale moteur inscrite sur sa plaque signalétique.		
<b>UnS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Tension nom. mot.]</b>	
	Adresse logique : 9601 = 16#2581	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/D3	Unité : 1 V
	Path DeviceNet : 77/01/10	Réglage usine : Selon tension variateur et <b>bFr</b>
Plage de réglage : Selon tension variateur <sup>(2)</sup>		
Tension nominale moteur inscrite sur sa plaque signalétique.		
<b>nCr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Courant nom. mot.]</b>	
	Adresse logique : 9603 = 16#2583	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/4	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/D5	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 91/01/04	Réglage usine : Selon calibre variateur
Plage de réglage : 0,25 In à 1,5 In <sup>(3)</sup>		
Courant nominal moteur inscrit sur sa plaque signalétique.		

<sup>(1)</sup> Selon calibre variateur et selon **bFr**,  
 Si **bFr** = 0 et si puissance > 75 kW : Unité = 1 kW  
 Si **bFr** = 0 et si puissance ≤ 75 kW : Unité = 0,01 kW  
 Si **bFr** = 1 : Unité = 0,1 HP quelle que soit la puissance

<sup>(2)</sup> Selon tension variateur,  
 ATV71●●●M3X : Plage de réglage = 100 à 240  
 ATV71●●●N4 : Plage de réglage = 200 à 480

<sup>(3)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>FrS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fréq. nom. mot.]</b>	
	Adresse logique : 9602 = 16#2582	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/D4	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 91/01/03	Réglage usine : Selon <b>bFr</b> <sup>(1)</sup> Plage de réglage : 0 à 5 000 ou 10 000
Fréquence nominale moteur inscrite sur sa plaque signalétique.		
<b>nSP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Vitesse nom. mot.]</b>	
	Adresse logique : 9604 = 16#2584	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/5	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/D6	Unité : 1 RPM
	Path DeviceNet : 91/01/05	Réglage usine : Selon calibre variateur Plage de réglage : 0 à 60 000
Vitesse nominale moteur inscrite sur sa plaque signalétique.		
<b>tFr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fréquence maxi.]</b>	
	Adresse logique : 3103 = 16#C1F	Type : UINT
	Index CANopen : 2001/4	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/74	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 70/01/68	Réglage usine : Selon <b>bFr</b> <sup>(2)</sup> Plage de réglage : 100 à 5 000 ou 10 000
<b>tUn</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Auto-réglage]</b>	
	Adresse logique : 9608 = 16#2588	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2042/9	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/D7	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 91/01/09	
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Auto-réglage non fait. 1 = <b>[Oui]</b> (YES) : L'auto-réglage est fait dès que possible, puis le paramètre passe automatiquement à <b>[Fait]</b> (dOnE). 2 = <b>[Fait]</b> (dOnE) : Utilisation des valeurs données par le précédent auto-réglage.		
<b>AUt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Auto-réglage auto]</b>	
	Adresse logique : 9615 = 16#258F	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2042/10	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FC2/0B	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 91/01/10	
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction inactive. 1 = <b>[Oui]</b> (YES) : L'auto-réglage est fait à chaque mise sous tension.		

<sup>(1)</sup> Selon **bFr**, voir "bFr", page 148.

Si **bFr** = 0 : Réglage usine : 500

Si **bFr** = 1 : Réglage usine : 600

<sup>(2)</sup> Selon **bFr**, voir "bFr", page 148.

Si **bFr** = 0 : Réglage usine : 600

Si **bFr** = 1 : Réglage usine : 720

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>tUS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Etat Auto-réglage]</b>	
	Adresse logique : 9609 = 16#2589	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2042/A	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FC2/08	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 91/01/0A	
<p>0 = <b>[Non fait] (tAb)</b> : La valeur par défaut de résistance du stator est utilisée pour commander le moteur.            1 = <b>[En attente] (PEnd)</b> : L'auto-réglage a été demandé mais n'est pas encore effectué.            2 = <b>[En cours] (PrOG)</b> : Auto-réglage en cours.            3 = <b>[Echec] (FAIL)</b> : L'auto-réglage a échoué.            4 = <b>[Fait] (dOnE)</b> : La résistance stator mesurée par la fonction auto-réglage est utilisée pour commander le moteur.            5 = <b>[Perso.] (CUS)</b> : L'auto-réglage a été effectué mais au moins un paramètre fixé par cet auto-réglage a été ensuite modifié.</p>		
<b>PHr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Rotation phase]</b>	
	Adresse logique : 13401 = 16#3459	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2068/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/5F	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A4/01/02	
<p>0 = <b>[ABC] (AbC)</b> : Sens normal.            1 = <b>[ACB] (ACb)</b> : Sens inverse.            Ce paramètre permet d'inverser le sens de rotation du moteur sans inverser le câblage.</p>		
<b>Ctt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type cde moteur]</b>	
	Adresse logique : 9607 = 16#2587	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2042/8	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FC2/06	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 91/01/08	
<p>0 = <b>[SVC U] (UUC)</b> : Contrôle vectoriel de flux en tension, en boucle ouverte.            1 = <b>[SVC I] (CUC)</b> : Contrôle vectoriel de flux en courant, en boucle ouverte.            2 = <b>[FVC] (FUC)</b> : Contrôle vectoriel de flux en courant, en boucle fermée pour moteur avec capteur type codeur incrémental.            3 = <b>[U/F 2pts] (UF2)</b> : Loi U/F simple, sans compensation de glissement.            4 = <b>[U/F 5pts] (UF5)</b> : Loi U/F à 5 segments            5 = <b>[Mot. sync.] (SYn)</b> : Pour moteurs synchrones à aimant permanent à force électromotrice FEM sinusoïdale uniquement.</p>		
<b>U0</b>	Affichage sur le terminal : <b>[U0]</b>	
	Adresse logique : 12401 = 16#3071	Type : UINT
	Index CANopen : 205E/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/2A	Unité : 1 V
	Path DeviceNet : 9F/01/02	Réglage usine : 0
<p>Plage de réglage : 0 à 600</p> <p>Réglage loi U/F.</p>		

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>U1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[U1]</b>	
	Adresse logique :	12403 = 16#3073
	Index CANopen :	205E/4
	Index INTERBUS :	5FBD/2B
	Path DeviceNet :	9F/01/04
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	1 V
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 600
	Réglage loi U/F.	
<b>F1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[F1]</b>	
	Adresse logique :	12404 = 16#3074
	Index CANopen :	205E/5
	Index INTERBUS :	5FBD/2C
	Path DeviceNet :	9F/01/05
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 10 000 <sup>(1)</sup>
	Réglage loi U/F.	
<b>U2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[U2]</b>	
	Adresse logique :	12405 = 16#3075
	Index CANopen :	205E/6
	Index INTERBUS :	5FBD/2D
	Path DeviceNet :	9F/01/06
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	1 V
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 600
	Réglage loi U/F.	
<b>F2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[F2]</b>	
	Adresse logique :	12406 = 16#3076
	Index CANopen :	205E/7
	Index INTERBUS :	5FBD/2E
	Path DeviceNet :	9F/01/07
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 10 000 <sup>(1)</sup>
	Réglage loi U/F.	
<b>U3</b>	Affichage sur le terminal : <b>[U3]</b>	
	Adresse logique :	12407 = 16#3077
	Index CANopen :	205E/8
	Index INTERBUS :	5FBD/2F
	Path DeviceNet :	9F/01/08
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	1 V
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 600
	Réglage loi U/F.	

<sup>(1)</sup> Avec les conditions :  $F1 \leq F2 \leq F3 \leq F4 \leq F5$ .

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>F3</b>	Affichage sur le terminal : <b>[F3]</b>	
	Adresse logique :	12408 = 16#3078
	Index CANopen :	205E/9
	Index INTERBUS :	5FBD/30
	Path DeviceNet :	9F/01/09
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 10 000 <sup>(1)</sup>
	Réglage loi U/F.	
<b>U4</b>	Affichage sur le terminal : <b>[U4]</b>	
	Adresse logique :	12409 = 16#3079
	Index CANopen :	205E/9
	Index INTERBUS :	5FBD/31
	Path DeviceNet :	9F/01/0A
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	1 V
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 600
	Réglage loi U/F.	
<b>F4</b>	Affichage sur le terminal : <b>[F4]</b>	
	Adresse logique :	12410 = 16#307A
	Index CANopen :	205E/B
	Index INTERBUS :	5FBD/32
	Path DeviceNet :	9F/01/0B
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 10 000 <sup>(1)</sup>
	Réglage loi U/F.	
<b>U5</b>	Affichage sur le terminal : <b>[U5]</b>	
	Adresse logique :	12411 = 16#307B
	Index CANopen :	205E/C
	Index INTERBUS :	5FBD/33
	Path DeviceNet :	9F/01/0C
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	1 V
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 600
	Réglage loi U/F. Paramètre accessible si <b>[Type cde moteur] (Ctt) = [U/F 5pts] (UF5)</b> .	
<b>F5</b>	Affichage sur le terminal : <b>[F5]</b>	
	Adresse logique :	12412 = 16#307C
	Index CANopen :	205E/D
	Index INTERBUS :	5FBD/34
	Path DeviceNet :	9F/01/0D
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 10 000 <sup>(1)</sup>
	Réglage loi U/F.	

<sup>(1)</sup> Avec les conditions :  $F1 \leq F2 \leq F3 \leq F4 \leq F5$ .



## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>UC2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Contrôle vect. 2pt.]</b>	
	Adresse logique : 14201 = 16#3779	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2070/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/80	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A8/01/02	
	0 = <b>[Non] (nO)</b> : Fonction inactive. 1 = <b>[Oui] (YES)</b> : Fonction active.	
<b>UCP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[U Puissance Cste]</b>	
	Adresse logique : 14202 = 16#377A	Type : UINT
	Index CANopen : 2070/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/81	Unité : 1 V
	Path DeviceNet : A8/01/03	Réglage usine : <b>[Tension nom. mot.] (UnS)</b> Plage de réglage : Selon calibre
<b>FCP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fréq. Puiss. Cste]</b>	
	Adresse logique : 14203 = 16#377B	Type : UINT
	Index CANopen : 2070/4	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/82	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : A8/01/04	Réglage usine : <b>[Fréq. nom. mot.] (FrS)</b> Plage de réglage : Selon calibre

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>nCrS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Courant nom. syn.]</b>	
	Adresse logique : 9670 = 16#25C6	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/47	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FC2/1E	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 91/01/47	Réglage usine : Selon calibre variateur Plage de réglage : 0,25 In à 1,5 In <sup>(1)</sup>
Courant nominal du moteur synchrone inscrit sur sa plaque signalétique.		
<b>nSPS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Vitesse nom. syn.]</b>	
	Adresse logique : 9671 = 16#25C7	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/48	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FC2/1F	Unité : 1 RPM
	Path DeviceNet : 91/01/48	Réglage usine : Selon calibre variateur Plage de réglage : 0 à 60 000
Vitesse nominale du moteur synchrone inscrit sur sa plaque signalétique.		
<b>PPnS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Paires pôles syn.]</b>	
	Adresse logique : 9672 = 16#25C8	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/49	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FC2/20	Unité : 1
	Path DeviceNet : 91/01/49	Réglage usine : Selon calibre variateur Plage de réglage : 1 à 50
Nombre de paires de pôles du moteur synchrone.		
<b>PHS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Constante FEM syn.]</b>	
	Adresse logique : 9673 = 16#25C9	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/4A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FC2/21	Unité : 0,1 V/1 000 RPM
	Path DeviceNet : 91/01/4A	Réglage usine : Selon calibre variateur Plage de réglage : 0 à 65 535
Constante de FEM du moteur synchrone, en Volts par 1000 RPM.		
<b>LdS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Inductance axe d]</b>	
	Adresse logique : 9674 = 16#25CA	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/4B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FC2/22	Unité : 0,01 mH
	Path DeviceNet : 91/01/4B	Réglage usine : Selon calibre variateur Plage de réglage : 0 à 65 535
Inductance statorique axe "d" en mH.		

<sup>(1)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>LqS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Inductance axe q]</b>	
	Adresse logique : 9675 = 16#25CB	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/4C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FC2/23	Unité : 0,01 mH
	Path DeviceNet : 91/01/4C	Réglage usine : Selon calibre variateur Plage de réglage : 0 à 65 535
Inductance statorique axe "q" en mH.		
<b>rSAS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Résist. stator syn.]</b>	
	Adresse logique : 9682 = 16#25D2	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/53	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FC2/26	Unité : Selon calibre variateur <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 91/01/53	Réglage usine : Selon calibre variateur Plage de réglage : 0 à 65 535
Résistance statorique à froid (par enroulement).		

<sup>(1)</sup> Selon calibre variateur,

Si Puissance > 75 kW : Unité = 1  $\mu\Omega$

Si Puissance  $\leq$  75 kW : Unité = 1 m $\Omega$

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description			
<b>UFr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Compensation RI]</b>			
	Adresse logique :	9623 = 16#2597	Type :	UINT
	Index CANopen :	2042/18	Lecture / écriture :	R/W
	Index INTERBUS :	5FC2/0E	Unité :	1%
	Path DeviceNet :	91/01/18	Réglage usine :	100
			Plage de réglage :	25 à 200
	Permet d'optimiser le couple à très basse vitesse.			
<b>SLP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Comp. glissement]</b>			
	Adresse logique :	9625 = 16#2599	Type :	UINT
	Index CANopen :	2042/1A	Lecture / écriture :	R/W
	Index INTERBUS :	5FB3/DC	Unité :	1%
	Path DeviceNet :	91/01/1A	Réglage usine :	100
			Plage de réglage :	0 à 150
	Permet d'ajuster la compensation de glissement autour de la valeur fixée par la vitesse nominale moteur.			

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>rSM</b>	Affichage sur le terminal : <b>[R1r]</b>	
	Adresse logique : 9640 = 16#25A8	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/29	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/DF	Unité : Selon calibre variateur <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 91/01/29	Plage de réglage : 0 à 65 535
Résistance statorique à froid, calculée par le variateur.		
<b>IdM</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Idr]</b>	
	Adresse logique : 9650 = 16#25B2	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/33	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/E0	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 91/01/33	Plage de réglage : 0 à 65 535
Courant magnétisant, calculé par le variateur.		
<b>LFM</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Lfr]</b>	
	Adresse logique : 9660 = 16#25BC	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/3D	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/E1	Unité : 0,01 mH
	Path DeviceNet : 91/01/3D	Plage de réglage : 0 à 65 535
Inductance de fuite, calculée par le variateur.		
<b>trM</b>	Affichage sur le terminal : <b>[T2r]</b>	
	Adresse logique : 9665 = 16#25C1	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/42	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/E2	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 91/01/42	Plage de réglage : 0 à 65 535
Constante de temps rotorique en ms, calculée par le variateur.		
<b>nSL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[NSLr]</b>	
	Adresse logique : 9605 = 16#2585	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/6	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/DD	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 91/01/06	Plage de réglage : 0 à 65 535
Glissement nominal en Hz, calculé par le variateur.		

<sup>(1)</sup> Selon calibre variateur,

Si Puissance > 75 kW : Unité = 1  $\mu\Omega$

Si Puissance  $\leq$  75 kW : Unité = 1 m $\Omega$

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description			
<b>PPn</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Pr]</b>			
	Adresse logique :	9618 = 16#2592	Type :	UINT
	Index CANopen :	2042/13	Lecture / écriture :	R
	Index INTERBUS :	5FB3/DA	Unité :	1
	Path DeviceNet :	91/01/13	Plage de réglage :	1 à 100
Nombre de paires de pôles, calculé par le variateur.				
<b>rSA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[R1w]</b>			
	Adresse logique :	9642 = 16#25AA	Type :	UINT
	Index CANopen :	2042/2B	Lecture / écriture :	R/WS
	Index INTERBUS :	5FC2/11	Unité :	Selon calibre variateur <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet :	91/01/2B	Plage de réglage :	0 à 65 535
Résistance statorique à froid (par enroulement).				
<b>IdA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Idw]</b>			
	Adresse logique :	9652 = 16#25B4	Type :	UINT
	Index CANopen :	2042/35	Lecture / écriture :	R/WS
	Index INTERBUS :	5FC2/15	Unité :	0,1 A
	Path DeviceNet :	91/01/35	Réglage usine :	0
Plage de réglage : 0 à 65 535				
Courant magnétisant,.				
<b>LFA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Lfw]</b>			
	Adresse logique :	9662 = 16#25BE	Type :	UINT
	Index CANopen :	2042/3F	Lecture / écriture :	R/WS
	Index INTERBUS :	5FC2/19	Unité :	0,01 mH
	Path DeviceNet :	91/01/3F	Réglage usine :	0
Plage de réglage : 0 à 65 535				
Inductance de fuite.				
<b>trA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[T2w]</b>			
	Adresse logique :	9667 = 16#25C3	Type :	UINT
	Index CANopen :	2042/44	Lecture / écriture :	R/WS
	Index INTERBUS :	5FC2/1C	Unité :	1 ms
	Path DeviceNet :	91/01/44	Réglage usine :	0
Plage de réglage : 0 à 65 535				
Constante de temps rotorique.				

<sup>(1)</sup> Selon calibre variateur,

Si Puissance > 75 kW : Unité = 1  $\mu\Omega$

Si Puissance  $\leq$  75 kW : Unité = 1 m $\Omega$

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>rSMS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[R1rS]</b>	
	Adresse logique : 9680 = 16#25D0	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/51	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FB9/E3	Unité : Selon calibre variateur <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 91/01/51	Plage de réglage : 0 à 65 535
Résistance statorique à froid (par enroulement).		
<b>FrSS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fréq. nom. syn.]</b>	
	Adresse logique : 9679 = 16#25CF	Type : UINT
	Index CANopen : 2042/50	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FC2/24	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 91/01/50	Plage de réglage : 100 à 5 000
Fréquence nominale moteur, calculée par le variateur.		
<b>EnS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Signaux codeur]</b>	
	Adresse logique : 5608 = 16#15E8	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 201A/A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/75	Réglage usine : 1
	Path DeviceNet : 7D/01/09	
0 = [----] (nO) : Carte absente. 1 = [AABB] (AAbb) : Pour signaux A, A-, B, B-. 2 = [AB] (Ab) : Pour signaux A, B. 3 = [A] (A) : Pour signal A.		
<b>PGI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Nombre impulsions]</b>	
	Adresse logique : 5604 = 16#15E4	Type : UINT
	Index CANopen : 201A/5	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/7E	Unité : 1
	Path DeviceNet : 7D/01/05	Plage de réglage : 100 à 5 000
Nombre d'impulsions par tour de codeur.		

<sup>(1)</sup> Selon calibre variateur,  
 Si Puissance > 75 kW : Unité = 1  $\mu\Omega$   
 Si Puissance  $\leq$  75 kW : Unité = 1 m $\Omega$

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>EnC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Vérificateur codeur]</b>	
	Adresse logique : 5605 = 16#15E5	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 201A/6	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/7F	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 7D/01/06	
Vérification du retour codeur. 0 = <b>[Non fait] (nO)</b> : Vérification non faite. 1 = <b>[Oui] (YES)</b> : Active la surveillance du codeur. 2 = <b>[Fait] (dOnE)</b> : Vérification effectuée avec succès.		
<b>EnU</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Utilisation codeur]</b>	
	Adresse logique : 5606 = 16#15E6	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 201A/7	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/73	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 7D/01/07	
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Fonction inactive. 1 = <b>[Sécurité] (SEC)</b> : Le codeur est utilisé comme retour vitesse pour la surveillance uniquement. 2 = <b>[régul.et séc] (rEG)</b> : Le codeur est utilisé comme retour vitesse pour la régulation et pour la surveillance. 3 = <b>[Référence] (PGr)</b> : Le codeur est utilisé comme consigne.		



## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>EnA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[ENA system]</b>	
	Adresse logique :	12101 = 16#2F45
	Index CANopen :	205B/2
	Index INTERBUS :	5FBD/23
	Path DeviceNet :	9D/01/66
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction inactive. 1 = <b>[Oui]</b> (YES) : Fonction active.		Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0
<b>GPE</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gain prop. ENA]</b>	
	Adresse logique :	12103 = 16#2F47
	Index CANopen :	205B/4
	Index INTERBUS :	5FBF/7C
	Path DeviceNet :	9D/01/68
		Type : UINT Lecture / écriture : R/W Unité : 1 Réglage usine : 250 Plage de réglage : 1 à 9 999
<b>GIE</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gain intégral ENA]</b>	
	Adresse logique :	12104 = 16#2F48
	Index CANopen :	205B/5
	Index INTERBUS :	5FBF/7D
	Path DeviceNet :	9D/01/69
		Type : UINT Lecture / écriture : R/W Unité : 1 Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 9 999
<b>rAP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Rapport réduction]</b>	
	Adresse logique :	12105 = 16#2F49
	Index CANopen :	205B/6
	Index INTERBUS :	5FBF/7E
	Path DeviceNet :	9D/01/6A
		Type : UINT Lecture / écriture : R/W Unité : 0,1 Réglage usine : 100 Plage de réglage : 100 à 9 999

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>OFI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Filtre sinus]</b>	
	Adresse logique :	3109 = 16#C25
	Index CANopen :	2001/A
	Index INTERBUS :	5FBC/0B
	Path DeviceNet :	70/01/6E
0 = <b>[Non]</b> (nO) : pas de filtre sinus 1 = <b>[Oui]</b> (YES) : utilisation d'un filtre sinus, pour limiter les surtensions sur le moteur et diminuer le courant de fuite à la terre.		
<b>SFr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fréquence découpage]</b>	
	Adresse logique :	3102 = 16#C1E
	Index CANopen :	2001/3
	Index INTERBUS :	5FBF/02
	Path DeviceNet :	70/01/67
Fréquence de découpage.		
<b>CLI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Limitation courant]</b>	
	Adresse logique :	9201 = 16#23F1
	Index CANopen :	203E/2
	Index INTERBUS :	5FB3/D2
	Path DeviceNet :	8F/01/02
Première limitation de courant.		
<b>nrd</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Réduction bruit]</b>	
	Adresse logique :	3107 = 16#C23
	Index CANopen :	2001/8
	Index INTERBUS :	5FB3/78
	Path DeviceNet :	70/01/6C
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fréquence fixe 1 = <b>[Oui]</b> (YES) : Fréquence avec modulation aléatoire		
<b>SUL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Lim. surtens. mot]</b>	
	Adresse logique :	12601 = 16#3139
	Index CANopen :	2060/2
	Index INTERBUS :	5FBD/3C
	Path DeviceNet :	A0/01/02
Cette fonction limite les surtensions moteurs. 0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction inactive. 1 = <b>[Oui]</b> (YES) : Fonction active.		

(1) In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

(1) Selon **SFr**, voir ci-dessus.

Si **SFr** ≥ 20 : plage de réglage = 0 à 1,65 In <sup>(1)</sup>

Si **SFr** < 20 : plage de réglage = 0 à 1,36 In <sup>(1)</sup>

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description																
<b>SOP</b>	<p>Affichage sur le terminal : <b>[Optim. lim surtens]</b></p> <table border="1" data-bbox="240 309 1490 495"><tr><td data-bbox="240 309 863 353">Adresse logique :</td><td data-bbox="863 309 1177 353">12602 = 16#313A</td><td data-bbox="1177 309 1490 353">Type :</td><td data-bbox="1490 309 1490 353">WORD (énumération)</td></tr><tr><td data-bbox="240 353 863 398">Index CANopen :</td><td data-bbox="863 353 1177 398">2060/3</td><td data-bbox="1177 353 1490 398">Lecture / écriture :</td><td data-bbox="1490 353 1490 398">R/WS</td></tr><tr><td data-bbox="240 398 863 443">Index INTERBUS :</td><td data-bbox="863 398 1177 443">5FBD/3D</td><td data-bbox="1177 398 1490 443">Unité :</td><td data-bbox="1490 398 1490 443">1 <math>\mu</math>s</td></tr><tr><td data-bbox="240 443 863 495">Path DeviceNet :</td><td data-bbox="863 443 1177 495">A0/01/03</td><td data-bbox="1177 443 1490 495">Réglage usine :</td><td data-bbox="1490 443 1490 495">10</td></tr></table> <p>Paramètre d'optimisation des surtensions transitoires aux bornes du moteur.</p> <ul style="list-style-type: none"><li>6 = 6 <math>\mu</math>s</li><li>8 = 8 <math>\mu</math>s</li><li>10 = 10 <math>\mu</math>s</li></ul>	Adresse logique :	12602 = 16#313A	Type :	WORD (énumération)	Index CANopen :	2060/3	Lecture / écriture :	R/WS	Index INTERBUS :	5FBD/3D	Unité :	1 $\mu$ s	Path DeviceNet :	A0/01/03	Réglage usine :	10
Adresse logique :	12602 = 16#313A	Type :	WORD (énumération)														
Index CANopen :	2060/3	Lecture / écriture :	R/WS														
Index INTERBUS :	5FBD/3D	Unité :	1 $\mu$ s														
Path DeviceNet :	A0/01/03	Réglage usine :	10														

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>Ubr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Seuil freinage]</b>	
	Adresse logique : 14101 = 16#3715	Type : UINT
	Index CANopen : 206F/2	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/D4	Unité : 1 V
	Path DeviceNet : A7/01/66	Réglage usine : Selon tension variateur <sup>(1)</sup> Plage de réglage : Selon tension variateur et tension réseau
Seuil de tension du bus DC au-delà duquel le transistor de freinage agit et limite cette tension.		
<b>bbA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Equilibre freinage]</b>	
	Adresse logique : 14102 = 16#3716	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 206F/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/7B	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A7/01/67	
Fonction qui permet d'équilibrer la puissance de freinage entre les variateurs. 0 = <b>[Non] (nO)</b> : Fonction inactive. 1 = <b>[Oui] (YES)</b> : Fonction active.		
<b>LbA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Equilibre charge]</b>	
	Adresse logique : 14301 = 16#37DD	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2071/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/83	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A8/01/66	
Fonction qui permet de mieux répartir le couple entre deux moteurs. 0 = <b>[Non] (nO)</b> : Fonction inactive. 1 = <b>[Oui] (YES)</b> : Fonction active.		
<b>LbC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Correction charge]</b>	
	Adresse logique : 14302 = 16#37DE	Type : UINT
	Index CANopen : 2071/3	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/D5	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : A8/01/67	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 10 000
Correction nominale en Hz.		

<sup>(1)</sup> Selon tension variateur,

ATV71●●●M3X : Réglage usine = 395

ATV71●●●N4 : Réglage usine = 785

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Description	
<b>LbC1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Correction basse]</b>	
	Adresse logique :	14303 = 16#37DF
	Index CANopen :	2071/4
	Index INTERBUS :	5FBF/D6
	Path DeviceNet :	A8/01/68
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 9 999
Vitesse minimale pour la correction de charge.		
<b>LbC2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Correction haute]</b>	
	Adresse logique :	14304 = 16#37E0
	Index CANopen :	2071/5
	Index INTERBUS :	5FBF/D7
	Path DeviceNet :	A8/01/69
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	1
	Plage de réglage :	<b>LbC1 + 1 à 10 000</b>
Vitesse maximale pour la correction de charge.		
<b>LbC3</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Offset sur couple]</b>	
	Adresse logique :	14305 = 16#37E1
	Index CANopen :	2071/6
	Index INTERBUS :	5FBF/D8
	Path DeviceNet :	A8/01/6A
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	1%
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 300
Couple minimal pour la correction de charge.		
<b>LbF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Filtre équilibrage]</b>	
	Adresse logique :	14306 = 16#37E2
	Index CANopen :	2071/7
	Index INTERBUS :	5FBF/D9
	Path DeviceNet :	A8/01/6B
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	1 ms
	Réglage usine :	100
	Plage de réglage :	100 à 20 000
Filtrage de la correction de charge.		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

Code	Description	
<b>tCC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Cde 2 fils/3fils]</b>	
	Adresse logique : 11101 = 16#2B5D	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2051/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/E8	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 98/01/66	
	0 = <b>[Cde 2 fils] (2C)</b> : Commande 2 fils. 1 = <b>[Cde 3 fils] (3C)</b> : Commande 3 fils.	
<b>tCt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type cde 2 fils]</b>	
	Adresse logique : 11102 = 16#2B5E	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2051/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/E9	Réglage usine : 1
	Path DeviceNet : 98/01/67	
	0 = <b>[Niveau] (LEL)</b> : L'état 0 ou 1 est pris en compte pour la marche ou l'arrêt. 1 = <b>[Transition] (trn)</b> : Un changement d'état (transition ou front) est nécessaire pour enclencher la marche afin d'éviter un redémarrage intempestif après une interruption de l'alimentation. 2 = <b>[Priorité FW] (PFO)</b> : L'état 0 ou 1 est pris en compte pour la marche ou l'arrêt, mais l'entrée de sens "avant" est toujours prioritaire sur l'entrée de sens "arrière".	
<b>rrS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Aff. sens arrière]</b>	
	Adresse logique : 11105 = 16#2B61	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2051/6	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/FE	Réglage usine : Selon <b>tCC</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 98/01/6A	
	Affectation de la commande de sens arrière. 0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , et, en Profil I/O seulement : 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté, <b>ACC</b> et <b>dEC</b> sont validées. A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté, <b>AC2</b> et <b>dE2</b> sont validées.	

<sup>(1)</sup> Selon **tCC**, voir "tCC", page [166](#).

Si **tCC** = 0 : réglage usine = **[LI2] (LI2)**

Si **tCC** = 1 : réglage usine = **[LI3] (LI3)**

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION LI1] (LI-)

Code	Description	
<b>L1d</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Retard 0--&gt;1 LI1]</b>	
	Adresse logique : 4001 = 16#FA1	Type : UINT
	Index CANopen : 200A/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/0E	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 75/01/02	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 200
Ce paramètre permet de prendre en compte le passage à l'état 1 de l'entrée logique avec un retard réglable de 0 à 200 millisecondes, pour filtrer des perturbations éventuelles. Le passage à l'état 0 est pris en compte sans retard.		

### [CONFIGURATION Lix] (L--)

Toutes les entrées logiques présentes sur le variateur sont traitées comme l'exemple LI1 ci-dessus, jusqu'à LI6, LI10 ou LI14 selon la présence de cartes option.

Ci-dessous les tableaux donnant les adresses pour chacun des paramètres Lxd.

Code	L1d	L2d	L3d	L4d	L5d
Aff. sur le terminal	<b>[Retard 0--&gt;1 LI1]</b>	<b>[Retard 0--&gt;1 LI2]</b>	<b>[Retard 0--&gt;1 LI3]</b>	<b>[Retard 0--&gt;1 LI4]</b>	<b>[Retard 0--&gt;1 LI5]</b>
Adresse logique :	4001 = 16#FA1	4002 = 16#FA2	4003 = 16#FA3	4004 = 16#FA4	4005 = 16#FA5
Index CANopen :	200A/2	200A/3	200A/4	200A/5	200A/6
Index INTERBUS :	5FBC/0E	5FBC/0F	5FBC/10	5FBC/11	5FBC/12
Path DeviceNet :	75/01/02	75/01/03	75/01/04	75/01/05	75/01/06

Code	L6d	L7d	L8d	L9d	L10d
Aff. sur le terminal	<b>[Retard 0--&gt;1 LI6]</b>	<b>[Retard 0--&gt;1 LI7]</b>	<b>[Retard 0--&gt;1 LI8]</b>	<b>[Retard 0--&gt;1 LI9]</b>	<b>[Retard 0--&gt;1 LI10]</b>
Adresse logique :	4006 = 16#FA6	4007 = 16#FA7	4008 = 16#FA8	4009 = 16#FA9	4010 = 16#FAA
Index CANopen :	200A/7	200A/8	200A/9	200A/A	200A/B
Index INTERBUS :	5FBC/13	5FBC/14	5FBC/15	5FBC/16	5FBC/17
Path DeviceNet :	75/01/07	75/01/08	75/01/09	75/01/0A	75/01/0B

Code	L11d	L12d	L13d	L14d
Aff. sur le terminal	<b>[Retard 0--&gt;4 LI11]</b>	<b>[Retard 0--&gt;1 LI12]</b>	<b>[Retard 0--&gt;1 LI13]</b>	<b>[Retard 0--&gt;1 LI14]</b>
Adresse logique :	4011 = 16#FAB	4012 = 16#FAC	4013 = 16#FAD	4014 = 16#FAE
Index CANopen :	200A/C	200A/D	200A/E	200A/F
Index INTERBUS :	5FBC/18	5FBC/19	5FBC/1A	5FBC/1B
Path DeviceNet :	75/01/0C	75/01/0D	75/01/0E	75/01/0F

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

Code	Description	
<b>bSP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Forme référence]</b>	
	Adresse logique : 3106 = 16#C22	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2001/7	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/77	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 70/01/6B	
	<p>Ce paramètre définit la prise en compte de la consigne de vitesse, quel que soit le canal de consigne.</p> <p>0 = <b>[Standard] (bSd)</b> : A consigne nulle la fréquence = LSP. 1 = <b>[Ecrêtage] (bLS)</b> : A consigne = 0 à LSP la fréquence = LSP. 2 = <b>[Epiétage] (bnS)</b> : A consigne = 0 à LSP la fréquence = 0. 4 = <b>[Epiétage0%] (bnS0)</b> : Ce fonctionnement est équivalent au <b>[Standard] (bSd)</b> sauf qu'à consigne nulle la fréquence = 0 dans les cas suivants :</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- le signal est inférieur à la <b>[valeur mini]</b>, laquelle est supérieure à 0 (exemple 1 V sur une entrée 2 - 10 V),</li><li>- le signal est supérieur à la <b>[valeur mini]</b>, laquelle est supérieure à la <b>[valeur maxi]</b> (exemple 11 V sur une entrée 10 - 0 V).</li></ul> <p>Dans les cas où la plage de l'entrée est configurée "bidirectionnelle", le fonctionnement reste identique au <b>[Standard] (bSd)</b>.</p>	



## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION AI1] (AI1-)

Code	Description	
<b>AI1t</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type AI1]</b>	
	Adresse logique :	4402 = 16#1132
	Index CANopen :	200E/3
	Index INTERBUS :	5FBC/34
	Path DeviceNet :	77/01/03
1 = <b>[Tension] (10U)</b> : Entrée en tension.		
<b>UIL1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur mini AI1]</b>	
	Adresse logique :	4412 = 16#113C
	Index CANopen :	200E/D
	Index INTERBUS :	5FBC/38
	Path DeviceNet :	77/01/0D
<b>UIH1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur maxi AI1]</b>	
	Adresse logique :	4422 = 16#1146
	Index CANopen :	200E/17
	Index INTERBUS :	5FBC/3B
	Path DeviceNet :	77/01/17
<b>AI1F</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Filtre de AI1]</b>	
	Adresse logique :	4452 = 16#1164
	Index CANopen :	200E/35
	Index INTERBUS :	5FBC/44
	Path DeviceNet :	77/01/35
Filtrage des perturbations éventuelles.		
<b>AI1E</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Point X interm AI1]</b>	
	Adresse logique :	4462 = 16#116E
	Index CANopen :	200E/3F
	Index INTERBUS :	5FBC/48
	Path DeviceNet :	77/01/3F
Coordonnée du point de délinéarisation en entrée.		
<b>AI1S</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Point Y interm AI1]</b>	
	Adresse logique :	4472 = 16#1178
	Index CANopen :	200E/49
	Index INTERBUS :	5FBC/4C
	Path DeviceNet :	77/01/49
Coordonnée du point de délinéarisation en sortie (consigne fréquence).		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION AI2] (AI2-)

Code	Description	
<b>AI2t</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type AI2]</b>	
	Adresse logique :	4403 = 16#1133
	Index CANopen :	200E/4
	Index INTERBUS :	5FBC/35
	Path DeviceNet :	77/01/04
	1 = <b>[Tension] (10U)</b> : Entrée en tension. 2 = <b>[Courant] (0A)</b> : Entrée en courant.	
<b>CrL2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur mini AI2]</b>	
	Adresse logique :	4433 = 16#1151
	Index CANopen :	200E/22
	Index INTERBUS :	5FBC/3E
	Path DeviceNet :	77/01/22
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	0,1 mA
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 200
<b>UIL2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur mini AI2]</b>	
	Adresse logique :	4413 = 16#113D
	Index CANopen :	200E/E
	Index INTERBUS :	5FBC/39
	Path DeviceNet :	77/01/0E
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	0,1 V
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 100
<b>CrH2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur maxi AI2]</b>	
	Adresse logique :	4443 = 16#115B
	Index CANopen :	200E/2C
	Index INTERBUS :	5FBC/41
	Path DeviceNet :	77/01/2C
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	0,1 mA
	Réglage usine :	200
	Plage de réglage :	0 à 200
<b>UIH2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur maxi AI2]</b>	
	Adresse logique :	4423 = 16#1147
	Index CANopen :	200E/18
	Index INTERBUS :	5FBC/3C
	Path DeviceNet :	77/01/18
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	0,1 V
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 100
<b>AI2F</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Filtre de AI2]</b>	
	Adresse logique :	4453 = 16#1165
	Index CANopen :	200E/36
	Index INTERBUS :	5FBC/45
	Path DeviceNet :	77/01/36
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	0,01 s
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 1 000
	Filtrage des perturbations éventuelles.	

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

Code	Description	
<b>AI2L</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Plage de AI2]</b>	
	Adresse logique : 4483 = 16#1183	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200E/54	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/50	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 77/01/54	
	0 = <b>[0 - 100%]</b> (POS) : Entrée unidirectionnelle. 1 = <b>[+/- 100%]</b> (nEG) : Entrée bidirectionnelle.	
<b>AI2E</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Point X interm AI2]</b>	
	Adresse logique : 4463 = 16#116F	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/40	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/49	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 77/01/40	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 100
	Coordonnée du point de délinéarisation en entrée.	
<b>AI2S</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Point Y interm AI2]</b>	
	Adresse logique : 4473 = 16#1179	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/4A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/4D	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 77/01/4A	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 100
	Coordonnée du point de délinéarisation en sortie (consigne fréquence).	

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION AI3] (AI3-)

Code	Description	
<b>AI3t</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type AI3]</b>	
	Adresse logique : 4404 = 16#1134	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200E/5	Lecture / écriture : R
	Index INTERBUS : 5FBC/36	Réglage usine : 2
	Path DeviceNet : 77/01/05	
2 = <b>[Courant] (0A)</b> : Entrée en courant.		
<b>CrL3</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur mini AI3]</b>	
	Adresse logique : 4434 = 16#1152	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/23	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/3F	Unité : 0,1 mA
	Path DeviceNet : 77/01/23	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 200
<b>CrH3</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur maxi AI3]</b>	
	Adresse logique : 4444 = 16#115C	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/2D	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/42	Unité : 0,1 mA
	Path DeviceNet : 77/01/2D	Réglage usine : 200 Plage de réglage : 0 à 200
<b>AI3F</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Filtre de AI3]</b>	
	Adresse logique : 4454 = 16#1166	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/37	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/46	Unité : 0,01s
	Path DeviceNet : 77/01/37	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 1 000
Filtrage des perturbations éventuelles.		
<b>AI3L</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Plage de AI3]</b>	
	Adresse logique : 4484 = 16#1184	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200E/55	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/51	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 77/01/55	
0 = <b>[0 - 100%] (POS)</b> : Entrée unidirectionnelle. 1 = <b>[+/- 100%] (nEG)</b> : Entrée bidirectionnelle.		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

Code	Description	
<b>AI3E</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Point X interm AI3]</b>	
	Adresse logique : 4464 = 16#1170	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/41	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/4A	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 77/01/4A	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 100
Coordonnée du point de délinéarisation en entrée.		
<b>AI3S</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Point Y interm AI3]</b>	
	Adresse logique : 4474 = 16#117A	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/4B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/4E	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 77/01/4B	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 100
Coordonnée du point de délinéarisation en sortie (consigne fréquence).		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### CONFIGURATION AI4] (AI4-)

Code	Description	
<b>AI4t</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type AI4]</b>	
	Adresse logique : 4405 = 16#1135	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200E/6	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/37	Réglage usine : 2
	Path DeviceNet : 77/01/06	
	1 = <b>[Tension] (10U)</b> : Entrée en tension. 2 = <b>[Courant] (0A)</b> : Entrée en courant.	
<b>CrL4</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur mini AI4]</b>	
	Adresse logique : 4435 = 16#1153	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/24	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/40	Unité : 0,1 mA
	Path DeviceNet : 77/01/24	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 200
<b>UIL4</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur mini AI4]</b>	
	Adresse logique : 4415 = 16#113D	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/10	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/3A	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet : 77/01/10	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 100
<b>CrH4</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur maxi AI4]</b>	
	Adresse logique : 4445 = 16#115D	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/2E	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/43	Unité : 0,1 mA
	Path DeviceNet : 77/01/2E	Réglage usine : 200 Plage de réglage : 0 à 200
<b>UIH4</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur maxi AI4]</b>	
	Adresse logique : 4425 = 16#1149	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/1A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/3D	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet : 77/01/1A	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 100
<b>AI4F</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Filtre de AI4]</b>	
	Adresse logique : 4455 = 16#1167	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/38	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/47	Unité : 0,01 s
	Path DeviceNet : 77/01/38	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 1 000
	Filtrage des perturbations éventuelles.	

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

Code	Description	
<b>AI4L</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Plage de AI4]</b>	
	Adresse logique : 4485 = 16#1185	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200E/56	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/52	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 77/01/56	
0 = <b>[0 - 100%]</b> (POS) : Entrée unidirectionnelle. 1 = <b>[+/- 100%]</b> (nEG) : Entrée bidirectionnelle.		
<b>AI4E</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Point X internm AI4]</b>	
	Adresse logique : 4465 = 16#1171	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/42	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/4B	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 77/01/42	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 100
Coordonnée du point de délinéarisation en entrée.		
<b>AI4S</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Point Y interm AI4]</b>	
	Adresse logique : 4475 = 16#117B	Type : UINT
	Index CANopen : 200E/4C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/4F	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 77/01/4C	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 100
Coordonnée du point de délinéarisation en sortie (consigne fréquence).		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION RP] (PLI-)

Code	Description	
<b>PIL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur mini RP]</b>	
	Adresse logique :	13302 = 16#33F6
	Index CANopen :	2067/3
	Index INTERBUS :	5FBD/59
	Path DeviceNet :	A3/01/67
	Type :	INT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	0,01 kHz
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	- 3 000 à 3 000
	Fréquence correspondant à la vitesse mini.	
<b>PFR</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur maxi RP]</b>	
	Adresse logique :	13303 = 16#33F7
	Index CANopen :	2067/4
	Index INTERBUS :	5FBD/5A
	Path DeviceNet :	A3/01/68
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	0,01 kHz
	Réglage usine :	3 000
	Plage de réglage :	0 à 3 000
	Fréquence correspondant à la vitesse maxi.	
<b>PFI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Filtre de RP]</b>	
	Adresse logique :	13304 = 16#33F8
	Index CANopen :	2067/5
	Index INTERBUS :	5FBD/5B
	Path DeviceNet :	A3/01/69
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/WS
	Unité :	1 ms
	Réglage usine :	0
	Plage de réglage :	0 à 1 000
	Filtrage des perturbations éventuelles.	



## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIG. CODEUR] (IEn-)

Code	Description	
<b>EnS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Signaux codeur]</b>	
	Adresse logique : 5608 = 16#15E8	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 201A/9	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/75	Réglage usine : 1 (0 si carte codeur absente)
	Path DeviceNet : 7D/01/09	
<p>A configurer selon le type de codeur utilisé.</p> <p>0 = <b>[NON]</b> (nO) : Carte codeur absente.</p> <p>1 = <b>[AABB]</b> (AAbb) : Pour signaux A, A-, B, B-.</p> <p>2 = <b>[AB]</b> (Ab) : Pour signaux A, B.</p> <p>3 = <b>[A]</b> (A) : Pour signal A.</p>		
<b>EnC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Vérification codeur]</b>	
	Adresse logique : 5605 = 16#15E5	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 201A/6	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/7F	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 7D/01/06	
<p>Vérification du retour codeur.</p> <p>0 = <b>[Non fait]</b> (nO) : Vérification non faite.</p> <p>1 = <b>[Oui]</b> (YES) : Active la surveillance du codeur.</p> <p>2 = <b>[Fait]</b> (dOnE) : Vérification effectuée avec succès.</p>		
<b>EnU</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Utilisation codeur]</b>	
	Adresse logique : 5606 = 16#15E6	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 201A/7	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/73	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 7D/01/07	
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction inactive. Dans ce cas les autres paramètres ne sont pas accessibles.</p> <p>1 = <b>[Sécurité]</b> (SEC) : Le codeur est utilisé comme retour vitesse pour la surveillance uniquement.</p> <p>2 = <b>[régul.et séc]</b> (rEG) : Le codeur est utilisé comme retour vitesse pour la régulation et pour la surveillance. Cette configuration est automatique si le variateur est configuré en boucle fermée, et n'est possible que dans ce cas.</p> <p>3 = <b>[Référence]</b> (PGr) : Le codeur est utilisé comme consigne.</p>		
<b>PGI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Nombre impulsions]</b>	
	Adresse logique : 5604 = 16#15E4	Type : UINT
	Index CANopen : 201A/5	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/7E	Unité : 1
	Path DeviceNet : 7D/01/05	Réglage usine : 1 024
<p>Plage de réglage : 100 à 5 000</p> <p>Nombre d'impulsions par tour de codeur.</p>		
<b>PGA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type référence]</b>	
	Adresse logique : 13301 = 16#33F5	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2067/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/58	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A3/01/66	
<p>0 = <b>[Codeur]</b> (EnC) : Utilisation d'un codeur.</p> <p>1 = <b>[Géné. fréq]</b> (PtG) : Utilisation d'un générateur de fréquence (consigne non signée).</p>		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

Code	Description	
<b>EIL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur mini fréq]</b>	
	Adresse logique :	13310 = 16#33FE
	Index CANopen :	2067/B
	Index INTERBUS :	5FBD/5C
	Path DeviceNet :	A3/01/6F
Fréquence correspondant à la vitesse mini.		Type : INT Lecture / écriture : R/WS Unité : 0,01 kHz Réglage usine : 0 Plage de réglage : -30 000 à 30 000
<b>EFr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur maxi fréq]</b>	
	Adresse logique :	13311 = 16#33FF
	Index CANopen :	2067/C
	Index INTERBUS :	5FBD/5D
	Path DeviceNet :	A3/01/70
Fréquence correspondant à la vitesse maxi.		Type : UINT Lecture / écriture : R/WS Unité : 0,01 kHz Réglage usine : 30 000 Plage de réglage : 0 à 30 000
<b>EFI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Filtre signal fréq]</b>	
	Adresse logique :	13312 = 16#3400
	Index CANopen :	2067/D
	Index INTERBUS :	5FBD/5E
	Path DeviceNet :	A3/01/71
Filtrage des perturbations éventuelles.		Type : UINT Lecture / écriture : R/WS Unité : 1 ms Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 1 000

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION R1] (RI-)

Code	Description																
<b>r1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectatoin R1]</b>																
	<table border="1"> <tr> <td>Adresse logique :</td> <td>5001 = 16#1389</td> <td>Type :</td> <td>WORD (énumération)</td> </tr> <tr> <td>Index CANopen :</td> <td>2014/2</td> <td>Lecture / écriture :</td> <td>R/WS</td> </tr> <tr> <td>Index INTERBUS :</td> <td>5FB3/7B</td> <td>Réglage usine :</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Path DeviceNet :</td> <td>7A/01/02</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	Adresse logique :	5001 = 16#1389	Type :	WORD (énumération)	Index CANopen :	2014/2	Lecture / écriture :	R/WS	Index INTERBUS :	5FB3/7B	Réglage usine :	1	Path DeviceNet :	7A/01/02		
Adresse logique :	5001 = 16#1389	Type :	WORD (énumération)														
Index CANopen :	2014/2	Lecture / écriture :	R/WS														
Index INTERBUS :	5FB3/7B	Réglage usine :	1														
Path DeviceNet :	7A/01/02																
	<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : non affecté</p> <p>1 = <b>[Non défaut] (FLt)</b> : Variateur non en défaut (relais normalement excité, et désexcité s'il y a défaut)</p> <p>2 = <b>[marche var.] (rUn)</b> : Variateur en marche</p> <p>4 = <b>[Fréq. att.] (FtA)</b> : Fréquence atteinte</p> <p>5 = <b>[HSP att.] (FLA)</b> : Grande vitesse atteinte</p> <p>6 = <b>[Seuil I att.] (CtA)</b> : Seuil de courant atteint</p> <p>7 = <b>[Réf.fréq.att] (SrA)</b> : Référence fréquence atteinte</p> <p>8 = <b>[Th.mot. att.] (tSA)</b> : Etat thermique moteur 1 atteint</p> <p>10 = <b>[Al. err. PID] (PEE)</b> : Alarme erreur PID</p> <p>11 = <b>[Al. ret. PID] (PFA)</b> : Alarme retour PID</p> <p>12 = <b>[AI2 Al. 4-20] (AP2)</b> : Alarme signal 4-20 mA absent sur entrée AI2</p> <p>13 = <b>[Fréq. 2 att.] (F2A)</b> : Fréquence 2 atteinte</p> <p>14 = <b>[Th. var. att.] (tAd)</b> : Etat thermique variateur atteint</p> <p>37 = <b>[Th.mot2 att] (tS2)</b> : Etat thermique moteur 2 atteint</p> <p>38 = <b>[Th.mot3 att] (tS3)</b> : Etat thermique moteur 3 atteint</p> <p>47 = <b>[Couple nég.] (AtS)</b> : Couple négatif (freinage)</p> <p>48 = <b>[Conf.0 act.] (CnF0)</b> : Configuration 0 active</p> <p>49 = <b>[Conf.1 act.] (CnF1)</b> : Configuration 1 active</p> <p>50 = <b>[Conf.2 act.] (CnF2)</b> : Configuration 2 active</p> <p>52 = <b>[Jeu 1 actif] (CFP1)</b> : Jeu 1 de paramètres actif</p> <p>53 = <b>[Jeu 2 actif] (CFP2)</b> : Jeu 2 de paramètres actif</p> <p>54 = <b>[Jeu 3 actif] (CFP3)</b> : Jeu 3 de paramètres actif</p> <p>64 = <b>[DC chargé] (dbL)</b> : Bus DC en charge</p> <p>65 = <b>[En freinage] (brS)</b> : Variateur en freinage</p> <p>66 = <b>[P. removed] (PRM)</b> : Variateur verrouillé par l'entrée "Power removal"</p> <p>78 = <b>[FDC atteint] (LSA)</b> : Fin de couse atteint</p> <p>79 = <b>[I présent] (MCP)</b> : Courant moteur présent</p> <p>80 = <b>[Alarme gr.1] (AG1)</b> : Alarme groupe 1</p> <p>81 = <b>[Alarme gr.2] (AG2)</b> : Alarme groupe 2</p> <p>82 = <b>[Alarme gr.3] (AG3)</b> : Alarme groupe 3</p> <p>83 = <b>[alarme ptc1] (P1A)</b> : Alarme sondes moteur 1</p> <p>84 = <b>[alarme ptc2] (P2A)</b> : Alarme sondes moteur 2</p> <p>85 = <b>[Al. LI6=PTC] (PLA)</b> : Alarme sondes moteur 3</p> <p>87 = <b>[Al. déf. ext.] (EFA)</b> : Alarme défaut externe</p> <p>88 = <b>[Al. sous U] (USA)</b> : Alarme soustension</p> <p>89 = <b>[Prév. sousU] (UPA)</b> : Prévention de soustension</p> <p>90 = <b>[Al. dévirage] (AnA)</b> : Alarme dévirage</p> <p>91 = <b>[Al. °C var.] (tHA)</b> : Surchauffe variateur</p> <p>93 = <b>[Al. mvt ch.] (bSA)</b> : Alarme vitesse en freinage</p> <p>94 = <b>[al.cont.frein] (bCA)</b> : Alarme contact de frein</p> <p>95 = <b>[Lim C/I att.] (SSA)</b> : Alarme limitation de couple</p> <p>103 = <b>[Al. contrôle Couple] (rtA)</b> : Alarme contrôle de couple</p> <p>104 = <b>[Al. IGBT] (tJA)</b> : Alarme IGBT</p> <p>105 = <b>[Al. résist.] (bOA)</b> : Alarme température résistance de freinage</p> <p>106 = <b>[Al. option] (APA)</b> : Alarme générée par une carte option.</p> <p>107 = <b>[AI3 Al. 4-20] (AP3)</b> : Alarme signal 4-20 mA absent sur entrée AI3</p> <p>108 = <b>[AI4 Al. 4-20] (AP4)</b> : Alarme signal 4-20 mA absent sur entrée AI4</p> <p>127 = <b>[Prêt] (rdY)</b> : Variateur prêt</p>																

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

Code	Description	
<b>r1d</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Retard R1]</b>	
	Adresse logique : 4241 = 16#1091	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/2A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/2C	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/2A	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 9 999
Le changement d'état n'est effectif qu'après le temps configuré, lorsque l'information devient vraie.		
<b>r1S</b>	Affichage sur le terminal : <b>[R1 actif à]</b>	
	Adresse logique : 4201 = 16#1069	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200C/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/1C	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 76/01/02	
Configuration de la logique de fonctionnement : 0 = <b>[1] (POS)</b> : état 1 lorsque l'information est vraie 1 = <b>[0] (nEG)</b> : état 0 lorsque l'information est vraie Pour l'affectation <b>[Non défaut] (FLt)</b> , la configuration <b>[1] (1)</b> n'est pas modifiable.		
<b>r1H</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Maintien R1]</b>	
	Adresse logique : 4221 = 16#107D	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/16	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/24	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/16	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 9 999
Le changement d'état n'est effectif qu'après le temps configuré, lorsque l'information devient fausse.		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION R2] (R2-)

Code	Description	
<b>r2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation R2]</b>	
	Adresse logique : 5002 = 16#138A	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2014/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/7C	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 7A/01/03	
Identique à r1, voir "r1", page 179, avec en plus (en lecture seule car ces choix ne peuvent être configurés que dans le menu <b>[FONCTIONS D'APPLICATION] (Fun-)</b> :		
9 = <b>[Cmde frein] (bLC)</b> : Commande contacteur de frein 3 = <b>[Cont. aval] (OCC)</b> : Commande contacteur aval 73 = <b>[Cont.ligne] (LLC)</b> : Commande contacteur de ligne 101 = <b>[Fin bobine] (EbO)</b> : Fin de bobine (fonction traverse control) 102 = <b>[Sync wobbl.] (tSY)</b> : Synchronisation "Counter wobble"		
<b>r2d</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Retard R2]</b>	
	Adresse logique : 4242 = 16#1092	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/2B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/2D	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/2B	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 9 999
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le retard n'est pas réglable et reste à 0.		
<b>r2S</b>	Affichage sur le terminal : <b>[R2 actif à]</b>	
	Adresse logique : 4202 = 16#106A	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200C/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/1D	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 76/01/03	
Configuration de la logique de fonctionnement :		
0 = <b>[1] (POS)</b> : état 1 lorsque l'information est vraie, 1 = <b>[0] (nEG)</b> : état 0 lorsque l'information est vraie. Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> , la configuration <b>[1] (1)</b> n'est pas modifiable.		
<b>r2H</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Maintien R2]</b>	
	Adresse logique : 4222 = 16#107E	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/17	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/25	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/17	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 9 999
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le maintien n'est pas réglable et reste à 0.		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION R3] (r3-)

Code	Description	
<b>r3</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation R3]</b>	
	Adresse logique : 5003 = 16#138B	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2014/4	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/67	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 7A/01/04	
Identique à r2, voir "r2", page 181.		
<b>r3d</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Retard R3]</b>	
	Adresse logique : 4243 = 16#1093	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/2C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/2E	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/2C	Réglage usine : 0
Plage de réglage : 0 à 9 999		
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le retard n'est pas réglable et reste à 0.		
<b>r3S</b>	Affichage sur le terminal : <b>[R3 actif à]</b>	
	Adresse logique : 4203 = 16#106B	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200C/4	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/1E	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 76/01/04	
Configuration de la logique de fonctionnement : 0 = <b>[1] (POS)</b> : état 1 lorsque l'information est vraie, 1 = <b>[0] (nEG)</b> : état 0 lorsque l'information est vraie. Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> , la configuration <b>[1] (1)</b> n'est pas modifiable.		
<b>r3H</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Maintien R3]</b>	
	Adresse logique : 4223 = 16#107F	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/18	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/26	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/18	Réglage usine : 0
Plage de réglage : 0 à 9 999		
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le maintien n'est pas réglable et reste à 0.		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION R4] (r4-)

Code	Description	
<b>r4</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation R4]</b>	
	Adresse logique : 5004 = 16#138C	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2014/5	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/68	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 7A/01/05	
Identique à r2, voir "r2", page 181.		
<b>r4d</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Retard R4]</b>	
	Adresse logique : 4244 = 16#1094	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/2D	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/2F	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/2D	Réglage usine : 0
Plage de réglage : 0 à 9 999		
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le retard n'est pas réglable et reste à 0.		
<b>r4S</b>	Affichage sur le terminal : <b>[R4 actif à]</b>	
	Adresse logique : 4204 = 16#106C	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200C/5	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/1F	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 76/01/05	
Configuration de la logique de fonctionnement : 0 = <b>[1] (POS)</b> : état 1 lorsque l'information est vraie, 1 = <b>[0] (nEG)</b> : état 0 lorsque l'information est vraie. Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> , la configuration <b>[1] (1)</b> n'est pas modifiable.		
<b>r4H</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Maintien R4]</b>	
	Adresse logique : 4224 = 16#1080	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/19	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/27	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/19	Réglage usine : 0
Plage de réglage : 0 à 9 999		
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le maintien n'est pas réglable et reste à 0.		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION LO1] (LO1-)

Code	Description	
<b>LO1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation LO1]</b>	
	Adresse logique : 5009 = 16#1391	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2014/A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/7D	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 7A/01/0A	
Identique à r2, voir "r2", page 181.		
<b>LO1d</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Retard LO1]</b>	
	Adresse logique : 4249 = 16#1099	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/32	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/30	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/32	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 9 999
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le retard n'est pas réglable et reste à 0.		
<b>LO1S</b>	Affichage sur le terminal : <b>[LO1 actif à]</b>	
	Adresse logique : 4209 = 16#1071	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200C/A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/20	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 76/01/0A	
Configuration de la logique de fonctionnement : 0 = <b>[1] (POS)</b> : état 1 lorsque l'information est vraie, 1 = <b>[0] (nEG)</b> : état 0 lorsque l'information est vraie. Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> , la configuration <b>[1] (1)</b> n'est pas modifiable.		
<b>LO1H</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Maintien LO1]</b>	
	Adresse logique : 4229 = 16#1085	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/1E	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/28	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/1E	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 9 999
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le maintien n'est pas réglable et reste à 0.		



## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION LO1] (LO2-)

Code	Description	
<b>LO2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation LO2]</b>	
	Adresse logique : 5010 = 16#1392	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2014/B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/6A	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 7A/01/0B	
Identique à r2, voir "r2", page 181.		
<b>LO2d</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Retard LO2]</b>	
	Adresse logique : 4250 = 16#109A	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/33	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/31	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/33	Réglage usine : 0
Plage de réglage : 0 à 9 999		
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le retard n'est pas réglable et reste à 0.		
<b>LO2S</b>	Affichage sur le terminal : <b>[LO2 actif à]</b>	
	Adresse logique : 4210 = 16#1072	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200C/B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/21	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 76/01/0B	
Configuration de la logique de fonctionnement : 0 = <b>[1] (POS)</b> : état 1 lorsque l'information est vraie, 1 = <b>[0] (nEG)</b> : état 0 lorsque l'information est vraie. Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> , la configuration <b>[1] (1)</b> n'est pas modifiable.		
<b>LO2H</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Maintien LO2]</b>	
	Adresse logique : 4230 = 16#1086	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/1F	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/29	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/1F	Réglage usine : 0
Plage de réglage : 0 à 9 999		
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le maintien n'est pas réglable et reste à 0.		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION LO1] (LO3-)

Code	Description	
<b>LO3</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation LO3]</b>	
	Adresse logique : 5011 = 16#1393	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2014/C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/6B	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 7A/01/0C	
Identique à r2, voir "r2", page 181.		
<b>LO3d</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Retard LO3]</b>	
	Adresse logique : 4251 = 16#109B	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/34	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/32	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/34	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 9 999
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le retard n'est pas réglable et reste à 0.		
<b>LO3S</b>	Affichage sur le terminal : <b>[LO3 actif à]</b>	
	Adresse logique : 4211 = 16#1073	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200C/C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/22	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 76/01/0C	
Configuration de la logique de fonctionnement : 0 = <b>[1] (POS)</b> : état 1 lorsque l'information est vraie, 1 = <b>[0] (nEG)</b> : état 0 lorsque l'information est vraie. Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> , la configuration <b>[1] (1)</b> n'est pas modifiable.		
<b>LO3H</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Maintien LO3]</b>	
	Adresse logique : 4231 = 16#1087	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/20	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/2A	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/20	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 9 999
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le maintien n'est pas réglable et reste à 0.		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION LO1] (LO4-)

Code	Description	
<b>LO4</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation LO4]</b>	
	Adresse logique : 5012 = 16#1394	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2014/D	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/6C	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 7A/01/0D	
Identique à r2, voir "r2", page 181.		
<b>LO4d</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Retard LO4]</b>	
	Adresse logique : 4252 = 16#109C	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/35	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/33	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/35	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 9 999
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le retard n'est pas réglable et reste à 0.		
<b>LO4S</b>	Affichage sur le terminal : <b>[LO4 actif à]</b>	
	Adresse logique : 4212 = 16#1074	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 200C/D	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/23	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 76/01/0D	
Configuration de la logique de fonctionnement : 0 = <b>[1] (POS)</b> : état 1 lorsque l'information est vraie, 1 = <b>[0] (nEG)</b> : état 0 lorsque l'information est vraie. Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> , la configuration <b>[1] (1)</b> n'est pas modifiable.		
<b>LO4H</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Maintien LO4]</b>	
	Adresse logique : 4232 = 16#1088	Type : UINT
	Index CANopen : 200C/21	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/2B	Unité : 1 ms
	Path DeviceNet : 76/01/21	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 9 999
Pour les affectations <b>[Non défaut] (FLt)</b> , <b>[Cmde frein] (bLC)</b> , et <b>[Contact. ligne] (LCC)</b> le maintien n'est pas réglable et reste à 0.		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION AO1] (AO1-)

Code	Description	
<b>AO1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation AO1]</b>	
	Adresse logique : 5021 = 16#139D Index CANopen : 2014/16 Index INTERBUS : 5FBC/6D Path DeviceNet : 7A/01/16	Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 130
	<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affectée,            129 = <b>[I moteur]</b> (OCr) : Courant dans le moteur, de 0 à 2 In,            130 = <b>[Fréq. mot.]</b> (OFr) : Fréquence de sortie, de 0 à <b>[Fréquence maxi]</b> (tFr),            131 = <b>[Sortie ramp]</b> (OrP) : De 0 à <b>[Fréquence maxi]</b> (tFr),            132 = <b>[Couple mot.]</b> (trq) : Couple moteur, de 0 à 3 fois le couple nominal du moteur,            133 = <b>[Couple sig.]</b> (Stq) : Couple moteur signé, de - 3 à + 3 fois le couple nominal du moteur,            134 = <b>[Rampe sig.]</b> (OrS) : Sortie rampe signée, de - <b>[Fréquence maxi]</b> (tFr) à + <b>[Fréquence maxi]</b> (tFr),            135 = <b>[Réf. PID]</b> (OPS) : Consigne du régulateur PID de <b>[Réf. PID mini]</b> (PIF1) à <b>[Réf. PID maxi]</b> (PIF2),            136 = <b>[Retour PID]</b> (OPF) : Retour du régulateur PID de <b>[Retour PID mini]</b> (PIF1) à <b>[Retour PID maxi]</b> (PIF2),            137 = <b>[Erreur PID]</b> (OPE) : Erreur du régulateur PID de - 5 % à + 5 % de (<b>[Retour PID maxi]</b> (PIF2) - <b>[Retour PID mini]</b> (PIF1)),            138 = <b>[Sortie PID]</b> (OPI) : Sortie du régulateur PID de <b>[Petite vitesse]</b> (LSP) à <b>[Grande vitesse]</b> (HSP),            139 = <b>[Puiss. sortie]</b> (OPr) : Puissance moteur, de 0 à 2,5 fois <b>[Puissance nom. mot.]</b> (nPr),            140 = <b>[Therm. mot.]</b> (tHr) : Etat thermique moteur, de 0 à 200 % de l'état thermique nominal,            141 = <b>[Therm. var]</b> (tHd) : Etat thermique du variateur, de 0 à 200 % de l'état thermique nominal,            173 = <b>[Frq. mot. sig.]</b> (OFS) : Fréquence de sortie signée, de - <b>[Fréquence maxi]</b> (tFr) à + <b>[Fréquence maxi]</b> (tFr),            174 = <b>[Therm.mot2]</b> (tHr2) : Etat thermique moteur 2, de 0 à 200 % de l'état thermique nominal,            175 = <b>[Therm.mot3]</b> (tHr3) : Etat thermique moteur 3, de 0 à 200 % de l'état thermique nominal,            177 = <b>[Réf. C. nsig]</b> (Utr) : Consigne de couple, de 0 à 3 fois le couple nominal du moteur,            178 = <b>[Réf. C. sign]</b> (Str) : Consigne de couple signée, de - 3 à + 3 fois le couple nominal du moteur,            179 = <b>[Lim. Couple]</b> (tqL) : Limitation de couple, de 0 à 3 fois le couple nominal du moteur,            180 = <b>[tension mot]</b> (UOP) : Tension appliquée au moteur, de 0 à <b>[Tension nom. mot.]</b> (UnS).</p>	
<b>AO1t</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type AO1]</b>	
	Adresse logique : 4601 = 16#11F9 Index CANopen : 2010/2 Index INTERBUS : 5FBC/53 Path DeviceNet : 78/01/02	Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 2
	<p>1 = <b>[Tension]</b> (10U) : Sortie en tension,            2 = <b>[Courant]</b> (0A) : Sortie en courant.</p>	
<b>AOL1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur mini AO1]</b>	
	Adresse logique : 4641 = 16#1221 Index CANopen : 2010/2A Index INTERBUS : 5FBC/5F Path DeviceNet : 78/01/2A	Type : UINT Lecture / écriture : R/WS Unité : 0,1 mA Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 200
<b>AOH1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur maxi AO1]</b>	
	Adresse logique : 4651 = 16#122B Index CANopen : 2010/34 Index INTERBUS : 5FBC/62 Path DeviceNet : 78/01/34	Type : UINT Lecture / écriture : R/WS Unité : 0,1 mA Réglage usine : 200 Plage de réglage : 0 à 200

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

Code	Description	
<b>UOL1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur mini AO1]</b>	
	Adresse logique : 4621 = 16#120D	Type : UINT
	Index CANopen : 2010/16	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/59	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet : 78/01/16	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 100
<b>UOH1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur maxi AO1]</b>	
	Adresse logique : 4631 = 16#1217	Type : UINT
	Index CANopen : 2010/20	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/5C	Unité : 0,1 V
	Path DeviceNet : 78/01/20	Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 100
<b>AO1F</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Filtre de AO1]</b>	
	Adresse logique : 4611 = 16#1203	Type : UINT
	Index CANopen : 2010/C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/56	Unité : 0,01 s
	Path DeviceNet : 78/01/0C	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 1 000
	Filtrage des perturbations éventuelles.	

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION AO2] (AO2-)

Code	Description	
<b>AO2</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Affectation AO2]</a>	
	Adresse logique :	5022 = 16#139E
	Index CANopen :	2014/17
	Index INTERBUS :	5FBC/6E
	Path DeviceNet :	7A/01/17
Mêmes affectations que <b>AO1</b> , voir "AO1", page 188.		
<b>AO2t</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Type AO2]</a>	
	Adresse logique :	4602 = 16#11FA
	Index CANopen :	2010/3
	Index INTERBUS :	5FBC/54
	Path DeviceNet :	78/01/03
1 = <a href="#">[Tension] (10U)</a> : Sortie en tension, 2 = <a href="#">[Courant] (0A)</a> : Sortie en courant, 5 = <a href="#">[Tension +/-] (n10U)</a> : Sortie en tension bipolaire.		
<b>AOL2</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Valeur mini AO2]</a>	
	Adresse logique :	4642 = 16#1222
	Index CANopen :	2010/2B
	Index INTERBUS :	5FBC/60
	Path DeviceNet :	78/01/2B
<b>AOH2</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Valeur maxi AO2]</a>	
	Adresse logique :	4652 = 16#122C
	Index CANopen :	2010/35
	Index INTERBUS :	5FBC/63
	Path DeviceNet :	78/01/35
<b>UOL2</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Valeur mini AO2]</a>	
	Adresse logique :	4622 = 16#120E
	Index CANopen :	2010/17
	Index INTERBUS :	5FBC/5A
	Path DeviceNet :	78/01/17
<b>UOH2</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Valeur maxi AO2]</a>	
	Adresse logique :	4632 = 16#1218
	Index CANopen :	2010/21
	Index INTERBUS :	5FBC/5D
	Path DeviceNet :	78/01/21
<b>AO2F</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Filtre de AO2]</a>	
	Adresse logique :	4612 = 16#1204
	Index CANopen :	2010/D
	Index INTERBUS :	5FBC/57
	Path DeviceNet :	78/01/0D
Filtrage des perturbations éventuelles.		

## [1.5 ENTREES / SORTIES] (I-O-)

### [CONFIGURATION AO3] (AO3-)

Code	Description	
<b>AO3</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Affectation AO3]</a>	
	Adresse logique :	5023 = 16#139F
	Index CANopen :	2014/18
	Index INTERBUS :	5FBC/6F
	Path DeviceNet :	7A/01/18
Mêmes affectations que <b>AO1</b> , voir "AO1", page <a href="#">188</a> .		Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : Selon <b>CFG</b> <sup>(1)</sup>
<b>AO3t</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Type AO3]</a>	
	Adresse logique :	4603 = 16#11FB
	Index CANopen :	2010/4
	Index INTERBUS :	5FBC/55
	Path DeviceNet :	78/01/04
1 = <a href="#">[Tension] (10U)</a> : Sortie en tension, 2 = <a href="#">[Courant] (0A)</a> : Sortie en courant. 5 = <a href="#">[Tension +/-] (n10U)</a> : Sortie en tension bipolaire.		Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 2
<b>AOL3</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Valeur mini AO3]</a>	
	Adresse logique :	4643 = 16#1223
	Index CANopen :	2010/2C
	Index INTERBUS :	5FBC/61
	Path DeviceNet :	78/01/2C
		Type : UINT Lecture / écriture : R/WS Unité : 0,1 mA Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 200
<b>AOH3</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Valeur maxi AO3]</a>	
	Adresse logique :	4653 = 16#122D
	Index CANopen :	2010/36
	Index INTERBUS :	5FBC/64
	Path DeviceNet :	78/01/36
		Type : UINT Lecture / écriture : R/WS Unité : 0,1 mA Réglage usine : 200 Plage de réglage : 0 à 200
<b>UOL3</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Valeur mini AO3]</a>	
	Adresse logique :	4623 = 16#120F
	Index CANopen :	2010/18
	Index INTERBUS :	5FBC/5B
	Path DeviceNet :	78/01/18
		Type : UINT Lecture / écriture : R/WS Unité : 0,1 V Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 100
<b>UOH3</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Valeur maxi AO3]</a>	
	Adresse logique :	4633 = 16#1219
	Index CANopen :	2010/22
	Index INTERBUS :	5FBC/5E
	Path DeviceNet :	78/01/22
		Type : UINT Lecture / écriture : R/WS Unité : 0,1 V Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 100
<b>AO3F</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Filtre de AO3]</a>	
	Adresse logique :	4613 = 16#1205
	Index CANopen :	2010/E
	Index INTERBUS :	5FBC/58
	Path DeviceNet :	78/01/0E
Filtrage des perturbations éventuelles.		Type : UINT Lecture / écriture : R/WS Unité : 0,01 s Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 1 000

(1) Selon **CFG**, voir "CFG", page [144](#).

Si **CFG** = 1 ou **CFG** = 2, Réglage usine = 133

Si **CFG** = 4, Réglage usine = 138

Si **CFG** = 6, Réglage usine = 130

## [1.6 COMMANDE] (CtL-)

### Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande

Pour toute commande ou fonction affectable à une entrée logique ou un bit de commande, on trouvera :

129 = [LI1] (LI1)	Variateur avec ou sans option.	193 = [C201] (C201)	Avec CANopen intégré en profil [Profil I/O] (IO).
130 = [LI2] (LI2)		194 = [C202] (C202)	
131 = [LI3] (LI3)		195 = [C203] (C203)	
132 = [LI4] (LI4)		196 = [C204] (C204)	
133 = [LI5] (LI5)		197 = [C205] (C205)	
134 = [LI6] (LI6)		198 = [C206] (C206)	
135 = [LI7] (LI7)	Avec carte entrées/sorties logiques VW3A3201.	199 = [C207] (C207)	
136 = [LI8] (LI8)		200 = [C208] (C208)	
137 = [LI9] (LI9)		201 = [C209] (C209)	
138 = [LI10] (LI10)		202 = [C210] (C210)	
139 = [LI11] (LI11)	Avec carte entrées/sorties étendues VW3A3202.	203 = [C211] (C211)	Avec CANopen intégré quel que soit le profil.
140 = [LI12] (LI12)		204 = [C212] (C212)	
141 = [LI13] (LI13)		205 = [C213] (C213)	
142 = [LI14] (LI14)		206 = [C214] (C214)	
160 = [CD00] (Cd00)	En profil [Profil I/O] (IO).	207 = [C215] (C215)	Avec une carte de communication en profil [Profil I/O] (IO).
161 = [CD01] (Cd01)		209 = [C301] (C301)	
162 = [CD02] (Cd02)		210 = [C302] (C302)	
163 = [CD03] (Cd03)		211 = [C303] (C303)	
164 = [CD04] (Cd04)		212 = [C304] (C304)	
165 = [CD05] (Cd05)		213 = [C305] (C305)	
166 = [CD06] (Cd06)		214 = [C306] (C306)	
167 = [CD07] (Cd07)		215 = [C307] (C307)	
168 = [CD08] (Cd08)		216 = [C308] (C308)	
169 = [CD09] (Cd09)		217 = [C309] (C309)	
170 = [CD10] (Cd10)	Quelque soit le profil.	218 = [C310] (C310)	Avec une carte de communication quel que soit le profil.
171 = [CD11] (Cd11)		219 = [C311] (C311)	
172 = [CD12] (Cd12)		220 = [C312] (C312)	
173 = [CD13] (Cd13)		221 = [C313] (C313)	
174 = [CD14] (Cd14)		222 = [C314] (C314)	
175 = [CD15] (Cd15)		223 = [C315] (C315)	
177 = [C101] (C101)	Avec Modbus intégré en profil [Profil I/O] (IO).	225 = [C401] (C401)	Avec carte Controller Inside en profil [Profil I/O] (IO).
178 = [C102] (C102)		226 = [C402] (C402)	
179 = [C103] (C103)		227 = [C403] (C403)	
180 = [C104] (C104)		228 = [C404] (C404)	
181 = [C105] (C105)		229 = [C405] (C405)	
182 = [C106] (C106)		230 = [C406] (C406)	
183 = [C107] (C107)		231 = [C407] (C407)	
184 = [C108] (C108)		232 = [C408] (C408)	
185 = [C109] (C109)		233 = [C409] (C409)	
186 = [C110] (C110)		234 = [C410] (C410)	
187 = [C111] (C111)	Avec Modbus intégré quel que soit le profil.	235 = [C411] (C411)	Avec carte Controller Inside quel que soit le profil.
188 = [C112] (C112)		236 = [C412] (C412)	
189 = [C113] (C113)		237 = [C413] (C413)	
190 = [C114] (C114)		238 = [C414] (C414)	
191 = [C115] (C115)		239 = [C415] (C415)	



## [1.6 COMMANDE] (CtL-)

Code	Description	
<b>Fr1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Canal réf. 1]</b>	
	Adresse logique : 8413 = 16#20DD	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2036/E	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/A4	Réglage usine : Selon <b>CFG</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 8B/01/0E	
	1 = <b>[AI1] (AI1)</b> : Entrée analogique, 2 = <b>[AI2] (AI2)</b> : Entrée analogique, 3 = <b>[AI3] (AI3)</b> : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente, 4 = <b>[AI4] (AI4)</b> : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente, 163 = <b>[HMI] (LCC)</b> : Terminal graphique, 164 = <b>[Modbus] (Mdb)</b> : Modbus intégré, 167 = <b>[CANopen] (CAn)</b> : CANopen intégré, 169 = <b>[Carte com.] (nEt)</b> : Carte de communication (si présente), 170 = <b>[Carte prog.] (APP)</b> : Carte Controller Inside (si présente), 181 = <b>[RP] (PI)</b> : Entrée en fréquence, si carte extension VW3A3202 présente, 182 = <b>[Codeur] (PG)</b> : Entrée codeur si carte codeur présente.	
<b>rIn</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Inhibition sens RV]</b>	
	Adresse logique : 3108 = 16#C24	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2001/9	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/79	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 70/01/6D	
	0 = <b>[Non] (nO)</b> , 1 = <b>[Oui] (YES)</b> . Inhibition de la marche en sens inverse, sauf sens demandé par les entrées logiques.	
<b>PSt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Priorité STOP]</b>	
	Adresse logique : 64002 = 16#FA02	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2262/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/88	Réglage usine : 1
	Path DeviceNet : 94/01/06	
	0 = <b>[Non] (nO)</b> , 1 = <b>[Oui] (YES)</b> : Donne la priorité à la touche STOP du terminal graphique lorsque le canal de commande validé n'est pas le terminal graphique.	
<b>CHCF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Profil]</b>	
	Adresse logique : 8401 = 16#20D1	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2036/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/9F	Réglage usine : 1
	Path DeviceNet : 8B/01/02	
	0 = <b>[Série 8] (SE8)</b> : Interchangeabilité ATV58 (voir guide de migration), 1 = <b>[Non séparé] (SIM)</b> : Consigne et commande non séparées, 2 = <b>[Séparés] (SEP)</b> : Consigne et commande séparées, 3 = <b>[Profil I/O] (IO)</b> : Profil I/O.	

(1) Selon **CFG**, voir "CFG", page 144.

Si **CFG** = 5 : réglage usine = 164

Sinon, réglage usine = 1

## [1.6 COMMANDE] (CtL-)

Code	Description	
<b>CCS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Commutation cmd]</b>	
	Adresse logique :	8421 = 16#20D1
	Index CANopen :	2036/16
	Index INTERBUS :	5FBC/A7
	Path DeviceNet :	8B/01/16
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 98 = <b>[Canal 1 act.] (Cd1)</b> : pas de commutation, <b>[Canal Cde 1] (Cd1)</b> actif 99 = <b>[Canal 2 act.] (Cd2)</b> : pas de commutation, <b>[Canal Cde 2] (Cd2)</b> actif 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page 192. <ul style="list-style-type: none"> <li>• A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté le canal <b>[Canal Cde 1] (Cd1)</b> est actif.</li> <li>• A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté le canal <b>[Canal Cde 2] (Cd2)</b> est actif.</li> </ul>		
<b>Cd1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Canal Cde 1]</b>	
	Adresse logique :	8423 = 16#20E7
	Index CANopen :	2036/18
	Index INTERBUS :	5FBC/A8
	Path DeviceNet :	8B/01/18
1 = <b>[Borniers] (tEr)</b> : Borniers, 3 = <b>[HMI] (LCC)</b> : Terminal graphique, 10 = <b>[Modbus] (Mdb)</b> : Modbus intégré, 20 = <b>[CANopen] (CAAn)</b> : CANopen intégré, 30 = <b>[Carte com.] (nEt)</b> : Carte de communication (si présente), 31 = <b>[Carte prog.] (APP)</b> : Carte Controller Inside (si présente).		
<b>Cd2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Canal Cde 2]</b>	
	Adresse logique :	8424 = 16#20E8
	Index CANopen :	2036/19
	Index INTERBUS :	5FBC/A9
	Path DeviceNet :	8B/01/19
1 = <b>[Borniers] (tEr)</b> : Borniers, 3 = <b>[HMI] (LCC)</b> : Terminal graphique, 10 = <b>[Modbus] (Mdb)</b> : Modbus intégré, 20 = <b>[CANopen] (CAAn)</b> : CANopen intégré, 30 = <b>[Carte com.] (nEt)</b> : Carte de communication (si présente), 31 = <b>[Carte prog.] (APP)</b> : Carte Controller Inside (si présente).		

## [1.6 COMMANDE] (CtL-)

Code	Description	
<b>rFC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Commutation réf.2]</b>	
	Adresse logique : 8411 = 16#20DB	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2036/C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/A2	Réglage usine : Selon CFG et tCC <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 8B/01/0C	
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté,            96 = <b>[Canal 1 act.] (Fr1)</b> : pas de commutation, <b>[Canal réf.1] (Fr1)</b> actif            97 = <b>[Canal 2 act.] (Fr2)</b> : pas de commutation, <b>[Canal réf.2] (Fr2)</b> actif            129 = <b>[LI1] (LI1)</b>,            :            142 = <b>[LI14] (LI14)</b>,            177 = <b>[C101] (C101)</b>,            :            239 = <b>[C415] (C415)</b>.</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page 192.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté le canal <b>[Canal réf.1] (Fr1)</b> est actif.</li> <li>• A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté le canal <b>[Canal réf. 2] (Fr2)</b> est actif.</li> </ul>		
<b>Fr2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Canal réf. 2]</b>	
	Adresse logique : 8414 = 16#20DE	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2036/F	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/A5	Réglage usine : Selon CFG <sup>(2)</sup>
	Path DeviceNet : 8B/01/0F	
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté,            1 = <b>[AI1] (AI1)</b> : Entrée analogique,            2 = <b>[AI2] (AI2)</b> : Entrée analogique,            3 = <b>[AI3] (AI3)</b> : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente,            4 = <b>[AI4] (AI4)</b> : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente,            160 = <b>[+/- vite] (UPdt)</b> : Commande Plus vite / Moins vite,            163 = <b>[HMI] (LCC)</b> : Terminal graphique,            164 = <b>[Modbus] (Mdb)</b> : Modbus intégré,            167 = <b>[CANopen] (CAn)</b> : CANopen intégré,            169 = <b>[Carte com.] (nEt)</b> : Carte de communication (si présente),            170 = <b>[Carte prog.] (APP)</b> : Carte Controller Inside (si présente),            181 = <b>[RP] (PI)</b> : Entrée en fréquence, si carte extension VW3A3202 présente,            182 = <b>[Codeur] (PG)</b> : Entrée codeur si carte codeur présente.</p>		
<b>COP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Copie Canal 1 &lt;--&gt; 2]</b>	
	Adresse logique : 8402 = 16#20D2	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2036/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/A0	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 8B/01/03	
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Pas de copie,            1 = <b>[Référence] (SP)</b> : Copie de la consigne,            2 = <b>[Commande] (Cd)</b> : Copie de la commande,            3 = <b>[Cmd + réf] (ALL)</b> : Copie de la commande et de la consigne.</p>		

<sup>(1)</sup> Selon CFG, voir "CFG", page 144 et tCC, voir "tCC", page 166.

Si CFG = 5 et tCC = 0, Réglage usine = **[LI3] (LI3)**

Si CFG = 5 et tCC = 1, Réglage usine = **[LI4] (LI4)**

Sinon, Réglage usine = 96

<sup>(2)</sup> Selon CFG, voir "CFG", page 144.

Si CFG = 5, Réglage usine = 1

Sinon, Réglage usine = 0

## [1.6 COMMANDE] (CtL-)

Code	Description	
<b>FN1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. touche F1]</b>	
	Adresse logique :	13501 = 16#34BD
	Index CANopen :	2069/2
	Index INTERBUS :	5FBD/60
	Path DeviceNet :	A4/01/66
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
0 = <b>[Non]</b> : Non affectée, 180 = <b>[Jog]</b> : Marche pas à pas JOG, 181 = <b>[Vit. Présel. 2]</b> : 2e vitesse présélectionnée, 182 = <b>[Vit. Présel. 3]</b> : 3e vitesse présélectionnée, 183 = <b>[Réf. PID 2]</b> : 2e consigne PID présélectionnée, 184 = <b>[Réf. PID 3]</b> : 3e consigne PID présélectionnée, 185 = <b>[+ vite]</b> : Plus vite, 186 = <b>[- vite]</b> : Moins vite, 187 = <b>[T/K]</b> : Commande par le terminal : prioritaire sur <b>[Commutation Cmd] (CCS)</b> et sur <b>[Commut réf.2] (rFC)</b> .		
<b>FN2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. touche F2]</b>	
	Adresse logique :	13502 = 16#34BE
	Index CANopen :	2069/3
	Index INTERBUS :	5FBD/61
	Path DeviceNet :	A4/01/67
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
0 = <b>[Non]</b> : Non affectée, 180 = <b>[Jog]</b> : Marche pas à pas JOG, 181 = <b>[Vit. Présel. 2]</b> : 2e vitesse présélectionnée, 182 = <b>[Vit. Présel. 3]</b> : 3e vitesse présélectionnée, 183 = <b>[Réf. PID 2]</b> : 2e consigne PID présélectionnée, 184 = <b>[Réf. PID 3]</b> : 3e consigne PID présélectionnée, 185 = <b>[+ vite]</b> : Plus vite, 186 = <b>[- vite]</b> : Moins vite, 187 = <b>[T/K]</b> : Commande par le terminal : prioritaire sur <b>[Commutation Cmd] (CCS)</b> et sur <b>[Commut réf.2] (rFC)</b> .		
<b>FN3</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. touche F3]</b>	
	Adresse logique :	13503 = 16#34BF
	Index CANopen :	2069/4
	Index INTERBUS :	5FBD/62
	Path DeviceNet :	A4/01/68
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
0 = <b>[Non]</b> : Non affectée, 180 = <b>[Jog]</b> : Marche pas à pas JOG, 181 = <b>[Vit. Présel. 2]</b> : 2e vitesse présélectionnée, 182 = <b>[Vit. Présel. 3]</b> : 3e vitesse présélectionnée, 183 = <b>[Réf. PID 2]</b> : 2e consigne PID présélectionnée, 184 = <b>[Réf. PID 3]</b> : 3e consigne PID présélectionnée, 185 = <b>[+ vite]</b> : Plus vite, 186 = <b>[- vite]</b> : Moins vite, 187 = <b>[T/K]</b> : Commande par le terminal : prioritaire sur <b>[Commutation Cmd] (CCS)</b> et sur <b>[Commut réf.2] (rFC)</b> .		

## [1.6 COMMANDE] (CtL-)

Code	Description	
<b>FN4</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. touche F4]</b>	
	Adresse logique : 13504 = 16#34C0	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2069/5	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/63	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A4/01/69	
0 = <b>[Non]</b> : Non affectée, 180 = <b>[Jog]</b> : Marche pas à pas JOG, 181 = <b>[Vit. Présel. 2]</b> : 2e vitesse présélectionnée, 182 = <b>[Vit. Présel. 3]</b> : 3e vitesse présélectionnée, 183 = <b>[Réf. PID 2]</b> : 2e consigne PID présélectionnée, 184 = <b>[Réf. PID 3]</b> : 3e consigne PID présélectionnée, 185 = <b>[+ vite]</b> : Plus vite, 186 = <b>[- vite]</b> : Moins vite, 187 = <b>[T/K]</b> : Commande par le terminal : prioritaire sur <b>[Commutation Cmd] (CCS)</b> et sur <b>[Comm. réf.2] (rFC)</b> .		
<b>bMP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Cmd HMI]</b>	
	Adresse logique : 13529 = 16#34D9	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2069/1E	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/6C	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A4/01/82	
0 = <b>[Arrêt]</b> : Commande et consigne du canal précédent sont annulées, le variateur passe à l'arrêt, 1 = <b>[Avec copie]</b> : Commande et consigne du canal précédent sont copiées.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [COMMUTATION REF.] (rEF-)

Code	Description	
<b>rCb</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Comm. réf. 1B]</b>	
	Adresse logique : 8412 = 16#20DC	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2036/D	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/A3	Réglage usine : 96
	Path DeviceNet : 8B/01/0D	
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté,            96 = <b>[Canal 1 act.] (Fr1)</b> : pas de commutation, <b>[Canal réf.1] (Fr1)</b> actif            100 = <b>[Canal 1B act.] (Fr1b)</b> : pas de commutation, <b>[Canal réf.1B] (Fr1b)</b> actif            129 = <b>[LI1] (LI1)</b>,            :            142 = <b>[LI14] (LI14)</b>,            177 = <b>[C101] (C101)</b>,            :            239 = <b>[C415] (C415)</b>.</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté, <b>[Canal réf.1] (Fr1)</b> est actif,</li> <li>• A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté, <b>[Canal réf.1b] (Fr1b)</b> est actif.</li> </ul>		
<b>Fr1b</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Canal réf. 1B]</b>	
	Adresse logique : 8415 = 16#20DF	Type : Word (énumération)
	Index CANopen : 2036/10	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/A6	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 8B/01/10	
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté,            1 = <b>[AI1] (AI1)</b> : Entrée analogique,            2 = <b>[AI2] (AI2)</b> : Entrée analogique,            3 = <b>[AI3] (AI3)</b> : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente,            4 = <b>[AI4] (AI4)</b> : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente,            163 = <b>[HMI] (LCC)</b> : Terminal graphique,            164 = <b>[Modbus] (Mdb)</b> : Modbus intégré,            167 = <b>[CANopen] (CAn)</b> : CANopen intégré,            169 = <b>[Carte com.] (nEt)</b> : Carte de communication (si présente),            170 = <b>[Carte prog.] (APP)</b> : Carte Controller Inside (si présente),            181 = <b>[RP] (PI)</b> : Entrée en fréquence, si carte extension VW3A3202 présente,            182 = <b>[Codeur] (PG)</b> : Entrée codeur si carte codeur présente.</p>		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [OPERATIONS SUR REF.] (OAI-)

Code	Description	
<b>SA2</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Réf. sommatrice 2]</a>	
	Adresse logique : 11801 = 16#2E19	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2058/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/13	Réglage usine : Selon CFG <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 9C/01/02	
Choix d'une référence à sommer à <a href="#">[Canal réf. 1] (Fr1)</a> ou <a href="#">[Canal réf. 1b] (Fr1b)</a> . 0 = <a href="#">[Non] (nO)</a> : Aucune source affectée, 1 = <a href="#">[AI1] (AI1)</a> : Entrée analogique, 2 = <a href="#">[AI2] (AI2)</a> : Entrée analogique, 3 = <a href="#">[AI3] (AI3)</a> : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente, 4 = <a href="#">[AI4] (AI4)</a> : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente, 163 = <a href="#">[HMI] (LCC)</a> : Terminal graphique, 164 = <a href="#">[Modbus] (Mdb)</a> : Modbus intégré, 167 = <a href="#">[CANopen] (CAn)</a> : CANopen intégré, 169 = <a href="#">[Carte com.] (nEt)</a> : Carte de communication (si présente), 170 = <a href="#">[Carte prog.] (APP)</a> : Carte Controller Inside (si présente), 181 = <a href="#">[RP] (PI)</a> : Entrée en fréquence, si carte extension VW3A3202 présente, 182 = <a href="#">[Codeur] (PG)</a> : Entrée codeur si carte codeur présente.		
<b>SA3</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Réf. sommatrice 3]</a>	
	Adresse logique : 11802 = 16#2E1A	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2058/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/14	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9C/01/03	
Choix d'une référence à sommer à <a href="#">[Canal réf. 1] (Fr1)</a> ou <a href="#">[Canal réf. 1b] (Fr1b)</a> . Affectations possibles identiques à <a href="#">[Réf. sommatrice 2] (SA2)</a> ci-dessus.		
<b>dA2</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Réf. soustract 2]</a>	
	Adresse logique : 11811 = 16#2E23	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2058/C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/15	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9C/01/0C	
Choix d'une référence à soustraire à <a href="#">[Canal réf. 1] (Fr1)</a> ou <a href="#">[Canal réf. 1b] (Fr1b)</a> . Affectations possibles identiques à <a href="#">[Réf. sommatrice 2] (SA2)</a> ci-dessus.		
<b>dA3</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Réf. soustract 3]</a>	
	Adresse logique : 11812 = 16#2E24	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2058/D	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/16	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9C/01/0D	
Choix d'une référence à soustraire à <a href="#">[Canal réf. 1] (Fr1)</a> ou <a href="#">[Canal réf. 1b] (Fr1b)</a> . Affectations possibles identiques à <a href="#">[Réf. sommatrice 2] (SA2)</a> ci-dessus.		

<sup>(1)</sup> Selon CFG, voir "CFG", page 144.

Si CFG = 1 : réglage usine = 2

Si CFG = 3 : réglage usine = 2

Sinon, réglage usine = 0

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>MA2</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Réf. multiplic 2]</a>	
	Adresse logique : 11821 = 16#2E2D	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2058/16	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/17	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9C/01/16	
	Choix d'une référence multipliant <a href="#">[Canal réf. 1] (Fr1)</a> ou <a href="#">[Canal réf. 1b] (Fr1b)</a> . Affectations possibles identiques à <a href="#">[Réf. sommatrice 2] (SA2)</a> , voir "SA2", page <a href="#">199</a> .	
<b>MA3</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Réf. multiplic 3]</a>	
	Adresse logique : 11822 = 16#2E2E	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2058/17	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/18	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9C/01/17	
	Choix d'une référence multipliant <a href="#">[Canal réf. 1] (Fr1)</a> ou <a href="#">[Canal réf. 1b] (Fr1b)</a> . Affectations possibles identiques à <a href="#">[Réf. sommatrice 2] (SA2)</a> , voir "SA2", page <a href="#">199</a> ..	



## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [RAMPE] (rPt-)

Code	Description	
<b>rPt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Forme rampe]</b>	
	Adresse logique : 9004 = 16#232C	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 203C/5	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/CB	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 8E/01/05	
0 = <b>[Linéaire]</b> (Lin), 1 = <b>[en S]</b> (S), 2 = <b>[en U]</b> (U), 3 = <b>[Perso.]</b> (CUS).		
<b>Inr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Incrément rampe]</b>	
	Adresse logique : 9020 = 16#233C	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 203C/15	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/26	Réglage usine : 1
	Path DeviceNet : 8E/01/15	
0 = <b>[0,01]</b> (0.01) : rampe jusqu'à 99,99 secondes, 1 = <b>[0,1]</b> (0.1) : rampe jusqu'à 999,9 secondes, 2 = <b>[1]</b> (1) : rampe jusqu'à 6 000 secondes.		
<b>ACC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Accélération]</b>	
	Adresse logique : 9001 = 16#2329	Type : UINT
	Index CANopen : 203C/2	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/1E	Unité : Selon <b>Inr</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 8E/01/02	Réglage usine : 30 Plage de réglage : Selon <b>Inr</b> <sup>(1)</sup>
Temps pour accélérer de 0 à la <b>[Fréq. nom. mot.]</b> (FrS), voir "FrS", page 149. L'écriture de ce paramètre provoque aussi la modification des paramètres : <ul style="list-style-type: none"> <li>• DSP402 "vl velocity acceleration / delta speed" (SPAL) et "vl velocity acceleration / delta time" (SPAT).</li> <li>• Temps d'accélération ODVA (ACCd).</li> </ul>		
<b>dEC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Décélération]</b>	
	Adresse logique : 9002 = 16#232A	Type : UINT
	Index CANopen : 203C/3	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/1F	Unité : Selon <b>Inr</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 8E/01/03	Réglage usine : 30 Plage de réglage : Selon <b>Inr</b> <sup>(1)</sup>
Temps pour décélérer de la <b>[Fréq. nom. mot.]</b> (FrS) à 0, voir "FrS", page 149. L'écriture de ce paramètre provoque aussi la modification des paramètres : <ul style="list-style-type: none"> <li>• DSP402 "vl velocity deceleration / delta speed" (SPdL) et "vl velocity deceleration / delta time" (SPDt).</li> <li>• Temps de décélération ODVA (dECd).</li> </ul>		

<sup>(1)</sup> Selon **Inr**, voir "Inr", page 201.

Si **Inr** = 0 : unité = 0,01 s, plage de réglage = 1 à 9 999

Si **Inr** = 1 : unité = 0,1 s, plage de réglage = 1 à 9 999

Si **Inr** = 2 : unité = 1 s, plage de réglage = 1 à 6 000

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>tA1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Arrondi déb. Acc]</b>	
	Adresse logique :	9005 = 16#232D
	Index CANopen :	203C/6
	Index INTERBUS :	5FB3/CC
	Path DeviceNet :	8E/01/06
Arrondi de début de rampe d'accélération en % du temps de rampe <b>[Accélération] (ACC)</b> ou <b>[Accélération 2] (AC2)</b> .		
<b>tA2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Arrondi fin Acc]</b>	
	Adresse logique :	9006 = 16#232E
	Index CANopen :	203C/7
	Index INTERBUS :	5FB3/CD
	Path DeviceNet :	8E/01/07
Arrondi de fin de rampe d'accélération en % du temps de rampe <b>[Accélération] (ACC)</b> ou <b>[Accélération 2] (AC2)</b> .		
<b>tA3</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Arrondi déb. Déc]</b>	
	Adresse logique :	9007 = 16#232F
	Index CANopen :	203C/8
	Index INTERBUS :	5FB3/CE
	Path DeviceNet :	8E/01/08
Arrondi de début de rampe de décélération en % du temps de rampe <b>[Décélération] (dEC)</b> ou <b>[Décélération 2] (dE2)</b> .		
<b>tA4</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Arrondi fin Déc]</b>	
	Adresse logique :	9008 = 16#2330
	Index CANopen :	203C/9
	Index INTERBUS :	5FB3/CF
	Path DeviceNet :	8E/01/09
Arrondi de fin de rampe de décélération en % du temps de rampe <b>[Décélération] (dEC)</b> ou <b>[Décélération 2] (dE2)</b> .		
<b>Fr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Seuil rampe 2]</b>	
	Adresse logique :	9011 = 16#2333
	Index CANopen :	203C/C
	Index INTERBUS :	5FB3/D0
	Path DeviceNet :	8E/01/0C
Seuil de commutation de rampe		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>rPS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Commut. rampe]</b>	
	Adresse logique : 9010 = 16#2332	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 203C/B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/B3	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 8E/01/0B	
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté,            129 = <b>[LI1]</b> (LI1),            :            142 = <b>[LI14]</b> (LI14),            160 = <b>[CD00]</b> (Cd00),            :            175 = <b>[CD15]</b> (Cd15),            177 = <b>[C101]</b> (C101),            :            239 = <b>[C415]</b> (C415).</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté, ACC et dEC sont validées.</li> <li>• A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté, AC2 et dE2 sont validées.</li> </ul>		
<b>AC2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Accélération 2]</b>	
	Adresse logique : 9012 = 16#2334	Type : UINT
	Index CANopen : 203C/D	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/24	Unité : Selon <b>Inr</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 8E/01/0D	Réglage usine : 50
Plage de réglage : Selon <b>Inr</b> <sup>(1)</sup>		
Temps pour accélérer de 0 à la <b>[Fréq. nom. mot.]</b> (FrS).		
<b>dE2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Décélération 2]</b>	
	Adresse logique : 9013 = 16#2335	Type : UINT
	Index CANopen : 203C/E	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/25	Unité : Selon <b>Inr</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 8E/01/0E	Réglage usine : 50
Plage de réglage : Selon <b>Inr</b> <sup>(1)</sup>		
Temps pour décélérer de la <b>[Fréq. nom. mot.]</b> (FrS) à 0.		

<sup>(1)</sup> Selon **Inr**, voir "Inr", page [201](#).

Si **Inr** = 0 : unité = 0,01 s, plage de réglage = 1 à 9 999

Si **Inr** = 1 : unité = 0,1 s, plage de réglage = 1 à 9 999

Si **Inr** = 2 : unité = 1 s, plage de réglage = 1 à 6 000

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>brA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Adapt. rampe déc]</b>	
	Adresse logique : 9003 = 16#232B	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 203C/4	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/CA	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 8E/01/04	
L'activation de cette fonction permet d'adapter automatiquement la rampe de décélération, si celle-ci a été réglée à une valeur trop faible compte tenu de l'inertie de la charge. 0 = <b>[Non] (nO)</b> : Fonction inactive. 1 = <b>[Oui] (YES)</b> : Fonction active, pour applications ne nécessitant pas une forte décélération. Les choix suivants apparaissent selon le calibre du variateur, ils permettent d'obtenir une plus forte décélération qu'avec <b>[Oui] (YES)</b> : 2 = <b>[frein mot A] (dYnA)</b> 3 = <b>[frein mot B] (dYnb)</b> 4 = <b>[frein mot C] (dYnC)</b>		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [CONFIGURATION ARRET] (Stt-)

Code	Description	
<b>Stt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type d'arrêt]</b>	
	Adresse logique :	11201 = 16#2BC1
	Index CANopen :	2052/2
	Index INTERBUS :	5FB3/EB
	Path DeviceNet :	99/01/02
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
Mode d'arrêt à la disparition de l'ordre de marche ou à l'apparition d'un ordre Stop. 0 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Sur rampe 1 = <b>[arrêt rapide] (FSt)</b> : Arrêt rapide 2 = <b>[Roue libre] (nSt)</b> : Arrêt roue libre 3 = <b>[Inject. DC] (dCI)</b> : Arrêt par injection de courant continu		
<b>nSt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. roue libre]</b>	
	Adresse logique :	11202 = 16#2BC2
	Index CANopen :	2052/3
	Index INTERBUS :	5FBD/02
	Path DeviceNet :	99/01/03
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , et, en Profil I/O seulement : 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> .		
<b>FSt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. arrêt rapide]</b>	
	Adresse logique :	11204 = 16#2BC4
	Index CANopen :	2052/5
	Index INTERBUS :	5FBD/04
	Path DeviceNet :	99/01/05
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> .		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>dCF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Diviseur rampe]</b>	
	Adresse logique :	11230 = 16#2BDE
	Index CANopen :	2052/1F
	Index INTERBUS :	5FB3/ED
	Path DeviceNet :	99/01/1F
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	1
	Réglage usine :	4
	Plage de réglage :	0 à 10
	La rampe valide (dEC ou dE2) est alors divisée par ce coefficient lors des demandes d'arrêt.	
<b>dCI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. inject. DC]</b>	
	Adresse logique :	11203 = 16#2BC3
	Index CANopen :	2052/4
	Index INTERBUS :	5FBD/03
	Path DeviceNet :	99/01/04
	Type :	WORD (énumération)
	Lecture / écriture :	R/WS
	Réglage usine :	0
	0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté, 129 = <b>[LI1]</b> (LI1), : 142 = <b>[LI14]</b> (LI14), 160 = <b>[CD00]</b> (Cd00), : 175 = <b>[CD15]</b> (Cd15), 177 = <b>[C101]</b> (C101), : 239 = <b>[C415]</b> (C415).	
	Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> .	
<b>IdC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[I injection DC 1]</b>	
	Adresse logique :	11210 = 16#2BCA
	Index CANopen :	2052/B
	Index INTERBUS :	5FB3/EC
	Path DeviceNet :	99/01/0B
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 A
	Réglage usine :	0,64 In <sup>(1)</sup>
	Plage de réglage :	0,1 In à 1,41 In <sup>(1)</sup>
	Intensité du courant de freinage par injection de courant continu activé par entrée logique ou choisi comme mode d'arrêt.	
<b>tdI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps inj. DC 1]</b>	
	Adresse logique :	11213 = 16#2BCD
	Index CANopen :	2052/E
	Index INTERBUS :	5FBF/55
	Path DeviceNet :	99/01/0E
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 s
	Réglage usine :	5
	Plage de réglage :	1 à 300
	Durée maxi d'injection du courant <b>[I injection DC 1]</b> (IdC).	

<sup>(1)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>IdC2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[I injection DC 2]</b>	
	Adresse logique :	11212 = 16#2BCC
	Index CANopen :	2052/D
	Index INTERBUS :	5FBF/54
	Path DeviceNet :	99/01/0D
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 A
	Réglage usine :	0,5 In <sup>(1)</sup>
	Plage de réglage :	0,1 In à 1,41 In <sup>(1)</sup>
	Courant d'injection activé par entrée logique ou choisi comme mode d'arrêt, après écoulement du temps <b>[Temps inj. DC 1] (tdl)</b> .	
<b>tdC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps inj. DC 2]</b>	
	Adresse logique :	11211 = 16#2BCB
	Index CANopen :	2052/C
	Index INTERBUS :	5FBF/53
	Path DeviceNet :	99/01/0C
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 s
	Réglage usine :	5
	Plage de réglage :	1 à 300
	Durée maxi d'injection du courant <b>[I injection DC 2] (IdC2)</b> .	

<sup>(1)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [INJECTION DC AUTO] (AdC-)

Code	Description	
<b>AdC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Injection DC auto]</b>	
	Adresse logique : 10401 = 16#28A1	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 204A/2	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/E2	Réglage usine : 1
	Path DeviceNet : 95/01/02	
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Pas d'injection. 1 = <b>[Oui]</b> (YES) : Injection de durée réglable. 2 = <b>[Continu]</b> (Ct) : Injection permanente à l'arrêt.		
<b>SdC1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[I inject. DC auto 1]</b>	
	Adresse logique : 10403 = 16#28A3	Type : UINT
	Index CANopen : 204A/4	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/45	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 95/01/04	Réglage usine : 0,7 In <sup>(1)</sup> Plage de réglage : 0 à 1,2 In <sup>(1)</sup>
Intensité du courant d'injection à l'arrêt.		
<b>tdC1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Tps inj. DC auto 1]</b>	
	Adresse logique : 10402 = 16#28A2	Type : UINT
	Index CANopen : 204A/3	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/44	Unité : 0,1 s
	Path DeviceNet : 95/01/03	Réglage usine : 5 Plage de réglage : 1 à 300
Temps d'injection à l'arrêt.		
<b>SdC2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[I inject. DC auto 2]</b>	
	Adresse logique : 10405 = 16#28A5	Type : UINT
	Index CANopen : 204A/6	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/47	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 95/01/06	Réglage usine : 0,5 In <sup>(1)</sup> Plage de réglage : 0 à 1,2 In <sup>(1)</sup>
2 <sup>e</sup> intensité du courant d'injection à l'arrêt.		
<b>tdC2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Tps inj. DC auto 2]</b>	
	Adresse logique : 10404 = 16#28A4	Type : UINT
	Index CANopen : 204A/5	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/46	Unité : 0,1 s
	Path DeviceNet : 95/01/05	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 300
2 <sup>e</sup> temps d'injection à l'arrêt.		

<sup>(1)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.



## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [JOG] (JOG-)

Code	Description	
<b>JOG</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation JOG]</b>	
	Adresse logique : 11110 = 16#2B66	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2051/B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/FF	Réglage usine : Selon <b>CFG</b> et <b>tCC</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 98/01/6F	
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté,            129 = <b>[LI1]</b> (LI1),            :            142 = <b>[LI14]</b> (LI14),            et, en Profil I/O seulement :            160 = <b>[CD00]</b> (Cd00),            :            175 = <b>[CD15]</b> (Cd15),            177 = <b>[C101]</b> (C101),            :            239 = <b>[C415]</b> (C415).</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.            Fonction active lorsque l'entrée ou le bit affecté est à 1.</p>		
<b>JGF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fréquence JOG]</b>	
	Adresse logique : 11111 = 16#2B67	Type : UINT
	Index CANopen : 2051/C	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/50	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 98/01/70	Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 100
Consigne en marche par impulsion.		
<b>JGT</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Tempo. JOG]</b>	
	Adresse logique : 11112 = 16#2B68	Type : UINT
	Index CANopen : 2051/D	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/EA	Unité : 0,1 s
	Path DeviceNet : 98/01/71	Réglage usine : 5 Plage de réglage : 0 à 20
Temporisation d'antipianotage entre 2 marches pas à pas (JOG) consécutives.		

<sup>(1)</sup> Selon **CFG**, voir "CFG", page [144](#) et **tCC**, voir "tCC", page [166](#).

Si **CFG** = 3 et **tCC** = 0 : réglage usine = **[LI3]** (LI3)

Si **CFG** = 3 et **tCC** = 1 : réglage usine = **[LI4]** (LI4)

Sinon, réglage usine = 0.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [VITESSES PRESELECT.] (PSS-)

Code	Description			
<b>PS2</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[2 vitesses présél.]</a>			
	Adresse logique :	11401 = 16#2C89	Type :	WORD (énumération)
	Index CANopen :	2054/2	Lecture / écriture :	R/WS
	Index INTERBUS :	5FBD/06	Réglage usine :	Selon <b>CFG</b> et <b>tCC</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet :	9A/01/02		
	0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté, 129 = <b>[LI1]</b> (LI1), : 142 = <b>[LI14]</b> (LI14), 160 = <b>[CD00]</b> (Cd00), : 175 = <b>[CD15]</b> (Cd15), 177 = <b>[C101]</b> (C101), : 239 = <b>[C415]</b> (C415). Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> .			
<b>PS4</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[4 vitesses présél.]</a>			
	Adresse logique :	11402 = 16#2C8A	Type :	WORD (énumération)
	Index CANopen :	2054/3	Lecture / écriture :	R/WS
	Index INTERBUS :	5FBD/07	Réglage usine :	Selon <b>CFG</b> et <b>tCC</b> <sup>(2)</sup>
	Path DeviceNet :	9D/01/07		
	0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté, 129 = <b>[LI1]</b> (LI1), : 142 = <b>[LI14]</b> (LI14), 160 = <b>[CD00]</b> (Cd00), : 175 = <b>[CD15]</b> (Cd15), 177 = <b>[C101]</b> (C101), : 239 = <b>[C415]</b> (C415). Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Pour obtenir 4 vitesses il faut configurer aussi 2 vitesses.			

<sup>(1)</sup> Selon **CFG**, voir "CFG", page [144](#) et **tCC**, voir "tCC", page [166](#).

Si **CFG** = 1 et **tCC** = 0 : réglage usine = **[LI3]** (LI3)

Si **CFG** = 1 et **tCC** = 1 : réglage usine = **[LI4]** (LI4)

Sinon, réglage usine = 0.

<sup>(2)</sup> Selon **CFG**, voir "CFG", page [144](#) et **tCC**, voir "tCC", page [166](#).

Si **CFG** = 1 et **tCC** = 0 : réglage usine = **[LI4]** (LI4)

Si **CFG** = 1 et **tCC** = 1 : réglage usine = **[LI5]** (LI5)

Sinon, réglage usine = 0.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>PS8</b>	Affichage sur le terminal : <b>[8 vitesses présél.]</b>	
	Adresse logique :	11403 = 16#2C8B
	Index CANopen :	2054/4
	Index INTERBUS :	5FBD/08
	Path DeviceNet :	9A/01/04
	Type :	WORD (énumération)
	Lecture / écriture :	R/WS
	Réglage usine :	Selon <b>CFG</b> et <b>tCC</b> <sup>(1)</sup>
	0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Pour obtenir 8 vitesses il faut configurer aussi 2 et 4 vitesses.	
<b>PS16</b>	Affichage sur le terminal : <b>[16 vitesses présél.]</b>	
	Adresse logique :	11404 = 16#2C8C
	Index CANopen :	2054/5
	Index INTERBUS :	5FBD/09
	Path DeviceNet :	9A/01/05
	Type :	WORD (énumération)
	Lecture / écriture :	R/WS
	Réglage usine :	0
	0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Pour obtenir 16 vitesses il faut configurer aussi 2, 4 et 8 vitesses.	
<b>SP2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Vit. présélect. 2]</b>	
	Adresse logique :	11410 = 16#2C92
	Index CANopen :	2054/B
	Index INTERBUS :	5FB3/F0
	Path DeviceNet :	9A/01/0B
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	100
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur

(1) Selon **CFG**, voir "CFG", page [144](#) et **tCC**, voir "tCC", page [166](#).

Si **CFG** = 1 et **tCC** = 0 : réglage usine = **[LI5] (LI5)**

Si **CFG** = 1 et **tCC** = 1 : réglage usine = **[LI6] (LI6)**

Sinon, réglage usine = 0.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>SP3</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 3]</a>	
	Adresse logique :	11411 = 16#2C93
	Index CANopen :	2054/C
	Index INTERBUS :	5FB3/F1
	Path DeviceNet :	9A/01/0C
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	150
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur
<b>SP4</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 4]</a>	
	Adresse logique :	11412 = 16#2C94
	Index CANopen :	2054/D
	Index INTERBUS :	5FB3/F2
	Path DeviceNet :	9A/01/0D
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	200
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur
<b>SP5</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 5]</a>	
	Adresse logique :	11413 = 16#2C95
	Index CANopen :	2054/E
	Index INTERBUS :	5FB3/F3
	Path DeviceNet :	9A/01/0E
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	250
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur
<b>SP6</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 6]</a>	
	Adresse logique :	11414 = 16#2C96
	Index CANopen :	2054/F
	Index INTERBUS :	5FB3/F4
	Path DeviceNet :	9A/01/0F
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	300
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur
<b>SP7</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 7]</a>	
	Adresse logique :	11415 = 16#2C97
	Index CANopen :	2054/10
	Index INTERBUS :	5FB3/F5
	Path DeviceNet :	9A/01/10
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	350
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>SP8</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 8]</a>	
	Adresse logique :	11416 = 16#2C98
	Index CANopen :	2054/11
	Index INTERBUS :	5FB3/F6
	Path DeviceNet :	9A/01/11
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	400
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur
<b>SP9</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 9]</a>	
	Adresse logique :	11417 = 16#2C99
	Index CANopen :	2054/12
	Index INTERBUS :	5FBF/5F
	Path DeviceNet :	9A/01/12
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	450
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur
<b>SP10</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 10]</a>	
	Adresse logique :	11418 = 16#2C9A
	Index CANopen :	2054/13
	Index INTERBUS :	5FBF/60
	Path DeviceNet :	9A/01/13
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	500
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur
<b>SP11</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 11]</a>	
	Adresse logique :	11419 = 16#2C9B
	Index CANopen :	2054/14
	Index INTERBUS :	5FBF/61
	Path DeviceNet :	9A/01/14
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	550
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur
<b>SP12</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 12]</a>	
	Adresse logique :	11420 = 16#2C9C
	Index CANopen :	2054/15
	Index INTERBUS :	5FBF/62
	Path DeviceNet :	9A/01/15
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	600
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>SP13</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 13]</a>	
	Adresse logique :	11421 = 16#2C9D
	Index CANopen :	2054/16
	Index INTERBUS :	9F/01/63
	Path DeviceNet :	9A/01/16
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	700
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur
<b>SP14</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 14]</a>	
	Adresse logique :	11422 = 16#2C9E
	Index CANopen :	2054/17
	Index INTERBUS :	5FBF/64
	Path DeviceNet :	9A/01/17
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	800
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur
<b>SP15</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 15]</a>	
	Adresse logique :	11423 = 16#2C9F
	Index CANopen :	2054/18
	Index INTERBUS :	5FBF/65
	Path DeviceNet :	9A/01/18
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	900
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur
<b>SP16</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Vit. présélect. 16]</a>	
	Adresse logique :	11424 = 16#2CA0
	Index CANopen :	2054/19
	Index INTERBUS :	5FBF/66
	Path DeviceNet :	9A/01/19
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	0,1 Hz
	Réglage usine :	1 000
	Plage de réglage :	0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [+ / - VITE] (UPd-)

Code	Description	
<b>USP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation +vite]</b>	
	Adresse logique :	11501 = 16#2CED
	Index CANopen :	2055/2
	Index INTERBUS :	5FBD/0A
	Path DeviceNet :	9A/01/66
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , et, en Profil I/O seulement : 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Fonction active à l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté.		
<b>dSP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation -vite]</b>	
	Adresse logique :	11502 = 16#2CEE
	Index CANopen :	2055/3
	Index INTERBUS :	5FBD/0B
	Path DeviceNet :	9A/01/67
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , et, en Profil I/O seulement : 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Fonction active à l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté.		
<b>Str</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Mémoire Réf.]</b>	
	Adresse logique :	11503 = 16#2CEF
	Index CANopen :	2055/4
	Index INTERBUS :	5FBD/0C
	Path DeviceNet :	9A/01/68
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
Ce paramètre permet de mémoriser la consigne. Sur le démarrage suivant, la consigne de vitesse est alors la dernière consigne mémorisée. 0 = <b>[Non] (nO)</b> : pas de mémorisation (sur le démarrage suivant la consigne de vitesse est la <b>[Petite Vitesse] (LSP)</b> , voir "LSP", page <a href="#">145</a> , 1 = <b>[RAM] (rAM)</b> : mémorisation en RAM, 2 = <b>[Eeprom] (EEP)</b> : mémorisation en EEPROM.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [+/- VITE AUTOUR REF] (SrE-)

Code	Description	
<b>USI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation +vite]</b>	
	Adresse logique : 11520 = 16#2D00	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2055/15	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/0E	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9D/01/0E	
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté,            129 = <b>[LI1] (LI1)</b>,            :            142 = <b>[LI14] (LI14)</b>,            160 = <b>[CD00] (Cd00)</b>,            :            175 = <b>[CD15] (Cd15)</b>,            177 = <b>[C101] (C101)</b>,            :            239 = <b>[C415] (C415)</b>.</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.            Fonction active à l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté.</p>		
<b>dSI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation -vite]</b>	
	Adresse logique : 11521 = 16#2D01	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2055/16	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/0F	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9A/01/7A	
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté,            129 = <b>[LI1] (LI1)</b>,            :            142 = <b>[LI14] (LI14)</b>,            160 = <b>[CD00] (Cd00)</b>,            :            175 = <b>[CD15] (Cd15)</b>,            177 = <b>[C101] (C101)</b>,            :            239 = <b>[C415] (C415)</b>.</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.            Fonction active à l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté.</p>		
<b>SrP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Limit. +/- vite]</b>	
	Adresse logique : 11505 = 16#2CF1	Type : UINT
	Index CANopen : 2055/6	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/F7	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 9A/01/6A	Réglage usine : 10 Plage de réglage : 0 à 50
<p>Ce paramètre limite la plage de variation par +/- vite, en % de la consigne. Les rampes utilisées dans cette fonction sont <b>[Accélération 2] (AC2)</b> et <b>[Décélération 2] (dE2)</b>.</p>		



## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>AC2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Accélération 2]</b>	
	Adresse logique : 9012 = 16#2334	Type : UINT
	Index CANopen : 203C/D	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBF/24	Unité : Selon <b>Inr</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 8E/01/0D	Réglage usine : 50
	Plage de réglage : Selon <b>Inr</b> <sup>(1)</sup>	
	Temps pour accélérer de 0 à la <b>[Fréq. nom. mot.] (FrS)</b> .	
<b>dE2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Décélération 2]</b>	
	Adresse logique : 9013 = 16#2335	Type : UINT
	Index CANopen : 203C/E	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBF/25	Unité : Selon <b>Inr</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 8E/01/0E	Réglage usine : 50
	Plage de réglage : Selon <b>Inr</b> <sup>(1)</sup>	
	Temps pour décélérer de la <b>[Fréq. nom. mot.] (FrS)</b> à 0.	

<sup>(1)</sup> Selon **Inr**, voir "Inr", page 201.

Si **Inr** = 0 : unité = 0,01 s, plage de réglage = 1 à 9 999

Si **Inr** = 1 : unité = 0,1 s, plage de réglage = 1 à 9 999

Si **Inr** = 2 : unité = 1 s, plage de réglage = 1 à 6 000

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [MEMO REFERENCE] (SPM-)

Code	Description	
SPM	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Aff. mémo. réf.]</a>	
	Adresse logique : 8491 = 16#212B	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2036/5C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/AD	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 8B/01/5C	
	0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté, 129 = <b>[LI1]</b> (LI1), : 142 = <b>[LI14]</b> (LI14) : Affectation à une entrée logique. Fonction active à l'état 1 de l'entrée affectée.	

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [FLUXAGE PAR LI] (FLI-)

Code	Description	
<b>FLU</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fluxage moteur]</b>	
	Adresse logique : 13902 = 16#364E	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 206D/3	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB4/05	Réglage usine : 2
	Path DeviceNet : A6/01/67	
	0 = <b>[Non Continu] (FnC)</b> : Mode Non Continu, 1 = <b>[Continu] (Fct)</b> : Mode Continu, 2 = <b>[Non] (FnO)</b> : Fonction inactive.	
<b>FLI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation fluxage]</b>	
	Adresse logique : 13901 = 16#364D	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 206D/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/79	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A6/01/66	
	0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> .	

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [FINS DE COURSES] (LSt-)

Code	Description	
<b>LAF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[FdC arrêt avant]</b>	
	Adresse logique : 11601 = 16#2D51	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2056/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/10	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9B/01/02	
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté,            129 = <b>[LI1]</b> (LI1),            :            142 = <b>[LI14]</b> (LI14),            et, en Profil I/O seulement :            160 = <b>[CD00]</b> (Cd00),            :            175 = <b>[CD15]</b> (Cd15),            177 = <b>[C101]</b> (C101),            :            239 = <b>[C415]</b> (C415).</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page 192.</p>		
<b>LAr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[FdC arrêt arrière]</b>	
	Adresse logique : 11602 = 16#2D52	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2056/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/11	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9B/01/03	
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté,            129 = <b>[LI1]</b> (LI1),            :            142 = <b>[LI14]</b> (LI14),            et, en Profil I/O seulement :            160 = <b>[CD00]</b> (Cd00),            :            175 = <b>[CD15]</b> (Cd15),            177 = <b>[C101]</b> (C101),            :            239 = <b>[C415]</b> (C415).</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page 192.</p>		
<b>LAS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type d'arrêt]</b>	
	Adresse logique : 11603 = 16#2D53	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2056/4	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/12	Réglage usine : 2
	Path DeviceNet : 9B/01/04	
<p>0 = <b>[arrêt rampe]</b> (rMP),            1 = <b>[arrêt rapide]</b> (FSt),            2 = <b>[Roue libre]</b> (NSt).</p>		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [COMMANDE DE FREIN] (bLC-)

Code	Description	
<b>bLC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation frein]</b>	
	Adresse logique : 10001 = 16#2711	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2046/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/F1	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 93/01/02	
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Fonction non affectée, 2 = <b>[R2] (r2)</b> : Relais (choix étendu jusqu'à R3 ou R4 si une ou deux cartes E/S sont présentes), 3 = <b>[R3] (r3)</b> , 4 = <b>[R4] (r4)</b> , 17 = <b>[LO1] (LO1)</b> : Sortie logique (choix LO1 à LO2 ou LO4 si une ou deux cartes E/S sont présentes), 18 = <b>[LO2] (LO2)</b> , 19 = <b>[LO3] (LO3)</b> , 20 = <b>[LO4] (LO4)</b> .		
<b>bSt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type mouvement]</b>	
	Adresse logique : 10008 = 16#2718	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2046/9	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBF/3B	Réglage usine : 1
	Path DeviceNet : 93/01/09	
0 = <b>[Translation] (HOr)</b> : Mouvement à charge résistante, 1 = <b>[Levage] (UEr)</b> : Mouvement à charge entraînée. Si <b>[Affectation peson] (PES)</b> page 226 est différent de <b>[Non] (nO)</b> , <b>[Type mouvement] (bSt)</b> est forcé à 1.		
<b>bCI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Contact de frein]</b>	
	Adresse logique : 10009 = 16#2719	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2046/A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/F2	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 93/01/0A	
Si le frein est équipé d'un contact de surveillance (fermé pour frein desserré). 0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page 192.		
<b>bIP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Impulsion de frein]</b>	
	Adresse logique : 10007 = 16#2717	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2046/8	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/E0	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 93/01/08	
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Le couple moteur est donné dans le sens de marche demandé, au courant <b>lbr</b> , 1 = <b>[Oui] (YES)</b> : Le couple moteur est toujours dans le sens Avant, au courant <b>lbr</b> , 2 = <b>[2 l ouvert] (2lbr)</b> : Le couple est dans le sens demandé, au courant <b>lbr</b> pour Avant et <b>lrd</b> pour Arrière. Si le <b>[Type mouvement] (bSt)</b> est <b>[Translation] (HOr)</b> , <b>[Impulsion de frein] (bIP)</b> est forcé à 0.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>lbr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[I ouv. frein montée]</b>	
	Adresse logique :	10006 = 16#2716
	Index CANopen :	2046/7
	Index INTERBUS :	5FB3/DF
	Path DeviceNet :	93/01/07
Type :		UINT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		0,1 A
Réglage usine :		0
Plage de réglage :		0 à 1,36 In <sup>(1)</sup>
Seuil de courant de desserrage de frein pour le sens Montée ou Avant.		
<b>lrd</b>	Affichage sur le terminal : <b>[I ouv. frein desc.]</b>	
	Adresse logique :	10011 = 16#271B
	Index CANopen :	2046/C
	Index INTERBUS :	5FBF/3D
	Path DeviceNet :	93/01/0C
Type :		UINT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		0,1 A
Réglage usine :		0
Plage de réglage :		0 à 1,36 In <sup>(1)</sup>
Seuil de courant de desserrage de frein pour le sens Descente ou Arrière.		
<b>brt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps ouv. frein]</b>	
	Adresse logique :	10004 = 16#2714
	Index CANopen :	2046/5
	Index INTERBUS :	5FB3/DD
	Path DeviceNet :	93/01/05
Type :		UINT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		0,01 s
Réglage usine :		0
Plage de réglage :		0 à 500
Temporisation de desserrage du frein.		
<b>blr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fréq. ouvert. frein]</b>	
	Adresse logique :	10012 = 16#271C
	Index CANopen :	2046/D
	Index INTERBUS :	5FB3/E1
	Path DeviceNet :	93/01/0D
Type :		INT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		0,1 Hz
Réglage usine :		-1
Plage de réglage :		-1 à 100
Seuil de fréquence de desserrage du frein. -1 = <b>[Auto] (AUtO)</b> : Le variateur prend une valeur égale au glissement nominal du moteur.		
<b>bEn</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fréq. ferm. frein]</b>	
	Adresse logique :	10003 = 16#2713
	Index CANopen :	2046/4
	Index INTERBUS :	5FBF/36
	Path DeviceNet :	93/01/04
Type :		INT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		0,1 Hz
Réglage usine :		-1
Plage de réglage :		-1 à 100
Seuil de fréquence de serrage du frein. -1 = <b>[Auto] (AUtO)</b> : Le variateur prend une valeur égale au glissement nominal du moteur.		

<sup>(1)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>tbE</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Délai ferm. frein]</b>	
	Adresse logique :	10010 = 16#271A
	Index CANopen :	2046/B
	Index INTERBUS :	5FBF/3C
	Path DeviceNet :	93/01/0B
Temporisation avant demande de serrage du frein.		Type : UINT Lecture / écriture : R/W Unité : 0,01 s Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 500
<b>bEt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps ferm. frein]</b>	
	Adresse logique :	10005 = 16#2715
	Index CANopen :	2046/6
	Index INTERBUS :	5FB3/DE
	Path DeviceNet :	93/01/06
Temps de serrage du frein.		Type : UINT Lecture / écriture : R/W Unité : 0,01 s Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 500
<b>SdC1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[I inject. DC auto 1]</b>	
	Adresse logique :	10403 = 16#28A3
	Index CANopen :	204A/4
	Index INTERBUS :	5FBF/45
	Path DeviceNet :	95/01/04
Intensité du courant d'injection à l'arrêt.		Type : UINT Lecture / écriture : R/W Unité : 0,1 A Réglage usine : 0,7 In <sup>(1)</sup> Plage de réglage : 0 à 1,2 In <sup>(1)</sup>
<b>bEd</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Ferm. à l'inversion]</b>	
	Adresse logique :	10020 = 16#2724
	Index CANopen :	2046/15
	Index INTERBUS :	5FBF/41
	Path DeviceNet :	93/01/15
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Le frein ne se serre pas, 1 = <b>[Oui] (YES)</b> : Le frein se serre.		Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/W Réglage usine : 0
<b>JdC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Saut à l'inversion]</b>	
	Adresse logique :	10013 = 16#271D
	Index CANopen :	2046/E
	Index INTERBUS :	5FBF/3F
	Path DeviceNet :	93/01/0E
-1 = <b>[Auto] (AUtO)</b> : Le variateur prend une valeur égale au glissement nominal du moteur.		Type : INT Lecture / écriture : R/W Unité : 0,1 Hz Réglage usine : -1 Plage de réglage : -1 à 100

(1) In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>ttr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps redémar.]</b>	
	Adresse logique :	10022 = 16#2726
	Index CANopen :	2046/17
	Index INTERBUS :	5FBF/42
	Path DeviceNet :	93/01/17
Type :		UINT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		0,01 s
Réglage usine :		0
Plage de réglage :		0 à 500
Temporisation entre la fin d'une séquence de serrage de frein et le début d'une séquence de desserrage.		
<b>brH0</b> <sup>(1)</sup>	Affichage sur le terminal : <b>[BRH_b0]</b>	
	Adresse logique :	10050 = 16# 2742 (bit 0)
	Index CANopen :	2046/33 (bit 0)
	Index INTERBUS :	5FBC/F3 (bit 0)
	Path DeviceNet :	93/01/33 (bit 0)
Type :		(1)
Lecture / écriture :		R/WS
Réglage usine :		0
0 = <b>[0]</b> (0) : La séquence fermeture/ouverture est exécutée en totalité, 1 = <b>[1]</b> (1) : Le frein est réouvert immédiatement.		
<b>brH1</b> <sup>(1)</sup>	Affichage sur le terminal : <b>[BRH_b1]</b>	
	Adresse logique :	10050 = 16# 2742 (bit 1)
	Index CANopen :	2046/33 (bit 1)
	Index INTERBUS :	5FBC/F3 (bit 1)
	Path DeviceNet :	93/01/33 (bit 1)
Type :		(1)
Lecture / écriture :		R/WS
Réglage usine :		0
0 = <b>[0]</b> (0) : Le défaut contact de frein en régime établi est actif (défaut si le contact est ouvert en marche), 1 = <b>[1]</b> (1) : Le défaut contact de frein en régime établi est inactif.		
<b>brH2</b> <sup>(1)</sup>	Affichage sur le terminal : <b>[BRH_b2]</b>	
	Adresse logique :	10050 = 16# 2742 (bit 2)
	Index CANopen :	2046/33 (bit 2)
	Index INTERBUS :	5FBC/F3 (bit 2)
	Path DeviceNet :	93/01/33 (bit 2)
Type :		(1)
Lecture / écriture :		R/WS
Réglage usine :		0
0 = <b>[0]</b> (0) : Le contact de frein n'est pas pris en compte. 1 = <b>[1]</b> (1) : Le contact de frein est pris en compte.		
<b>brH3</b> <sup>(1)</sup>	Affichage sur le terminal : <b>[BRH_b3]</b>	
	Adresse logique :	10050 = 16# 2742 (bit 3)
	Index CANopen :	2046/33 (bit 3)
	Index INTERBUS :	5FBC/F3 (bit 3)
	Path DeviceNet :	93/01/33 (bit 3)
Type :		(1)
Lecture / écriture :		R/WS
Réglage usine :		0
0 = <b>[0]</b> (0) : Lors de la séquence de fermeture du frein, le contact de frein doit être ouvert avant la fin de <b>[Temps ferm. frein] (bEt)</b> , sinon le variateur se verrouille en défaut contact de frein <b>brF</b> , 1 = <b>[1]</b> (1) : Lors de la séquence de fermeture du frein, le contact de frein doit être ouvert avant la fin de <b>[Temps ferm. frein] (bEt)</b> , sinon une alarme contact de frein <b>bCA</b> est enclenchée et le zéro de vitesse est maintenu.		

<sup>(1)</sup> Les paramètres **[BRH\_b0] (brH0)** à **[BRH\_b4] (brH4)** sont les 5 premiers bits du même mot **[BRH] (brH)**, ils sont à lire ou écrire ensemble sur ce mot.



## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>brH4</b> <sup>(1)</sup>	Affichage sur le terminal : <b>[BRH_b4]</b>	
	Adresse logique : 10050 = 16# 2742 (bit 4)	Type : (1)
	Index CANopen : 2046/33 (bit 4)	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/F3 (bit 4)	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 93/01/33 (bit 4)	
0 = <b>[0]</b> (0) : Aucune action en cas de mouvement non commandé, 1 = <b>[1]</b> (1) : En cas de mouvement non commandé, le variateur passe en régulation de vitesse zéro, sans commande de desserrage de frein, et une alarme bSA est enclenchée.		
<b>brr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps rampe I]</b>	
	Adresse logique : 10015 = 16#271F	Type : UINT
	Index CANopen : 2046/10	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/40	Unité : 0,01 s
	Path DeviceNet : 93/01/10	Réglage usine : 0
Plage de réglage : 0 à 500		
Temps de la rampe de courant de couple pour une variation de courant égale à <b>[I ouv. frein montée]</b> (Ibr).		

<sup>(1)</sup> Les paramètres **[BRH\_b0]** (brH0) à **[BRH\_b4]** (brH4) sont les 5 premiers bits du même mot **[BRH]** (brH), ils sont à lire ou écrire ensemble sur ce mot.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [MESURE CHARGE] (ELM-)

Code	Description	
<b>PES</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affectation peson]</b>	
	Adresse logique : 10070 = 16#2756	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2046/47	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/F4	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 93/01/47	
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction inactive, 1 = <b>[AI1]</b> (AI1) : Entrée analogique, 2 = <b>[AI2]</b> (AI2) : Entrée analogique, 3 = <b>[AI3]</b> (AI3) : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente, 4 = <b>[AI4]</b> (AI4) : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente, 181 = <b>[RP]</b> (PI) : Entrée en fréquence, si carte extension VW3A3202 présente, 182 = <b>[Codeur]</b> (PG) : Entrée codeur si carte codeur présente.		
<b>LP1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Point 1X]</b>	
	Adresse logique : 10071 = 16#2757	Type : UINT
	Index CANopen : 2046/48	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/F5	Unité : 0,01%
	Path DeviceNet : 93/01/48	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à LP2 - 1
0 à 99,99 % du signal sur l'entrée affectée.		
<b>CP1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Point 1Y]</b>	
	Adresse logique : 10072 = 16#2758	Type : INT
	Index CANopen : 2046/49	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/F6	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 93/01/49	Réglage usine : - In <sup>(1)</sup> Plage de réglage : - 1,36 In à 1,36 In <sup>(1)</sup>
Courant correspondant à la charge <b>[Point 1x]</b> (LP1).		
<b>LP2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Point 2X]</b>	
	Adresse logique : 10073 = 16#2759	Type : UINT
	Index CANopen : 2046/4A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/F7	Unité : 0,01%
	Path DeviceNet : 93/01/4A	Réglage usine : 5 000 Plage de réglage : LP1 + 1 à 10 000
0,01 à 100 % du signal sur l'entrée affectée.		

<sup>(1)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>CP2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Point 2Y]</b>	
	Adresse logique : 10074 = 16#275A	Type : INT
	Index CANopen : 2046/4B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/F8	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 93/01/4B	Réglage usine : 0
	Plage de réglage : - 1,36 In à 1,36 In <sup>(1)</sup>	
	Courant correspondant à la charge <b>[Point 2x] (LP2)</b> .	
<b>lbrA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[lbr perte 4-20 mA]</b>	
	Adresse logique : 10075 = 16#275B	Type : UINT
	Index CANopen : 2046 / 4C	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBC/F9	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 93/01/4C	Réglage usine : 0
	Plage de réglage : 0 à 1,36 In <sup>(1)</sup>	
	Courant de desserrage de frein en cas de perte de l'information du peson.	

<sup>(1)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [LEVAGE HAUTE VITESSE] (HSH-)

Code	Description	
<b>HSO</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Levage haute vit.]</b>	
	Adresse logique : 12301 = 16#300D	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 205D/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/29	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9E/01/66	
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Fonction inactive, 1 = <b>[Réf. vitesse] (SSO)</b> : Mode "Référence vitesse", 2 = <b>[Lim.courant] (CSO)</b> : Mode "Limitation de courant".		
<b>COF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Coeff. vit. montée]</b>	
	Adresse logique : 12303 = 16#300F	Type : UINT
	Index CANopen : 205D/4	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/88	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 9E/01/68	Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 100
Coefficient de réduction de la vitesse calculée par le variateur pour le sens Montée.		
<b>COR</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Coeff. vit. descente]</b>	
	Adresse logique : 12304 = 16#3010	Type : UINT
	Index CANopen : 205D/5	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/89	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 9E/01/69	Réglage usine : 50 Plage de réglage : 0 à 100
Coefficient de réduction de la vitesse calculée par le variateur pour le sens Descente.		
<b>tOS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps de mesure]</b>	
	Adresse logique : 12307 = 16#3013	Type : UINT
	Index CANopen : 205D/8	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/8C	Unité : 0,01 s
	Path DeviceNet : 9E/01/6C	Réglage usine : 50 Plage de réglage : 10 à 6 500
Durée du palier de vitesse pour la mesure		
<b>OSP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Vitesse de mesure]</b>	
	Adresse logique : 12305 = 16#3011	Type : UINT
	Index CANopen : 205D/6	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/8A	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 9E/01/6A	Réglage usine : 400 Plage de réglage : 0 à FrS
Vitesse stabilisée pour la mesure.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>CLO</b>	Affichage sur le terminal : <b>[I Limit. haute vit.]</b>	
	Adresse logique : 12302 = 16#300E	Type : UINT
	Index CANopen : 205D/3	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/87	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 9E/01/67	Réglage usine : In <sup>(1)</sup>
	Plage de réglage : Selon SFr <sup>(2)</sup>	
	Courant de limitation en haute vitesse.	
<b>SCL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fréquence I Limit.]</b>	
	Adresse logique : 12306 = 16#3012	Type : UINT
	Index CANopen : 205D/7	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/8B	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 9E/01/6B	Réglage usine : 400
	Plage de réglage : 0 à 5 000 ou 0 à 10 000 selon calibre variateur	
	Seuil de fréquence au-delà duquel le courant de limitation haute vitesse est actif.	

<sup>(1)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

<sup>(2)</sup> Selon SFr, voir "SFr", page 162.

Si SFr ≥ 20 : plage de réglage = 0 à 1,65 In <sup>(1)</sup>

Si SFr < 20 : plage de réglage = 0 à 1,36 In <sup>(1)</sup>

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [REGULATEUR PID] (PId-)

Code	Description	
<b>PIF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. retour PID]</b>	
	Adresse logique : 11901 = 16#2E7D	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2059/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/19	Réglage usine : Selon <b>CFG</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 9C/01/66	
	0 = <b>[Non] (nO)</b> : Fonction inactive, 1 = <b>[AI1] (AI1)</b> : Entrée analogique, 2 = <b>[AI2] (AI2)</b> : Entrée analogique, 3 = <b>[AI3] (AI3)</b> : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente, 4 = <b>[AI4] (AI4)</b> : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente, 181 = <b>[RP] (PI)</b> : Entrée en fréquence, si carte extension VW3A3202 présente, 182 = <b>[Codeur] (PG)</b> : Entrée codeur si carte codeur présente, 183 = <b>[AI réseau] (AIU1)</b> : Retour par bus de communication.	
<b>AIC1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Canal AI réseau]</b>	
	Adresse logique : 5282 = 16#14A2	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2016/53	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/70	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 7B/01/53	
	0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 164 = <b>[Modbus] (Mdb)</b> : Modbus intégré, 167 = <b>[CANopen] (CAn)</b> : CANopen intégré, 168 = <b>[Carte com.] (nEt)</b> : Carte de communication (si présente), 169 = <b>[Carte prog.] (APP)</b> : Carte Controller Inside (si présente).	
<b>PIF1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Retour PID mini]</b>	
	Adresse logique : 11904 = 16#2E80	Type : UINT
	Index CANopen : 2059/5	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/6A	Unité : 1
	Path DeviceNet : 9C/01/69	Réglage usine : 100
		Plage de réglage : 0 à <b>PIF2</b>
	Valeur pour retour mini.	
<b>PIF2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Retour PID maxi]</b>	
	Adresse logique : 11905 = 16#2E81	Type : UINT
	Index CANopen : 2059/6	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/6B	Unité : 1
	Path DeviceNet : 9C/01/6A	Réglage usine : 1 000
		Plage de réglage : <b>PIF1</b> à 32 767
	Valeur pour retour maxi.	

(1) Selon **CFG**, voir "CFG", page 144.  
 Si **CFG** = 4 : réglage usine = 2  
 Sinon, réglage usine = 0

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>PIP1</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Réf. PID mini]</a>	
	Adresse logique :	11906 = 16#2E82
	Index CANopen :	2059/7
	Index INTERBUS :	5FBF/6C
	Path DeviceNet :	9C/01/6B
Type :		UINT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		1
Réglage usine :		150
Plage de réglage :		PIP1 à PIP2
Valeur mini du process.		
<b>PIP2</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Réf. PID maxi]</a>	
	Adresse logique :	11907 = 16#2E83
	Index CANopen :	2059/8
	Index INTERBUS :	5FBF/6D
	Path DeviceNet :	9C/01/6C
Type :		UINT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		1
Réglage usine :		900
Plage de réglage :		PIP1 à PIP2
Valeur maxi du process.		
<b>PII</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Act. réf. interne PID]</a>	
	Adresse logique :	11908 = 16#2E84
	Index CANopen :	2059/9
	Index INTERBUS :	5FBD/1A
	Path DeviceNet :	9C/01/6D
Type :		WORD (énumération)
Lecture / écriture :		R/W
Réglage usine :		0
0 = <b>[Non]</b> (nO) : La consigne du régulateur PID est donnée par Fr1 ou Fr1b, 1 = <b>[Oui]</b> (YES) : La consigne du régulateur PID est interne, par le paramètre rPI.		
<b>RPI</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Réf. interne PID]</a>	
	Adresse logique :	11920 = 16#2E90
	Index CANopen :	2059/15
	Index INTERBUS :	5FBF/6E
	Path DeviceNet :	9C/01/79
Type :		UINT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		1
Réglage usine :		150
Plage de réglage :		PIP1 à PIP2
Consigne interne du régulateur PID.		
<b>RPG</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Gain prop. PID]</a>	
	Adresse logique :	11941 = 16#2EA5
	Index CANopen :	2059/2A
	Index INTERBUS :	5FB3/FA
	Path DeviceNet :	9C/01/8E
Type :		UINT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		0,01
Réglage usine :		100
Plage de réglage :		1 à 10 000
Gain proportionnel.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>rIG</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gain intégral PID]</b>	
	Adresse logique :	11942 = 16#2EA6
	Index CANopen :	2059/2B
	Index INTERBUS :	5FB3/FB
	Path DeviceNet :	9C/01/8F
Gain intégral.		Type : UINT Lecture / écriture : R/W Unité : 0,01 Réglage usine : 100 Plage de réglage : 1 à 10 000
<b>rdG</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gain dérivé PID]</b>	
	Adresse logique :	11943 = 16#2EA7
	Index CANopen :	2059/2C
	Index INTERBUS :	5FB3/FC
	Path DeviceNet :	9C/01/90
Gain dérivé.		Type : UINT Lecture / écriture : R/W Unité : 0,01 Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 10 000
<b>PrP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Rampe PID]</b>	
	Adresse logique :	11984 = 16#2ED0
	Index CANopen :	2059/55
	Index INTERBUS :	5FBF/7B
	Path DeviceNet :	9C/01/B9
Rampe accélération/décélération du PID.		Type : UINT Lecture / écriture : R/W Unité : 0,1 s Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 999
<b>PIC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Inversion corr. PID]</b>	
	Adresse logique :	11940 = 16#2EA4
	Index CANopen :	2059/29
	Index INTERBUS :	5FB3/F9
	Path DeviceNet :	9C/01/8D
Inversion du sens de correction. 0 = <b>[Non]</b> (nO), 1 = <b>[Oui]</b> (YES).		Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0
<b>POL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Sortie PID mini]</b>	
	Adresse logique :	11952 = 16#2EB0
	Index CANopen :	2059/35
	Index INTERBUS :	5FBF/76
	Path DeviceNet :	9C/01/99
Valeur minimale de la sortie du régulateur, en Hz.		Type : INT Lecture / écriture : R/W Unité : 0,1 Hz Réglage usine : 0 Plage de réglage : -5 000 à 5 000 ou -10 000 à 10 000, selon calibre



## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>POH</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Sortie PID maxi]</b>	
	Adresse logique :	11953 = 16#2EB1
	Index CANopen :	2059/36
	Index INTERBUS :	5FBF/77
	Path DeviceNet :	9C/01/9A
		Type : INT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : 0,1 Hz
		Réglage usine : 600
		Plage de réglage : 0 à 5 000 ou 0 à 10 000, selon calibre
Valeur maximale de la sortie du régulateur, en Hz.		
<b>PAL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Alarme retour mini]</b>	
	Adresse logique :	11961 = 16#2EB9
	Index CANopen :	2059/3E
	Index INTERBUS :	5FB3/FE
	Path DeviceNet :	9C/01/A2
		Type : UINT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : 1
		Réglage usine : 100
		Plage de réglage : <b>PIF1 à PIF2</b>
Seuil de surveillance mini du retour du régulateur.		
<b>PAH</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Alarme retour maxi]</b>	
	Adresse logique :	11962 = 16#2EBA
	Index CANopen :	2059/3F
	Index INTERBUS :	5FB3/FF
	Path DeviceNet :	9C/01/A3
		Type : UINT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : 1
		Réglage usine : 1 000
		Plage de réglage : PIF1 à PIF2
Seuil de surveillance maxi du retour du régulateur.		
<b>PEr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Alarme erreur PID]</b>	
	Adresse logique :	11963 = 16#2EBB
	Index CANopen :	2059/40
	Index INTERBUS :	5FB4/01
	Path DeviceNet :	9C/01/A4
		Type : UINT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : 1
		Réglage usine : 100
		Plage de réglage : 0 à 65 535
Seuil de surveillance de l'erreur du régulateur.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>PIS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[RAZ intégral PID]</b>	
	Adresse logique : 11944 = 16#2EA8	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2059/2D	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/1E	Réglage usine : Selon <b>CFG</b> et <b>tCC</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 9C/01/91	
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté,            129 = <b>[LI1] (LI1)</b>,            :            142 = <b>[LI14] (LI14)</b>,            160 = <b>[CD00] (Cd00)</b>,            :            175 = <b>[CD15] (Cd15)</b>,            177 = <b>[C101] (C101)</b>,            :            239 = <b>[C415] (C415)</b>.</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté la fonction est inactive (l'intégral du PID est validé).</li> <li>• A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté la fonction est active (l'intégral du PID est inhibé).</li> </ul>		
<b>FPI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. réf. vitesse]</b>	
	Adresse logique : 11950 = 16#2EAE	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2059/33	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/1F	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9C/01/97	
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté (fonction inactive),            1 = <b>[AI1] (AI1)</b> : Entrée analogique,            2 = <b>[AI2] (AI2)</b> : Entrée analogique,            3 = <b>[AI3] (AI3)</b> : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente,            4 = <b>[AI4] (AI4)</b> : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente,            163 = <b>[HMI] (LCC)</b> : Terminal graphique,            164 = <b>[Modbus] (Mdb)</b> : Modbus intégré,            167 = <b>[CANopen] (CAn)</b> : CANopen intégré,            169 = <b>[Carte com.] (nEt)</b> : Carte de communication (si présente),            170 = <b>[Carte prog.] (APP)</b> : Carte Controller Inside (si présente),            181 = <b>[RP] (PI)</b> : Entrée en fréquence, si carte extension VW3A3202 présente,            182 = <b>[Codeur] (PG)</b> : Entrée codeur si carte codeur présente.</p>		
<b>PSr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[% Réf. Vitesse]</b>	
	Adresse logique : 11951 = 16#2EAF	Type : UINT
	Index CANopen : 2059/34	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/FD	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 9C/01/98	Réglage usine : 100
Plage de réglage : 1 à 100		
Coefficient multiplicateur de l'entrée vitesse prédictive.		

<sup>(1)</sup> Selon **CFG**, voir "CFG", page [144](#) et **tCC**, voir "tCC", page [166](#).

Si **CFG** = 4 et **tCC** = 0 : réglage usine = **[LI3] (LI3)**

Si **CFG** = 4 et **tCC** = 1 : réglage usine = **[LI4] (LI4)**

Sinon, réglage usine = 0.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>PAU</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Affect. auto/manu]</a>	
	Adresse logique :	11970 = 16#2EC2
	Index CANopen :	2059/47
	Index INTERBUS :	5FBD/22
	Path DeviceNet :	9C/01/AB
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté, 129 = <b>[LI1]</b> (LI1), : 142 = <b>[LI14]</b> (LI14), 160 = <b>[CD00]</b> (Cd00), : 175 = <b>[CD15]</b> (Cd15), 177 = <b>[C101]</b> (C101), : 239 = <b>[C415]</b> (C415). Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . <ul style="list-style-type: none"> <li>• A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté le PID est actif.</li> <li>• A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté la marche manuelle est active.</li> </ul>		
<b>PIM</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Référence manuel]</a>	
	Adresse logique :	11954 = 16#2EB2
	Index CANopen :	2059/37
	Index INTERBUS :	5FBD/20
	Path DeviceNet :	9C/01/9B
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
Entrée vitesse manuelle 0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté (Fonction inactive), 1 = <b>[AI1]</b> (AI1) : Entrée analogique, 2 = <b>[AI2]</b> (AI2) : Entrée analogique, 3 = <b>[AI3]</b> (AI3) : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente, 4 = <b>[AI4]</b> (AI4) : Entrée analogique, si carte extension VW3A3202 présente, 181 = <b>[RP]</b> (PI) : Entrée en fréquence, si carte extension VW3A3202 présente, 182 = <b>[Codeur]</b> (PG) : Entrée codeur si carte codeur présente.		
<b>tLS</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Temps petite vit.]</a>	
	Adresse logique :	11701 = 16#2DB5
	Index CANopen :	2057/2
	Index INTERBUS :	5FB3/F8
	Path DeviceNet :	9B/01/66
Type : UINT Lecture / écriture : R/W Unité : 0,1 s Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 9 999		
Temps maxi de fonctionnement en <a href="#">[Petite vitesse]</a> (LSP) voir "LSP", page <a href="#">145</a> .		
<b>rSL</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Seuil réveil PID]</a>	
	Adresse logique :	11960 = 16#2DB5
	Index CANopen :	2059/3D
	Index INTERBUS :	5FBD/21
	Path DeviceNet :	9C/01/A1
Type : UINT Lecture / écriture : R/WS Unité : 0,1 Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à 1 000		
Seuil d'erreur de redémarrage.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [REFERENCE PID PRESEL] (PRI-)

Code	Description	
<b>Pr2</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[2 réf. PID présél.]</a>	
	Adresse logique : 11909 = 16#2E85	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2059/A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/1B	Réglage usine : Selon CFG et tCC <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 9C/01/6E	
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté,            129 = <b>[LI1]</b> (LI1),            :            142 = <b>[LI14]</b> (LI14),            160 = <b>[CD00]</b> (Cd00),            :            175 = <b>[CD15]</b> (Cd15),            177 = <b>[C101]</b> (C101),            :            239 = <b>[C415]</b> (C415).</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté la fonction est inactive.</li> <li>• A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté la fonction est active.</li> </ul>		
<b>Pr4</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[4 réf. PID présél.]</a>	
	Adresse logique : 11910 = 16#2E86	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2059/B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/1C	Réglage usine : Selon CFG et tCC <sup>(2)</sup>
	Path DeviceNet : 9C/01/6F	
<p>S'assurer que <a href="#">[2 réf. PID présél.] (Pr2)</a> a été affecté avant d'affecter cette fonction.</p> <p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté,            129 = <b>[LI1]</b> (LI1),            :            142 = <b>[LI14]</b> (LI14),            160 = <b>[CD00]</b> (Cd00),            :            175 = <b>[CD15]</b> (Cd15),            177 = <b>[C101]</b> (C101),            :            239 = <b>[C415]</b> (C415).</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté la fonction est inactive.</li> <li>• A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté la fonction est active.</li> </ul>		

<sup>(1)</sup> Selon CFG, voir "CFG", page [144](#) et tCC, voir "tCC", page [166](#).

Si CFG = 4 et tCC = 0 : réglage usine = **[LI4]** (LI4)

Si CFG = 4 et tCC = 1 : réglage usine = **[LI5]** (LI5)

Sinon, réglage usine = 0.

<sup>(2)</sup> Selon CFG, voir "CFG", page [144](#) et tCC, voir "tCC", page [166](#).

Si CFG = 4 et tCC = 0 : réglage usine = **[LI5]** (LI5)

Si CFG = 4 et tCC = 1 : réglage usine = **[LI6]** (LI6)

Sinon, réglage usine = 0.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>rP2</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Réf. présel. PID 2]</a>	
	Adresse logique :	11921 = 16#2E91
	Index CANopen :	2059/16
	Index INTERBUS :	5FBF/6F
	Path DeviceNet :	9C/01/7A
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	1
	Réglage usine :	300
	Plage de réglage :	PIP1 à PIP2
<b>rP3</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Réf. présel. PID 3]</a>	
	Adresse logique :	11922 = 16#2E92
	Index CANopen :	2059/17
	Index INTERBUS :	5FBF/70
	Path DeviceNet :	9C/01/7B
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	1
	Réglage usine :	600
	Plage de réglage :	PIP1 à PIP2
<b>rP4</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Réf. présel. PID 4]</a>	
	Adresse logique :	11923 = 16#2E93
	Index CANopen :	2059/18
	Index INTERBUS :	9F/01/71
	Path DeviceNet :	9C/01/7C
	Type :	UINT
	Lecture / écriture :	R/W
	Unité :	1
	Réglage usine :	900
	Plage de réglage :	PIP1 à PIP2

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [CONTRÔLE DE COUPLE] (tOR-)

Code	Description	
<b>tSS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Comm. couple/vit]</b>	
	Adresse logique : 9220 = 16#2404	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 203E/15	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/B9	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 8F/01/15	
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté,            129 = <b>[LI1]</b> (LI1),            :            142 = <b>[LI14]</b> (LI14),            160 = <b>[CD00]</b> (Cd00),            :            175 = <b>[CD15]</b> (Cd15),            177 = <b>[C101]</b> (C101),            :            239 = <b>[C415]</b> (C415).</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté : contrôle de couple.</li> <li>• A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté : régulation de vitesse.</li> </ul>		
<b>tr1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Canal réf. de couple]</b>	
	Adresse logique : 9221 = 16#2405	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 203E/16	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/BA	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 8F/01/16	
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté (consigne de couple nulle).            1 = <b>[AI1]</b> (AI1) : Entrée analogique,            2 = <b>[AI2]</b> (AI2) : Entrée analogique,            3 = <b>[AI3]</b> (AI3) : Entrée analogique, si carte entrées/sorties VW3A3202 présente,            4 = <b>[AI4]</b> (AI4) : Entrée analogique, si carte entrées/sorties VW3A3202 présente,            163 = <b>[HMI]</b> (LCC) : Terminal graphique,            164 = <b>[Modbus]</b> (Mdb) : Modbus intégré,            167 = <b>[CANopen]</b> (CAn) : CANopen intégré,            169 = <b>[Carte com.]</b> (nEt) : Carte de communication (si présente),            170 = <b>[Carte prog.]</b> (APP) : Carte Controller Inside (si présente),            181 = <b>[RP]</b> (PI) : Entrée en fréquence, si carte entrées/sorties VW3A3202 présente,            182 = <b>[Codeur]</b> (PG) : Entrée codeur si carte codeur présente.</p>		
<b>Int</b>	Nom du paramètre : <b>[Unité de couple]</b>	
	Adresse logique : 9260 = 16#242C	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 203E/3D	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBF/35	Réglage usine : Selon calibre variateur
	Path DeviceNet : 8F/01/3D	
<p>0 = 0,01 Nm            1 = 0,1 Nm            2 = 1 Nm            3 = 10 Nm</p> <p>Ce paramètre n'est utilisé et configurable qu'avec DeviceNet, il fixe l'unité des paramètres LTCR et OTRN .</p>		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>tSd</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Signe réf. couple]</b>	
	Adresse logique : 9222 = 16#2406	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 203E/17	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/BB	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 8F/01/17	
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page 192. <ul style="list-style-type: none"> <li>• A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté, le signe du couple est celui de la référence.</li> <li>• A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté, le signe du couple est inverse de celui de la référence.</li> </ul>		
<b>trt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Ratio couple]</b>	
	Adresse logique : 9225 = 16#2409	Type : UINT
	Index CANopen : 203E/1A	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/30	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 8F/01/1A	Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 1 000
Coefficient appliqué à la <b>[Référence couple] (tr1)</b> .		
<b>trP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[T. rampe couple]</b>	
	Adresse logique : 9226 = 16#240A	Type : UINT
	Index CANopen : 203E/1B	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/31	Unité : 0,01 s
	Path DeviceNet : 8F/01/1B	Réglage usine : 300 Plage de réglage : 0 à 9 999
Temps de croissance et de décroissance du couple pour une variation de 100 % de la référence.		
<b>tSt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Arrêt contrôl. couple]</b>	
	Adresse logique : 9227 = 16#240B	Type : Word (énumération)
	Index CANopen : 203E/1C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/BC	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 8F/01/1C	
0 = <b>[Vitesse] (SPd)</b> : Arrêt en régulation de vitesse, 1 = <b>[Roue libre] (nSt)</b> : Arrêt roue libre, 2 = <b>[Couple à 0] (SPn)</b> : Arrêt à couple nul, mais en conservant le flux dans le moteur.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>SPt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[T. maintien flux]</b>	
	Adresse logique :	9230 = 16#240E
	Index CANopen :	203E/1F
	Index INTERBUS :	5FBF/33
	Path DeviceNet :	8F/01/1F
Type :		UINT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		0,1 s
Réglage usine :		10
Plage de réglage :		0 à 36 000
Temps de maintien du flux après l'arrêt, pour rester prêt à redémarrer rapidement.		
<b>dbP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Bande morte +]</b>	
	Adresse logique :	9224 = 16#2408
	Index CANopen :	203E/19
	Index INTERBUS :	5FBF/2F
	Path DeviceNet :	8F/01/19
Type :		UINT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		0,1 Hz
Réglage usine :		100
Plage de réglage :		0 à 2 tFr
Bande morte positive. Valeur s'ajoutant algébriquement à la consigne de vitesse.		
<b>dbn</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Bande morte -]</b>	
	Adresse logique :	9223 = 16#2407
	Index CANopen :	203E/18
	Index INTERBUS :	5FBF/2E
	Path DeviceNet :	8F/01/18
Type :		UINT
Lecture / écriture :		R/W
Unité :		0,1 Hz
Réglage usine :		100
Plage de réglage :		0 à 2 tFr
Bande morte négative. Valeur se retranchant algébriquement à la consigne de vitesse.		
<b>rtO</b>	Affichage sur le terminal : <b>[R. couple time out]</b>	
	Adresse logique :	9229 = 16#240D
	Index CANopen :	203E/1E
	Index INTERBUS :	5FBF/32
	Path DeviceNet :	8F/01/1E
Type :		UINT
Lecture / écriture :		R/WS
Unité :		0,1 s
Réglage usine :		600
Plage de réglage :		0 à 9 999
Temps après sortie automatique du fonctionnement en contrôle de couple, pour défaut ou alarme.		
<b>tOb</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gest. déf. R. couple]</b>	
	Adresse logique :	9228 = 16#240C
	Index CANopen :	203E/1D
	Index INTERBUS :	5FBC/BD
	Path DeviceNet :	8F/01/1D
Type :		WORD (énumération)
Lecture / écriture :		R/WS
Réglage usine :		0
Comportement du variateur après écoulement du temps <b>[R. couple time out] (rtO)</b> . 0 = <b>[Alarm] (ALrM)</b> , 1 = <b>[Défaut] (FLt)</b> : défaut avec arrêt roue libre.		



## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [LIMITATION DE COUPLE] (tOL-)

Code	Description	
<b>tLA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Act. lim. couple AI]</b>	
	Adresse logique : 9210 = 16#23FA	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 203E/B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/B6	Réglage usine : Selon <b>CFG</b> et <b>tCC</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 8F/01/0B	
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté,            128 = <b>[Oui]</b> (YES),            129 = <b>[LI1]</b> (LI1),            :            142 = <b>[LI14]</b> (LI14),            160 = <b>[CD00]</b> (Cd00),            :            175 = <b>[CD15]</b> (Cd15),            177 = <b>[C101]</b> (C101),            :            239 = <b>[C415]</b> (C415).</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté, la fonction est inactive.</li> <li>• A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté, la fonction est active.</li> </ul>		
<b>tLIM</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Lim. couple moteur]</b>	
	Adresse logique : 9211 = 16#23FB	Type : UINT
	Index CANopen : 203E/C	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/2C	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 8F/01/0C	Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 300
Limitation du couple en régime moteur, en % du couple nominal.		
<b>tLIG</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Lim. couple généré.]</b>	
	Adresse logique : 9212 = 16#23FC	Type : UINT
	Index CANopen : 203E/D	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/2D	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 8F/01/0D	Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 300
Limitation du couple en régime générateur, en % du couple nominal.		

(1) Selon **CFG**, voir "CFG", page [144](#) et **tCC**, voir "tCC", page [166](#).

Si **CFG** = 3 et **tCC** = 0 : réglage usine = **[LI5]** (LI5)

Si **CFG** = 3 et **tCC** = 1 : réglage usine = **[LI6]** (LI6)

Sinon, réglage usine = 0.

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>tAA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. réf. couple]</b>	
	Adresse logique :	9214 = 16#23FE
	Index CANopen :	203E/F
	Index INTERBUS :	5FBC/B8
	Path DeviceNet :	8F/01/0F
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté (consigne de couple nulle), 1 = <b>[AI1] (AI1)</b> : Entrée analogique, 2 = <b>[AI2] (AI2)</b> : Entrée analogique, 3 = <b>[AI3] (AI3)</b> : Entrée analogique, si carte entrées/sorties VW3A3202 présente, 4 = <b>[AI4] (AI4)</b> : Entrée analogique, si carte entrées/sorties VW3A3202 présente, 181 = <b>[RP] (PI)</b> : Entrée en fréquence, si carte entrées/sorties VW3A3202 présente, 182 = <b>[Codeur] (PG)</b> : Entrée codeur si carte codeur présente.		
<b>tLC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Act. lim. analogique]</b>	
	Adresse logique :	9213 = 16#23FD
	Index CANopen :	203E/E
	Index INTERBUS :	5FBC/B7
	Path DeviceNet :	8F/01/0E
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 128		
128 = <b>[Oui] (YES)</b> : La limitation dépend de l'entrée affectée par <b>[Affect. réf. couple] (tAA)</b> , 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [SECONDE LIM. COURANT] (CLI-)

Code	Description	
<b>LC2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Activ. I limit. 2]</b>	
	Adresse logique : 9202 = 16#23F2	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 203E/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/B5	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 8F/01/03	
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . <ul style="list-style-type: none"> <li>• A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté, la première limitation de courant est active.</li> <li>• A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté, la seconde limitation de courant est active.</li> </ul>		
<b>CL2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur I limit. 2]</b>	
	Adresse logique : 9203 = 16#23F3	Type : UINT
	Index CANopen : 203E/4	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/2B	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 8F/01/04	Réglage usine : 1,5 In <sup>(1)</sup> Plage de réglage : Selon <b>SFr</b> <sup>(2)</sup>
Seconde limitation de courant.		
<b>CLI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Limitation courant]</b>	
	Adresse logique : 9201 = 16#23F1	Type : UINT
	Index CANopen : 203E/2	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/D2	Unité : 0,1 A
	Path DeviceNet : 93/01/D2	Réglage usine : 1,5 In <sup>(1)</sup> Plage de réglage : Selon <b>SFr</b> <sup>(2)</sup>
Première limitation de courant.		

<sup>(1)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

<sup>(1)</sup> Selon **SFr**, voir "SFr", page [162](#).

Si **SFr** ≥ 20 : plage de réglage = 0 à 1,65 In <sup>(1)</sup>

Si **SFr** < 20 : plage de réglage = 0 à 1,36 In <sup>(1)</sup>

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [CDE CONTACTEUR LIGNE] (LLC-)

Code	Description	
<b>LLC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Aff. contacteur ligne]</b>	
	Adresse logique : 13602 = 16#3522	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 206A/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/6E	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A5/01/03	
Sortie logique ou relais de commande 0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction non affectée (dans ce cas tous les paramètres de la fonction sont inaccessibles), 129 = <b>[LO1]</b> (LO1) : Sortie logique (choix LO1 à LO2 ou LO4 si une ou deux cartes E/S sont présentes), 130 = <b>[LO2]</b> (LO2), 131 = <b>[LO3]</b> (LO3), 132 = <b>[LO4]</b> (LO4), 146 = <b>[R2]</b> (r2) : Relais (choix R2 étendu jusqu'à R3 ou R4 si une ou deux cartes E/S sont présentes), 147 = <b>[R3]</b> (r3), 148 = <b>[R4]</b> (r4).		
<b>LES</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. verrouillage]</b>	
	Adresse logique : 13601 = 16#3521	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 206A/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/6D	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A5/01/02	
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté, 129 = <b>[LI1]</b> (LI1), : 142 = <b>[LI14]</b> (LI14), 160 = <b>[CD00]</b> (Cd00), : 175 = <b>[CD15]</b> (Cd15), 177 = <b>[C101]</b> (C101), : 239 = <b>[C415]</b> (C415). Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Le verrouillage du variateur a lieu pour l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté.		
<b>LCt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Time out U ligne]</b>	
	Adresse logique : 13603 = 16#3523	Type : UINT
	Index CANopen : 206A/4	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/6F	Unité : 1 s
	Path DeviceNet : A5/01/04	Réglage usine : 5 Plage de réglage : 5 à 999
Temps de surveillance de la fermeture du contacteur de ligne.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [CDE CONTACTEUR AVAL] (OCC-)

Code	Description	
<b>OCC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Aff. contacteur aval]</b>	
	Adresse logique : 13104 = 16#3330	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2065/5	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/57	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A2/01/69	
Sortie logique ou relais de commande. 0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction non affectée (dans ce cas tous les paramètres de la fonction sont inaccessibles), 129 = <b>[LO1]</b> (LO1) : Sortie logique (choix LO1 à LO2 ou LO4 si une ou deux cartes E/S sont présentes), 130 = <b>[LO2]</b> (LO2), 131 = <b>[LO3]</b> (LO3), 132 = <b>[LO4]</b> (LO4), 146 = <b>[R2]</b> (r2) : Relais (choix R2 étendu jusqu'à R3 ou R4 si une ou deux cartes E/S sont présentes), 147 = <b>[R3]</b> (r3), 148 = <b>[R4]</b> (r4).		
<b>rCA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Retour contact.aval]</b>	
	Adresse logique : 13103 = 16#332F	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2065/4	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/56	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A2/01/68	
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté, 129 = <b>[LI1]</b> (LI1), : 142 = <b>[LI14]</b> (LI14), 160 = <b>[CD00]</b> (Cd00), : 175 = <b>[CD15]</b> (Cd15), 177 = <b>[C101]</b> (C101), : 239 = <b>[C415]</b> (C415). Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Le moteur démarre lorsque l'entrée ou le bit affecté passe à 0.		
<b>dbS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Tempo marche]</b>	
	Adresse logique : 13101 = 16#332D	Type : UINT
	Index CANopen : 2065/2	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB4/02	Unité : 0,01 s
	Path DeviceNet : A2/01/66	Réglage usine : 15 Plage de réglage : 5 à 6 000
Temporisation de : <ul style="list-style-type: none"> <li>commande du moteur après apparition d'un ordre de marche,</li> <li>surveillance de défaut du contacteur aval, si le retour est affecté.</li> </ul>		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>dAS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Tempo arrêt ]</b>	
	Adresse logique : 13102 = 16#332E	Type : UINT
	Index CANopen : 2065/3	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB4/03	Unité : 0,01 s
	Path DeviceNet : A2/01/67	Réglage usine : 10 Plage de réglage : 0 à 500
Temporisation de contrôle d'ouverture du contacteur aval après arrêt du moteur.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [POSIT. SUR CAPTEURS] (LPO-)

Code	Description	
<b>SAF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[FdC arrêt avant]</b>	
	Adresse logique : 12501 = 16#30D5	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 205F/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/35	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9F/01/66	
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , et, en Profil I/O seulement : 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Arrêt sens avant, commandé sur front montant (passage de 0 à 1) du bit ou de l'entrée affectée.		
<b>SAr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[FdC arrêt arrière]</b>	
	Adresse logique : 12502 = 16#30D6	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 205F/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/36	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9F/01/67	
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , et, en Profil I/O seulement : 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Arrêt sens arrière, commandé sur front montant (passage de 0 à 1) du bit ou de l'entrée affectée.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>dAF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[FdC ralent. avant]</b>	
	Adresse logique :	12503 = 16#30D7
	Index CANopen :	205F/4
	Index INTERBUS :	5FBD/37
	Path DeviceNet :	9F/01/68
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , et, en Profil I/O seulement : 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Ralentissement sens avant, commandé sur front montant (passage de 0 à 1) du bit ou de l'entrée affectée.		
<b>dAr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[FdC ralent. arrière]</b>	
	Adresse logique :	12504 = 16#30D8
	Index CANopen :	205F/5
	Index INTERBUS :	5FBD/38
	Path DeviceNet :	9F/01/69
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , et, en Profil I/O seulement : 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Ralentissement sens arrière, commandé sur front montant (passage de 0 à 1) du bit ou de l'entrée affectée.		
<b>CLS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Désactiv. FdC]</b>	
	Adresse logique :	12507 = 16#30DB
	Index CANopen :	205F/8
	Index INTERBUS :	5FBD/3B
	Path DeviceNet :	9F/01/6C
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0		
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Sur front montant (passage de 0 à 1) du bit ou de l'entrée affectée, l'action des fins de course est désactivée.		



## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>PAS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type d'arrêt]</b>	
	Adresse logique : 12506 = 16#30DA	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 205F/7	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/3A	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9F/01/6B	
0 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Sur rampe, 1 = <b>[arrêt rapide] (FSt)</b> : Arrêt rapide (rampe réduite par <b>[diviseur rampe] (dCF)</b> , voir "dCF", page <a href="#">206</a> ), 2 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Arrêt roue libre.		
<b>dSF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type décélération]</b>	
	Adresse logique : 12505 = 16#30D9	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 205F/6	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/39	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9F/01/6A	
0 = <b>[Normale] (Std)</b> : Utilise la rampe [Décélération] (dEC) ou [Décélération 2] (dE2) valide, 1 = <b>[Optimisée] (OPt)</b> : Temps de rampe.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [COMMUT. JEUX PARAM.] (MLP-)

Code	Description	
<b>CHA1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[2 jeux paramètres]</b>	
	Adresse logique : 12902 = 16#3266	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2063/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/54	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A1/01/67	
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté, 129 = <b>[LI1]</b> (LI1), : 142 = <b>[LI14]</b> (LI14), 160 = <b>[CD00]</b> (Cd00), : 175 = <b>[CD15]</b> (Cd15), 177 = <b>[C101]</b> (C101), : 239 = <b>[C415]</b> (C415). Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Commutation 2 jeux de paramètres.		
<b>CHA2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[3 jeux paramètres]</b>	
	Adresse logique : 12903 = 16#3267	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2063/4	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/55	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A1/01/68	
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté, 129 = <b>[LI1]</b> (LI1), : 142 = <b>[LI14]</b> (LI14), 160 = <b>[CD00]</b> (Cd00), : 175 = <b>[CD15]</b> (Cd15), 177 = <b>[C101]</b> (C101), : 239 = <b>[C415]</b> (C415). Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Commutation 3 jeux de paramètres.		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [MULTIMOTEURS/CONF] (MMC-)

Code	Description	
<b>CHM</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Multimoteurs]</b>	
	Adresse logique : 8025 = 16#1F59	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2032/1A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/9E	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 89/01/1A	
	0 = <b>[Non]</b> (nO) : Multiconfigurations possible, 1 = <b>[Oui]</b> (YES) : Multimoteurs possible.	
<b>CnF1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[2 configurations]</b>	
	Adresse logique : 8021 = 16#1F55	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2032/16	Lecture / écriture : R\WS
	Index INTERBUS : 5FBC/9C	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 89/01/16	
	0 = <b>[Non]</b> (nO) : Pas de commutation, 129 = <b>[LI1]</b> (LI1), : 134 = <b>[LI6]</b> (LI6), 135 = <b>[LI7]</b> (LI7) : si carte entrées/sorties logiques VW3A3201 présente, : 138 = <b>[LI10]</b> (LI10) : si carte entrées/sorties logiques VW3A3201 présente, 139 = <b>[LI11]</b> (LI11) : si carte entrées/sorties étendues VW3A3202 présente, : 142 = <b>[LI14]</b> (LI14) : si carte entrées/sorties étendues VW3A3202 présente, 187 = <b>[C111]</b> (C111) : avec Modbus intégré, : 191 = <b>[C115]</b> (C115) : avec Modbus intégré, 203 = <b>[C211]</b> (C211) : avec CANopen intégré, : 207 = <b>[C215]</b> (C215) : avec CANopen intégré, 219 = <b>[C311]</b> (C311) : avec une carte de communication, : 223 = <b>[C315]</b> (C315) : avec une carte de communication, 235 = <b>[C411]</b> (C411) : avec une carte Controller Inside, : 239 = <b>[C415]</b> (C415) : avec une carte Controller Inside, Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Commutation 2 moteurs ou 2 configurations.	

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>CnF2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[3 configurations]</b>	
	Adresse logique : 8022 = 16#1F56 Index CANopen : 2032/17 Index INTERBUS : 5FBC/9D Path DeviceNet : 89/01/17	Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 0
	<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Pas de commutation,            129 = <b>[LI1]</b> (LI1),            :            134 = <b>[LI6]</b> (LI6),            135 = <b>[LI7]</b> (LI7) : si carte entrées/sorties logiques VW3A3201 présente,            :            138 = <b>[LI10]</b> (LI10) : si carte entrées/sorties logiques VW3A3201 présente,            139 = <b>[LI11]</b> (LI11) : si carte entrées/sorties étendues VW3A3202 présente,            :            142 = <b>[LI14]</b> (LI14) : si carte entrées/sorties étendues VW3A3202 présente,            187 = <b>[C111]</b> (C111) : avec Modbus intégré,            :            191 = <b>[C115]</b> (C115) : avec Modbus intégré,            203 = <b>[C211]</b> (C211) : avec CANopen intégré,            :            207 = <b>[C215]</b> (C215) : avec CANopen intégré,            219 = <b>[C311]</b> (C311) : avec une carte de communication,            :            223 = <b>[C315]</b> (C315) : avec une carte de communication,            235 = <b>[C411]</b> (C411) : avec une carte Controller Inside,            :            239 = <b>[C415]</b> (C415) : avec une carte Controller Inside,            Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.            Commutation 3 moteurs ou 3 configurations.</p>	

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [AUTO-REGLAGE PAR LI] (tnL-)

Code	Description	
<b>tUL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. auto-réglage]</b>	
	Adresse logique : 9610 = 16#258A	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2042/B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/EF	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 91/01/0B	
	0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté, 129 = <b>[LI1] (LI1)</b> , : 142 = <b>[LI14] (LI14)</b> , 160 = <b>[CD00] (Cd00)</b> , : 175 = <b>[CD15] (Cd15)</b> , 177 = <b>[C101] (C101)</b> , : 239 = <b>[C415] (C415)</b> . Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . L'auto-réglage est effectué lorsque l'entrée ou le bit affecté passe à 1.	

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [TRAVERSE CONTROL] (tr0-)

Code	Description	
<b>trC</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Contrôle filaire]</a>	
	Adresse logique : 12201 = 16#2FA9	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 205C/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/24	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9E/01/02	
0 = <a href="#">[Non]</a> (nO) : Non affecté, 129 = <a href="#">[LI1]</a> (LI1), : 142 = <a href="#">[LI14]</a> (LI14), 160 = <a href="#">[CD00]</a> (Cd00), : 175 = <a href="#">[CD15]</a> (Cd15), 177 = <a href="#">[C101]</a> (C101), : 239 = <a href="#">[C415]</a> (C415). Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . Le cycle "traverse control" démarre à l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté et s'arrête à l'état 0.		
<b>trH</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Traverse freq. high]</a>	
	Adresse logique : 12202 = 16#2FAA	Type : UINT
	Index CANopen : 205C/3	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/7F	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 9E/01/03	Réglage usine : 40 Plage de réglage : 0 à 100
<b>trL</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Traverse freq. low]</a>	
	Adresse logique : 12203 = 16#2FAB	Type : UINT
	Index CANopen : 205C/4	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/80	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 9E/01/04	Réglage usine : 40 Plage de réglage : 0 à 100
<b>qSH</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Quick step high]</a>	
	Adresse logique : 12204 = 16#2FAC	Type : UINT
	Index CANopen : 205C/5	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/81	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 9E/01/05	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à trH
<b>qSL</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Quick step low]</a>	
	Adresse logique : 12205 = 16#2FAD	Type : UINT
	Index CANopen : 205C/6	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/82	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 9E/01/06	Réglage usine : 0 Plage de réglage : 0 à trL

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>tUP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Accél. traverse ctrl.]</b>	
	Adresse logique :	12206 = 16#2FAE
	Index CANopen :	205C/7
	Index INTERBUS :	5FBF/83
	Path DeviceNet :	9E/01/07
<b>tdn</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Décél. traverse ctrl.]</b>	
	Adresse logique :	12207 = 16#2FAF
	Index CANopen :	205C/8
	Index INTERBUS :	5FBF/84
	Path DeviceNet :	9E/01/08
<b>tbO</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps bobine]</b>	
	Adresse logique :	12208 = 16#2FB0
	Index CANopen :	205C/9
	Index INTERBUS :	5FBF/85
	Path DeviceNet :	9E/01/09
Temps nécessaire à l'exécution d'une bobine.		
<b>EbO</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fin bobine]</b>	
	Adresse logique :	12213 = 16#2FB5
	Index CANopen :	205C/E
	Index INTERBUS :	5FBD/27
	Path DeviceNet :	9E/01/0E
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction non affectée (dans ce cas tous les paramètres de la fonction sont inaccessibles),            129 = <b>[LO1]</b> (LO1) : Sortie logique (choix LO1 à LO2 ou LO4 si une ou deux cartes E/S sont présentes),            130 = <b>[LO2]</b> (LO2),            131 = <b>[LO3]</b> (LO3),            132 = <b>[LO4]</b> (LO4),            146 = <b>[R2]</b> (r2) : Relais (choix R2 étendu jusqu'à R3 ou R4 si une ou deux cartes E/S sont présentes),            147 = <b>[R3]</b> (r3),            148 = <b>[R4]</b> (r4).</p> <p>La sortie ou le relais affecté passe à l'état 1 lorsque le temps de fonctionnement en traverse control a atteint le <b>[Temps bobine]</b> (tbO).</p>		

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>SnC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Counter wobble]</b>	
	Adresse logique : 12212 = 16#2FB4	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 205C/D	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/26	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9E/01/0D	
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté,            129 = <b>[LI1]</b> (LI1),            :            142 = <b>[LI14]</b> (LI14),            160 = <b>[CD00]</b> (Cd00),            :            175 = <b>[CD15]</b> (Cd15),            177 = <b>[C101]</b> (C101),            :            239 = <b>[C415]</b> (C415).</p> <p>Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.</p>		
<b>tSY</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Synchro. wobble]</b>	
	Adresse logique : 12214 = 16#2FB6	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 205C/F	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/28	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9E/01/0F	
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction non affectée (dans ce cas tous les paramètres de la fonction sont inaccessibles),            129 = <b>[LO1]</b> (LO1) : Sortie logique (choix LO1 à LO2 ou LO4 si une ou deux cartes E/S sont présentes),            130 = <b>[LO2]</b> (LO2),            131 = <b>[LO3]</b> (LO3),            132 = <b>[LO4]</b> (LO4),            146 = <b>[R2]</b> (r2) : Relais (choix R2 étendu jusqu'à R3 ou R4 si une ou deux cartes E/S sont présentes),            147 = <b>[R3]</b> (r3),            148 = <b>[R4]</b> (r4).</p> <p>La sortie ou le relais affecté passe à l'état 1 lorsque le temps de fonctionnement en traverse control a atteint le <b>[Temps bobine]</b> (tbO).</p>		
<b>dtF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Delta consigne]</b>	
	Adresse logique : 12211 = 16#2FB3	Type : UINT
	Index CANopen : 205C/C	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/86	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 9E/01/0C	Réglage usine : 0
<p>Plage de réglage : 0 à 10 000</p> <p>Décroissance de la consigne de base pendant le cycle traverse control.</p>		



## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

Code	Description	
<b>rtr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Init. traverse ctrl]</b>	
	Adresse logique : 12210 = 16#2FB2	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 205C/B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/25	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 9E/01/0B	
	0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté, 129 = <b>[LI1]</b> (LI1), : 142 = <b>[LI14]</b> (LI14), 160 = <b>[CD00]</b> (Cd00), : 175 = <b>[CD15]</b> (Cd15), 177 = <b>[C101]</b> (C101), : 239 = <b>[C415]</b> (C415). Voir : "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté, le temps de fonctionnement en traverse control est remis à zéro, ainsi que le <b>[Delta consigne]</b> (dtF).	

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [EVACUATION] (rFt-)

Cette fonction n'est accessible que pour les variateurs ATV71●●●N4 (380 / 480 V)

Code	Description	
<b>rFt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Aff. évacuation]</b>	
	Adresse logique :	13831 = 16#3607
	Index CANopen :	206C/20
	Index INTERBUS :	5FBD/76
	Path DeviceNet :	A6/01/20
<p>0 = <b>[Non]</b> (nO) : Non affecté,            129 = <b>[LI1]</b> (LI1),            :            142 = <b>[LI14]</b> (LI14) : Affectation à une entrée logique.            L'évacuation est enclenchée à l'état 1 de l'entrée affectée, si le variateur est à l'arrêt.            L'évacuation est déclenchée à l'état 0 de l'entrée affectée, dès que le variateur repasse à l'arrêt.</p>		Type : Lecture / écriture : Réglage usine :
	WORD (énumération) R/WS 0	
<b>rSU</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Tension évac.]</b>	
	Adresse logique :	13832 = 16#3608
	Index CANopen :	206C/21
	Index INTERBUS :	5FBD/77
	Path DeviceNet :	A6/01/21
Valeur minimale admissible de la tension alternative de l'alimentation de secours.		Type : Lecture / écriture : Unité : Réglage usine : Plage de réglage :
	UINT R/WS 1 V 220 220 à 320	
<b>rSP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Fréq. évacuation]</b>	
	Adresse logique :	13833 = 16#3609
	Index CANopen :	206C/22
	Index INTERBUS :	5FB4/04
	Path DeviceNet :	A6/01/22
Valeur de la consigne fréquence du mode "évacuation".		Type : Lecture / écriture : Unité : Réglage usine : Plage de réglage :
	UINT R/W 0,1 Hz 50 Dépend des paramètres <b>LsP</b> , <b>FrS</b> , <b>rSU</b> et <b>UnS</b> .	

## [1.7 FONCTIONS D'APPLI.] (FUn-)

### [ALIMENTATION BUS DC] (dCO-)

Cette fonction n'est accessible que pour les variateurs ATV71●●●M3  $\geq$  18,5 kW et ATV71●●●N4 > 18,5 kW.

Code	Description	
dCO	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Aff. cont. précharge]</a>	
	Adresse logique : 13841 = 16#3611	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 206C/2A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/78	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A6/01/2A	
Sortie logique ou relais de commande. 0 = <a href="#">[Non]</a> (nO) : Fonction non affectée, 129 = <a href="#">[LO1]</a> (LO1) : Sortie logique (choix LO1 à LO2 ou LO4 si une ou deux cartes E/S sont présentes), 130 = <a href="#">[LO2]</a> (LO2), 131 = <a href="#">[LO3]</a> (LO3), 132 = <a href="#">[LO4]</a> (LO4), 146 = <a href="#">[R2]</a> (r2) : Relais (choix R2 étendu jusqu'à R3 ou R4 si une ou deux cartes E/S sont présentes), 147 = <a href="#">[R3]</a> (r3), 148 = <a href="#">[R4]</a> (r4).		

## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [GESTION SONDES PTC] (PtC-)

Code	Description	
<b>PtCL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Sondes LI6 = PTC]</b>	
	Adresse logique :	13203 = 16#3396
	Index CANopen :	2066/4
	Index INTERBUS :	5FBF/CD
	Path DeviceNet :	A3/01/04
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non utilisée</p> <p>1 = <b>[Toujours] (AS)</b> : Les défauts "sondes PTC" sont surveillés en permanence, même puissance hors tension (à condition que le contrôle reste sous tension).</p> <p>2 = <b>[Puiss. ON] (rdS)</b> : Les défauts "sondes PTC" sont surveillés pendant que la puissance du variateur est sous tension.</p> <p>3 = <b>[Moteur ON] (rS)</b> : Les défauts "sondes PTC" sont surveillés pendant que le moteur est sous tension.</p>		
<b>PtC1</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Sondes PTC1]</b>	
	Adresse logique :	13201 = 16#3391
	Index CANopen :	2066/2
	Index INTERBUS :	5FBF/CB
	Path DeviceNet :	A3/01/02
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non utilisée</p> <p>1 = <b>[Toujours] (AS)</b> : Les défauts "sondes PTC" sont surveillés en permanence, même puissance hors tension (à condition que le contrôle reste sous tension).</p> <p>2 = <b>[Puiss. ON] (rdS)</b> : Les défauts "sondes PTC" sont surveillés pendant que la puissance du variateur est sous tension.</p> <p>3 = <b>[Moteur ON] (rS)</b> : Les défauts "sondes PTC" sont surveillés pendant que le moteur est sous tension.</p>		
<b>PtC2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Sondes PTC2]</b>	
	Adresse logique :	13202 = 16#3392
	Index CANopen :	2066/3
	Index INTERBUS :	5FBF/CC
	Path DeviceNet :	A3/01/03
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non utilisée</p> <p>1 = <b>[Toujours] (AS)</b> : Les défauts "sondes PTC" sont surveillés en permanence, même puissance hors tension (à condition que le contrôle reste sous tension).</p> <p>2 = <b>[Puiss. ON] (rdS)</b> : Les défauts "sondes PTC" sont surveillés pendant que la puissance du variateur est sous tension.</p> <p>3 = <b>[Moteur ON] (rS)</b> : Les défauts "sondes PTC" sont surveillés pendant que le moteur est sous tension.</p>		

## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [RESET DEFAULTS] (rSt-)

Code	Description	
<b>rSF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Reset défauts]</b>	
	Adresse logique : 7124 = 16#1BD4	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2029/19	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/97	Réglage usine : Selon <b>CFG</b> et <b>tCC</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 84/01/7D	
	0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction inactive. 129 = <b>[LI1]</b> (LI1) à <b>[LI6]</b> (LI6) 135 = <b>[LI7]</b> (LI7) à <b>[LI10]</b> (LI10) si carte entrées/sorties logiques VW3A3201 présente 139 = <b>[LI11]</b> (LI11) à <b>[LI14]</b> (LI14) : si carte entrées/sorties étendues VW3A3202 présente 160 = <b>[CD00]</b> (Cd00) à <b>[CD10]</b> (Cd10) : en [Profil I/O] (IO) 171 = <b>[CD11]</b> (Cd11) à <b>[CD15]</b> (Cd15) : quelque soit le profil 177 = <b>[C101]</b> (C101) à <b>[C115]</b> (C115) : avec Modbus intégré en [Profil I/O] (IO) 193 = <b>[C201]</b> (C201) à <b>[C215]</b> (C215) : avec CANopen intégré en [Profil I/O] (IO) 209 = <b>[C301]</b> (C301) à <b>[C315]</b> (C315) : avec une carte de communication en [Profil I/O] (IO) 225 = <b>[C401]</b> (C401) à <b>[C415]</b> (C415) : avec une carte Controller Inside en [Profil I/O] (IO)	

<sup>(1)</sup> Selon **CFG**, voir "CFG", page 144 et **tCC**, voir "tCC", page 166

Si **CFG** = 1 :

Si **tCC** = 0 : réglage usine = **[LI6]** (LI6)

Si **tCC** = 1 : réglage usine = 0

Si **CFG** = 2 :

Si **tCC** = 0 : réglage usine = **[LI3]** (LI3)

Si **tCC** = 1 : réglage usine = **[LI4]** (LI4)

Si **CFG** = 3, 5 ou 6 :

Si **tCC** = 0 : réglage usine = **[LI4]** (LI4)

Si **tCC** = 1 : réglage usine = **[LI5]** (LI5)

Sinon Réglage usine = 0

## [1.8 GESTION DEFAUTS] (FLt-)

### [REDEMARRAGE AUTO] (Atr-)

Code	Description	
<b>Atr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Redémarrage auto]</b>	
	Adresse logique : 7122 = 16#1BD2	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2029/17	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/C9	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 84/01/7B	
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction inactive. 1 = <b>[OUI]</b> (YES) : Redémarrage automatique.		
<b>tAr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Tmax redémarrage]</b>	
	Adresse logique : 7123 = 16#1BD3	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2029/18	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/96	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 84/01/7C	
0 = <b>[5 min]</b> (5) : 5 minutes. 1 = <b>[10 min]</b> (10) : 10 minutes. 2 = <b>[30 min]</b> (30) : 30 minutes. 3 = <b>[1 h]</b> (1h) : 1 heure. 4 = <b>[2 h]</b> (2h) : 2 heures. 5 = <b>[3 h]</b> (3h) : 3 heures. 6 = <b>[infini]</b> : Illimité.		

## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [REPRISE A LA VOLEE] (FLr-)

Code	Description	
<b>FLr</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Reprise à la volée]</b>	
	Adresse logique : 3110 = 16#C26	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2001/B	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/7A	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 70/01/6F	
	0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction inactive. 1 = <b>[OUI]</b> (YES) : Fonction active.	
<b>UCb</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Sensibilité]</b>	
	Adresse logique : 3111 = 16#C27	Type : UINT
	Index CANopen : 2001/C	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/06	Unité : 0,1%
	Path DeviceNet : 70/01/70	Réglage usine : 120 Plage de réglage : 4 à 150
	Ajuste la sensibilité de la reprise à la volée autour du zéro de vitesse. Paramètre accessible à partir de 55 kW pour ATV71●●●M3X et à partir de 90 kW pour ATV71●●●N4.	

## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [PROTECT.THERMIQUE MOT.] (tHt-)

Code	Description	
<b>tHt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Type protect. mot]</b>	
	Adresse logique :	9612 = 16#258C
	Index CANopen :	2042/D
	Index INTERBUS :	5FB3/D9
	Path DeviceNet :	91/01/0D
0 = <b>[Non active] (nO)</b> : Pas de protection. 1 = <b>[Auto ventil.] (ACL)</b> : Pour moteurs auto ventilés. 2 = <b>[Moto ventil.] (FCL)</b> : Pour moteurs moto ventilés.		
<b>ttd</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Dét. therm. mot.]</b>	
	Adresse logique :	11002 = 16#2AFA
	Index CANopen :	2050/3
	Index INTERBUS :	5FB3/E4
	Path DeviceNet :	98/01/03
Seuil de déclenchement de l'alarme thermique moteur (sortie logique ou relais).		
<b>ttd2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Dét. therm. mot. 2]</b>	
	Adresse logique :	11006 = 16#2AFE
	Index CANopen :	2050/7
	Index INTERBUS :	5FBF/4C
	Path DeviceNet :	98/01/07
Seuil de déclenchement de l'alarme thermique moteur (sortie logique ou relais).		
<b>ttd3</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Dét. therm. mot. 3]</b>	
	Adresse logique :	11007 = 16#2AFF
	Index CANopen :	2050/8
	Index INTERBUS :	5FBF/4D
	Path DeviceNet :	98/01/08
Seuil de déclenchement de l'alarme thermique moteur (sortie logique ou relais).		



## [1.8 GESTION DEFAUTS] (FLt-)

Code	Description	
OLL	Affichage sur le terminal : <b>[Gestion surcharge]</b>	
	Adresse logique : 7009 = 16#1B61	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2028/A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/8D	Réglage usine : 1
	Path DeviceNet : 84/01/0A	
	<p>0 = <b>[Déf. ignoré] (nO)</b> : Défaut ignoré. 1 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Arrêt en roue libre. 2 = <b>[Selon STT] (Stt)</b> : Arrêt selon configuration de <b>[Type d'arrêt] (Stt)</b>, voir "Stt", page 205. 4 = <b>[Vit.repli] (LFF)</b> : Passage à la vitesse de repli, conservée tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé. 5 = <b>[Maintien vit] (rLS)</b> : Le variateur conserve la vitesse en cours au moment du défaut, tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé. 6 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Arrêt sur rampe. 7 = <b>[arrêt rapide] (FSt)</b> : Arrêt rapide. 8 = <b>[Injection DC] (dCI)</b> : Arrêt par injection de courant continu.</p>	

## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [PERTE PHASE MOTEUR] (OPL-)

Code	Description	
<b>OPL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Perte phase moteur]</b>	
	Adresse logique : 9611 = 16#258B	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2042/C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/D8	Réglage usine : 1
	Path DeviceNet : 91/01/0C	
	0 = <b>[Non] (nO)</b> : Fonction inactive. 1 = <b>[Oui] (YES)</b> : Déclenchement en défaut <b>OPF</b> avec arrêt roue libre. 2 = <b>[Coup. aval] (OAC)</b> : Pas de déclenchement en défaut, mais gestion de la tension de sortie pour éviter une surintensité au rétablissement de la liaison avec le moteur et reprise à la volée (même si cette fonction n'est pas configurée).	
<b>Odt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps perte phase]</b>	
	Adresse logique : 7081 = 16#1BA9	Type : UINT
	Index CANopen : 2028/52	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/08	Unité : 0,1 s
	Path DeviceNet : 84/01/52	Réglage usine : 5 Plage de réglage : 5 à 100
	Temporisation de prise en compte du défaut <b>[Perte phase moteur] (OPL)</b> .	

### [PERTE PHASE RESEAU] (IPL-)

Code	Description	
<b>IPL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Perte phase réseau]</b>	
	Adresse logique : 7002 = 16#1B5A	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2028/3	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/BE	Réglage usine : Selon calibre variateur <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 84/01/03	
	0 = <b>[Déf. ignoré] (nO)</b> : Défaut ignoré, à utiliser lorsque le variateur est alimenté en monophasé ou par le bus DC. 1 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Défaut, avec arrêt roue libre.	

<sup>(1)</sup> 0 = **[Déf. ignoré] (nO)** pour ATV71H037M3 à HU75M3, 1 = **[Roue libre] (YES)** pour les autres.

## [1.8 GESTION DEFAUTS] (FLt-)

### [SURCHAUFFE VARIATEUR] (OHL-)

Code	Description	
<b>OHL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gestion surchauffe]</b>	
	Adresse logique : 7008 = 16#1B60	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2028/9	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/8C	Réglage usine : 1
	Path DeviceNet : 84/01/09	
	0 = <b>[Déf. ignoré] (nO)</b> : Défaut ignoré. 1 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Arrêt en roue libre. 2 = <b>[Selon STT] (Stt)</b> : Arrêt selon configuration de <b>[Type d'arrêt] (Stt)</b> , voir "Stt", page 205. 4 = <b>[Vit.repli] (LFF)</b> : Passage à la vitesse de repli, conservée tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé. 5 = <b>[Maintien vit] (rLS)</b> : Le variateur conserve la vitesse en cours au moment du défaut, tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé. 6 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Arrêt sur rampe. 7 = <b>[arrêt rapide] (FSt)</b> : Arrêt rapide. 8 = <b>[Injection DC] (dCI)</b> : Arrêt par injection de courant continu.	
<b>tHA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Seuil th. var. att.]</b>	
	Adresse logique : 11009 = 16#2B01	Type : UINT
	Index CANopen : 2050/A	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/4E	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 98/01/0A	Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 118
	Seuil de déclenchement de l'alarme thermique variateur (sortie logique ou relais).	

## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [ARRET DIFFERE THERM.] (SAt-)

Code	Description	
<b>SAt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Arrêt différé]</b>	
	Adresse logique : 11021 = 16#2B0D	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2050/16	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/E7	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 98/01/16	
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction inactive (dans ce cas les paramètres suivants ne sont pas accessibles) 1 = <b>[Oui]</b> (YES) : Arrêt roue libre sur alarme thermique variateur ou moteur.		
<b>tHA</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Seuil th. var. att.]</b>	
	Adresse logique : 11009 = 16#2B01	Type : UINT
	Index CANopen : 2050/A	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/4E	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 98/01/0A	Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 118
Seuil d'état thermique du variateur déclenchant l'arrêt différé		
<b>ttd</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Dét. therm. mot.]</b>	
	Adresse logique : 11002 = 16#2AFA	Type : UINT
	Index CANopen : 2050/3	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/E4	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 98/01/03	Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 118
Seuil d'état thermique du moteur déclenchant l'arrêt différé.		
<b>ttd2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Dét. therm. mot. 2]</b>	
	Adresse logique : 11006 = 16#2AFE	Type : UINT
	Index CANopen : 2050/7	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/4C	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 98/01/07	Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 118
Seuil d'état thermique du moteur 2 déclenchant l'arrêt différé.		
<b>ttd3</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Dét. therm. mot. 3]</b>	
	Adresse logique : 11007 = 16#2AFF	Type : UINT
	Index CANopen : 2050/8	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/4D	Unité : 1%
	Path DeviceNet : 98/01/08	Réglage usine : 100 Plage de réglage : 0 à 118
Seuil d'état thermique du moteur 3 déclenchant l'arrêt différé.		

## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [DEFAULT EXTERNE] (EtF-)

Code	Description	
<b>EtF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Affect. défaut ext]</b>	
	Adresse logique : 7131 = 16#1BDB	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2029/20	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/99	Réglage usine : Selon <b>CFG</b> et <b>tCC</b> <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 84/01/84	
<p>0 = <b>[Non] (nO)</b> : Non affecté,            129 = <b>[LI1] (LI1)</b>,            :            142 = <b>[LI14] (LI14)</b>,            160 = <b>[CD00] (Cd00)</b>,            :            175 = <b>[CD15] (Cd15)</b>,            170 = <b>[C101] (C101)</b>,            :            239 = <b>[C415] (C415)</b>.</p> <p>Voir "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a>.            Hors défaut externe pour l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté.            En défaut externe pour l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté.</p>		
<b>EPL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gestion défaut ext]</b>	
	Adresse logique : 7006 = 16#1B5E	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2028/7	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/C2	Réglage usine : 1
	Path DeviceNet : 84/01/07	
<p>0 = <b>[Déf. ignoré] (nO)</b> : Défaut ignoré.            1 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Arrêt en roue libre.            2 = <b>[Selon STT] (Stt)</b> : Arrêt selon configuration de <b>[Type d'arrêt] (Stt)</b>, voir "Stt", page <a href="#">205</a>.            4 = <b>[Vit.repli] (LFF)</b> : Passage à la vitesse de repli, conservée tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé.            5 = <b>[Maintien vit] (rLS)</b> : Le variateur conserve la vitesse en cours au moment du défaut, tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé.            6 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Arrêt sur rampe.            7 = <b>[arrêt rapide] (FSt)</b> : Arrêt rapide.            8 = <b>[Injection DC] (dCI)</b> : Arrêt par injection de courant continu.</p>		

<sup>(1)</sup> Selon **CFG**, voir "CFG", page [144](#) et **tCC**, voir "tCC", page [166](#).

Si **CFG** = 2 et **tCC** = 0 : réglage usine = **[LI4] (LI4)**

Si **CFG** = 2 et **tCC** = 1 : réglage usine = **[LI5] (LI5)**

Sinon réglage usine = 0

## [1.8 GESTION DEFAUTS] (FLt-)

### [GESTION SOUS-TENSION] (USb-)

Code	Description	
<b>USb</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gestion sous U]</b>	
	Adresse logique :	13803 = 16#35EB
	Index CANopen :	206C/4
	Index INTERBUS :	5FBD/72
	Path DeviceNet :	A6/01/04
0 = <b>[Déf+R1 ouv.] (0)</b> : Défaut et relais de défaut ouvert. 1 = <b>[Déf+R1 ferm] (1)</b> : Défaut et relais de défaut fermé. 2 = <b>[Alarme] (2)</b> : Alarme et relais de défaut maintenu fermé. L'alarme peut être affectée à une sortie logique ou un relais.		
<b>UrES</b>	Affichage sur le terminal : <b>[U réseau évac.]</b>	
	Adresse logique :	13801 = 16#35E9
	Index CANopen :	206C/2
	Index INTERBUS :	5FBD/70
	Path DeviceNet :	A6/01/02
Tension nominale du réseau d'alimentation en V. 20 = <b>[200] (200)</b> : 200 V, 22 = <b>[220] (220)</b> : 220 V, 24 = <b>[240] (240)</b> : 240 V, 26 = <b>[260] (260)</b> : 260 V, 38 = <b>[380] (380)</b> : 380 V, 40 = <b>[400] (400)</b> : 400 V, 44 = <b>[440] (440)</b> : 440 V, 46 = <b>[460] (460)</b> : 460 V, 48 = <b>[480] (480)</b> : 480 V.		
<b>USL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Niveau sous U]</b>	
	Adresse logique :	13802 = 16#35EA
	Index CANopen :	206C/3
	Index INTERBUS :	5FBD/71
	Path DeviceNet :	A6/01/03
Réglage du niveau de déclenchement du défaut sous-tension en V. La plage de réglage et le réglage usine dépendent du calibre du variateur et de la valeur de <b>[U réseau évac.] (UrES)</b> .		
<b>USl</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Tempo sous U]</b>	
	Adresse logique :	13804 = 16#35EC
	Index CANopen :	206C/5
	Index INTERBUS :	5FBD/73
	Path DeviceNet :	A6/01/05
Temporisation de prise en compte du défaut sous-tension.		

## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

Code	Description	
<b>StP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Prévention sous U]</b>	
	Adresse logique : 7004 = 16#1B5C	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2028/5	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/C0	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 84/01/05	
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Aucune action 1 = <b>[Maintien DC] (MMS)</b> : Ce mode d'arrêt utilise l'inertie pour conserver la tension du bus DC le plus longtemps possible. 2 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Arrêt suivant une rampe réglable <b>[Temps arrêt maxi] (StM)</b> . 4 = <b>[Verrouillage] (LnF)</b> : Verrouillage (arrêt roue libre) sans défaut.		
<b>tSM</b>	Affichage sur le terminal : <b>[T. redémarr. sous U]</b>	
	Adresse logique : 13813 = 16#35F5	Type : UINT
	Index CANopen : 206C/E	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/CF	Unité : 0,1 s
	Path DeviceNet : A6/01/0E	Réglage usine : 10 Plage de réglage : 10 à 9 999
Temporisation avant d'autoriser le redémarrage après arrêt complet pour <b>[Prévention sous U] (StP)</b> = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> , si la tension est redevenue normale.		
<b>UPL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Niveau prévention]</b>	
	Adresse logique : 13811 = 16#35F3	Type : UINT
	Index CANopen : 206C/C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/74	Unité : 1 V
	Path DeviceNet : A6/01/0C	
Réglage du niveau de prévention du défaut sous-tension en V. La plage de réglage et le réglage usine dépendent du calibre du variateur et de la valeur de <b>[U réseau évac.] (UrES)</b> .		
<b>StM</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps arrêt maxi]</b>	
	Adresse logique : 13814 = 16#35EC	Type : UINT
	Index CANopen : 206C/F	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/D0	Unité : 0,01 s
	Path DeviceNet : A6/01/0F	Réglage usine : 100 Plage de réglage : 1 à 6 000
Temps de la rampe si <b>[Prévention sous U] (StP)</b> = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> .		
<b>tbS</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps maintien DC]</b>	
	Adresse logique : 13812 = 16#35F4	Type : UINT
	Index CANopen : 206C/D	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBF/CE	Unité : 1 s
	Path DeviceNet : A6/01/0D	Réglage usine : 9999 Plage de réglage : 1 à 9 999
Temps de maintien du bus DC si <b>[Prévention sous U] (StP)</b> = <b>[Maintien DC] (MMS)</b> .		

## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [TESTS IGBT] (tlt-)

Code	Description
<b>Strt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Tests IGBT]</b>
	Adresse logique : 3112 = 16#C28      Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2001/D      Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/0D      Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 70/01/71
0 = <b>[Non]</b> (nO) : Pas de test. 1 = <b>[OUI]</b> (YES) : Les IGBT sont testés à la mise sous tension et à chaque ordre de marche.	



## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [PERTE 4-20 mA] (LFL-)

Code	Description	
<b>LFL2</b>	Affichage sur le terminal : <b>[AI2 Perte 4-20 mA]</b>	
	Adresse logique :	7003 = 16#1B5B
	Index CANopen :	2028/4
	Index INTERBUS :	5FB3/BF
	Path DeviceNet :	84/01/04
<p>0 = <b>[Déf. ignoré] (nO)</b> : Défaut ignoré. Cette configuration est la seule possible si <b>[Valeur mini AI2C] (CrL2)</b>, voir "CrL2", page 170, n'est pas supérieure à 3 mA.</p> <p>1 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Arrêt en roue libre.</p> <p>2 = <b>[Selon STT] (Stt)</b> : Arrêt selon configuration de <b>[Type d'arrêt] (Stt)</b>, voir "Stt", page 205.</p> <p>4 = <b>[Vit.replij] (LFF)</b> : Passage à la vitesse de repli, conservée tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé.</p> <p>5 = <b>[Maintien vit] (rLS)</b> : Le variateur conserve la vitesse en cours au moment du défaut, tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé.</p> <p>6 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Arrêt sur rampe.</p> <p>7 = <b>[arrêt rapide] (FSt)</b> : Arrêt rapide.</p> <p>8 = <b>[Injection DC] (dCI)</b> : Arrêt par injection de courant continu.</p>		
<b>LFL3</b>	Affichage sur le terminal : <b>[AI3 Perte 4-20 mA]</b>	
	Adresse logique :	7013 = 16#1B65
	Index CANopen :	2028/E
	Index INTERBUS :	5FB3/C3
	Path DeviceNet :	84/01/0E
<p>0 = <b>[Déf. ignoré] (nO)</b> : Défaut ignoré. Cette configuration est la seule possible si <b>[Valeur mini AI3C] (CrL3)</b>, voir "CrL3", page 172, n'est pas supérieure à 3 mA.</p> <p>1 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Arrêt en roue libre.</p> <p>2 = <b>[Selon STT] (Stt)</b> : Arrêt selon configuration de <b>[Type d'arrêt] (Stt)</b>, voir "Stt", page 205.</p> <p>4 = <b>[Vit.replij] (LFF)</b> : Passage à la vitesse de repli, conservée tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé.</p> <p>5 = <b>[Maintien vit] (rLS)</b> : Le variateur conserve la vitesse en cours au moment du défaut, tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé.</p> <p>6 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Arrêt sur rampe.</p> <p>7 = <b>[arrêt rapide] (FSt)</b> : Arrêt rapide.</p> <p>8 = <b>[Injection DC] (dCI)</b> : Arrêt par injection de courant continu.</p>		
<b>LFL4</b>	Affichage sur le terminal : <b>[AI4 Perte 4-20 mA]</b>	
	Adresse logique :	7014 = 16#1B66
	Index CANopen :	2028/F
	Index INTERBUS :	5FB3/C4
	Path DeviceNet :	84/01/0F
<p>0 = <b>[Déf. ignoré] (nO)</b> : Défaut ignoré. Cette configuration est la seule possible si <b>[Valeur mini AI4C] (CrL4)</b>, voir "CrL4", page 174, n'est pas supérieure à 3 mA.</p> <p>1 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Arrêt en roue libre.</p> <p>2 = <b>[Selon STT] (Stt)</b> : Arrêt selon configuration de <b>[Type d'arrêt] (Stt)</b>, voir "Stt", page 205.</p> <p>4 = <b>[Vit.replij] (LFF)</b> : Passage à la vitesse de repli, conservée tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé.</p> <p>5 = <b>[Maintien vit] (rLS)</b> : Le variateur conserve la vitesse en cours au moment du défaut, tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé.</p> <p>6 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Arrêt sur rampe.</p> <p>7 = <b>[arrêt rapide] (FSt)</b> : Arrêt rapide.</p> <p>8 = <b>[Injection DC] (dCI)</b> : Arrêt par injection de courant continu.</p>		

## [1.8 GESTION DEFAUTS] (FLt-)

### [INHIBITION DEFAUTS] (InH-)

Code	Description	
<b>Inh</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Affect. inhibit. déf.]</a>	
	Adresse logique : 7125 = 16#1BD5	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2029/1A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/98	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 84/01/7E	
	0 = <b>[Non]</b> (nO) : Fonction inactive, 129 = <b>[LI1]</b> (LI1), : 142 = <b>[LI14]</b> (LI14), 160 = <b>[CD00]</b> (Cd00), : 175 = <b>[CD15]</b> (Cd15), 170 = <b>[C101]</b> (C101), : 239 = <b>[C415]</b> (C415). Voir "Conditions d'affectation des entrées logiques et des bits de commande", page <a href="#">192</a> . A l'état 0 de l'entrée ou du bit affecté, la surveillance des défauts est active. A l'état 1 de l'entrée ou du bit affecté, la surveillance des défauts est inactive. Sur un front montant (passage de 0 à 1) de l'entrée ou du bit affecté, les défauts en cours sont réarmés.	

## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [GESTION DEFAULT COM.] (CLL-)

Code	Description	
<b>CLL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gest. déf. Network]</b>	
	Adresse logique :	7015 = 16#1B67
	Index CANopen :	2028/10
	Index INTERBUS :	5FBC/93
	Path DeviceNet :	84/01/10
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 1		
0 = <b>[Déf. ignoré] (nO)</b> : Défaut ignoré. 1 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Arrêt en roue libre. 2 = <b>[Selon STT] (Stt)</b> : Arrêt selon configuration de <b>[Type d'arrêt] (Stt)</b> , voir "Stt", page 205. 4 = <b>[Vit.repli] (LFF)</b> : Passage à la vitesse de repli, conservée tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé. 5 = <b>[Maintien vit] (rLS)</b> : Le variateur conserve la vitesse en cours au moment du défaut, tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé. 6 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Arrêt sur rampe. 7 = <b>[arrêt rapide] (FSt)</b> : Arrêt rapide. 8 = <b>[Injection DC] (dCI)</b> : Arrêt par injection de courant continu.		
<b>COL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gest. déf. CANopen]</b>	
	Adresse logique :	7011 = 16#1B63
	Index CANopen :	2028/C
	Index INTERBUS :	5FBC/8F
	Path DeviceNet :	84/01/0C
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 1		
0 = <b>[Déf. ignoré] (nO)</b> : Défaut ignoré. 1 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Arrêt en roue libre. 2 = <b>[Selon STT] (Stt)</b> : Arrêt selon configuration de <b>[Type d'arrêt] (Stt)</b> , voir "Stt", page 205. 4 = <b>[Vit.repli] (LFF)</b> : Passage à la vitesse de repli, conservée tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé. 5 = <b>[Maintien vit] (rLS)</b> : Le variateur conserve la vitesse en cours au moment du défaut, tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé. 6 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Arrêt sur rampe. 7 = <b>[arrêt rapide] (FSt)</b> : Arrêt rapide. 8 = <b>[Injection DC] (dCI)</b> : Arrêt par injection de courant continu.		
<b>SLL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gest. déf. Mdb]</b>	
	Adresse logique :	7010 = 16#1B62
	Index CANopen :	2028/B
	Index INTERBUS :	5FBC/8E
	Path DeviceNet :	84/01/0B
Type : WORD (énumération) Lecture / écriture : R/WS Réglage usine : 1		
0 = <b>[Déf. ignoré] (nO)</b> : Défaut ignoré. 1 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Arrêt en roue libre. 2 = <b>[Selon STT] (Stt)</b> : Arrêt selon configuration de <b>[Type d'arrêt] (Stt)</b> , voir "Stt", page 205. 3 = <b>[Vit.repli] (LFF)</b> : Passage à la vitesse de repli, conservée tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé. 4 = <b>[Maintien vit] (rLS)</b> : Le variateur conserve la vitesse en cours au moment du défaut, tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé. 5 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Arrêt sur rampe. 6 = <b>[arrêt rapide] (FSt)</b> : Arrêt rapide. 8 = <b>[Injection DC] (dCI)</b> : Arrêt par injection de courant continu.		

## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [DEFAULT CODEUR] (Sdd-)

Code	Description	
<b>Sdd</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Détection dévirage]</b>	
	Adresse logique : 7005 = 16#1B5D	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2028/6	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/C1	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : 84/01/06	
	0 = <b>[Non] (nO)</b> : Défaut non surveillé. Seulement alarme affectable à une sortie logique ou un relais. 1 = <b>[Oui] (YES)</b> : Défaut surveillé.	
<b>ECC</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Accoupl. codeur]</b>	
	Adresse logique : 5607 = 16#15E7	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 201A/8	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/74	Réglage usine : 0 <sup>(1)</sup>
	Path DeviceNet : 7D/01/08	
	0 = <b>[Non] (nO)</b> : Défaut non surveillé. Seulement alarme affectable à une sortie logique ou un relais. 1 = <b>[Oui] (YES)</b> : Défaut surveillé.	
<b>ECt</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Temps vérif. codeur]</b>	
	Adresse logique : 5609 = 16#15E9	Type : UINT
	Index CANopen : 201A/A	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBF/07	Unité : 0,1 s
	Path DeviceNet : 7D/01/0A	Réglage usine : 20 Plage de réglage : 20 à 100
	Temps de filtrage des défauts codeur.	

<sup>(1)</sup> Si la fonction commande de frein est configurée, le réglage usine devient **[Oui] (YES)**. **[Accoupl. codeur] (ECC)** = **[Oui] (YES)** n'est possible que si **[Détection dévirage] (Sdd)** = **[Oui] (YES)**, voir ci-dessus, et **[Type commande moteur] (Ctt)** = **[FVC] (FUC)**, voir "Ctt", page 150 et **[Affectation frein] (bLC)** est différent de **[Non] (nO)**, voir "bLC", page 221.

## [1.8 GESTION DEFAUTS] (FLt-)

### [DET. LIM. COUPLE/COURANT] (tld-)

Code	Description	
<b>SSb</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Arrêt lim. I/couple]</b>	
	Adresse logique :	9240 = 16#2418
	Index CANopen :	203E/29
	Index INTERBUS :	5FBC/BE
	Path DeviceNet :	8F/01/29
<p>0 = <b>[Déf. ignoré] (nO)</b> : Défaut ignoré.            1 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Arrêt en roue libre.            2 = <b>[Selon STT] (Stt)</b> : Arrêt selon configuration de <b>[Type d'arrêt] (Stt)</b>, voir "Stt", page 205.            4 = <b>[Vit.repli] (LFF)</b> : Passage à la vitesse de repli, conservée tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé.            5 = <b>[Maintien vit] (rLS)</b> : Le variateur conserve la vitesse en cours au moment du défaut, tant que le défaut est présent et que l'ordre de marche n'est pas supprimé.            6 = <b>[arrêt rampe] (rMP)</b> : Arrêt sur rampe.            7 = <b>[arrêt rapide] (FSt)</b> : Arrêt rapide.            8 = <b>[Injection DC] (dCI)</b> : Arrêt par injection de courant continu.</p>		
<b>StO</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Time out limit. I]</b>	
	Adresse logique :	9241 = 16#2419
	Index CANopen :	203E/2A
	Index INTERBUS :	5FBF/34
	Path DeviceNet :	8F/01/2A
<p>Type : UINT            Lecture / écriture : R/W            Unité : 1 ms            Réglage usine : 1 000            Plage de réglage : 0 à 9 999</p>		
Temporisation de prise en compte du défaut "Limitation" <b>SSF</b> .		

## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [PROTECTION R. FREINAGE] (brP-)

Code	Description	
<b>brO</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Prot. R freinage]</b>	
	Adresse logique : 14111 = 16#371F	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 206F/C	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/7C	Réglage usine : 0
	Path DeviceNet : A7/01/70	
0 = <b>[Non] (nO)</b> : Pas de protection de la résistance de freinage (les autres paramètres de la fonction sont alors inaccessibles). 1 = <b>[Alarme] (ALrM)</b> : Alarme. L'alarme peut être affectée à une sortie logique ou un relais voir "r1", page <a href="#">179</a> , 2 = <b>[Défaut] (FLt)</b> : Passage en défaut ( <b>bOF</b> ) avec verrouillage du variateur (arrêt roue libre).		
<b>brP</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Puissance R frein]</b>	
	Adresse logique : 14112 = 16#3720	Type : UINT
	Index CANopen : 206F/D	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBD/7D	Unité : 0,1 kW
	Path DeviceNet : A7/01/71	Réglage usine : 1 Plage de réglage : 1 à 10 000
Puissance nominale de la résistance utilisée.		
<b>brU</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Valeur R freinage]</b>	
	Adresse logique : 14113 = 16#3721	Type : UINT
	Index CANopen : 206F/E	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FBD/7E	Unité : 0,1 Ω
	Path DeviceNet : A7/01/72	Réglage usine : 1 Plage de réglage : 1 à 2 000
Valeur nominale en Ohms de la résistance de freinage.		

## [1.8 GESTION DEFAUTS] (FLt-)

### [DEFAUT AUTO-REGLAGE] (tnF-)

Code	Description	
<b>tnL</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Gestion défaut tnF]</b>	
	Adresse logique : 7012 = 16#1B64	Type : WORD (énumération)
	Index CANopen : 2028/D	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBC/90	Réglage usine : 1
	Path DeviceNet : 84/01/0D	
0 = <b>[Déf. ignoré] (nO)</b> : Défaut ignoré. 1 = <b>[Roue libre] (YES)</b> : Arrêt en roue libre.		

### [APPAIRAGE DES CARTES] (PPI-)

Code	Description	
<b>PPI</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Code appairage]</b>	
	Adresse logique : 14001 = 16#36B1	Type : UINT
	Index CANopen : 206E/2	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FBD/7A	Unité : 1
	Path DeviceNet : A7/01/02	Réglage usine : 0
		Plage de réglage : 0 à 9 999

### [VITESSE DE REPLI] (LFF-)

Code	Description	
<b>LFF</b>	Affichage sur le terminal : <b>[Vitesse de repli]</b>	
	Adresse logique : 7080 = 16#1BA8	Type : UINT
	Index CANopen : 2028/51	Lecture / écriture : R/WS
	Index INTERBUS : 5FB3/C5	Unité : 0,1 Hz
	Path DeviceNet : 84/01/51	Réglage usine : 0
		Plage de réglage : 0 à 10 000
Choix de la vitesse de repli.		

## [1.8 GESTION DEFAUTS] (FLt-)

### [DIVISEUR RAMPE] (FSt-)

Code	Description	
<b>dCF</b>	Affichage sur le terminal : <a href="#">[Diviseur rampe]</a>	
	Adresse logique : 11230 = 16#2BDE	Type : UINT
	Index CANopen : 2052/1F	Lecture / écriture : R/W
	Index INTERBUS : 5FB3/ED	Unité : 1
	Path DeviceNet : 99/01/1F	Réglage usine : 4
	Plage de réglage : 0 à 10	
La rampe valide (dEC ou dE2) est alors divisée par ce coefficient lors des demandes d'arrêt.		



## [1.8 GESTION DEFAULTS] (FLt-)

### [INJECTION DC] (dCI-)

Code	Description	
<b>IdC</b>	Affichage sur le terminal :	[I injection DC 1]
	Adresse logique :	11210 = 16#2BCA
	Index CANopen :	2052/B
	Index INTERBUS :	5FB3/EC
	Path DeviceNet :	99/01/0B
		Type : UINT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : 0,1 A
		Réglage usine : 0,64 In <sup>(1)</sup>
		Plage de réglage : 0,1 In <sup>(1)</sup> à 1,41 In <sup>(1)</sup>
Intensité du courant de freinage par injection de courant continu activé par entrée logique ou choisi comme mode d'arrêt.		
<b>tdI</b>	Affichage sur le terminal :	[Temps inj. DC 1]
	Adresse logique :	11213 = 16#2BCD
	Index CANopen :	2052/E
	Index INTERBUS :	5FBF/55
	Path DeviceNet :	99/01/0E
		Type : UINT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : 0,1 s
		Réglage usine : 5
		Plage de réglage : 1 à 300
Durée maxi d'injection du courant [I injection DC 1] (IdC).		
<b>IdC2</b>	Affichage sur le terminal :	[I injection DC 2]
	Adresse logique :	11212 = 16#2BCC
	Index CANopen :	2052/D
	Index INTERBUS :	5FBF/54
	Path DeviceNet :	99/01/0D
		Type : UINT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : 0,1 A
		Réglage usine : 0,5 In <sup>(1)</sup>
		Plage de réglage : 0,1 In <sup>(1)</sup> à 1,41 In <sup>(1)</sup>
Courant d'injection activé par entrée logique ou choisi comme mode d'arrêt, après écoulement du temps [Temps inj. DC 1] (tdI).		
<b>tdC</b>	Affichage sur le terminal :	[Temps inj. DC 2]
	Adresse logique :	11211 = 16#2BCB
	Index CANopen :	2052/C
	Index INTERBUS :	5FBF/53
	Path DeviceNet :	99/01/0C
		Type : UINT
		Lecture / écriture : R/W
		Unité : 0,1 s
		Réglage usine : 5
		Plage de réglage : 1 à 300
Durée maxi d'injection du courant [I injection DC 2] (IdC2).		

<sup>(1)</sup> In correspond au courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
AC2	[Accélération 2]	9012 = 16#2334	203C/D	5FBF/24	8E/01/0D	203
AC2	[Accélération 2]	9012 = 16#2334	203C/D	5FBF/24	8E/01/0D	217
ACC	[Accélération]	9001 = 16#2329	203C/2	5FBF/1E	8E/01/02	201
ACCD	Temps d'accélération ODVA	-	-	-	2A/01/12	143
AdC	[Injection DC auto]	10401 = 16#28A1	204A/2	5FB3/E2	95/01/02	208
AI1C	Image physique de l'entrée analogique 1	5242 = 16#147A	2016/2B	5FB9/33	7B/01/2B	96
AI1E	[Point X interm AI1]	4462 = 16#116E	200E/3F	5FBC/48	77/01/3F	169
AI1F	[Filtre de AI1]	4452 = 16#1164	200E/35	5FBC/44	77/01/35	169
AI1r	Image normée de l'entrée analogique 1	5232 = 16#1470	2016/21	5FB9/2F	7B/01/21	96
AI1S	[Point Y interm AI1]	4472 = 16#1178	200E/49	5FBC/4C	77/01/49	169
AI1t	[Type AI1]	4402 = 16#1132	200E/3	5FBC/34	77/01/03	169
AI2C	Image physique de l'entrée analogique 2	5243 = 16#147B	2016/2C	5FB9/34	7B/01/2C	96
AI2E	[Point X interm AI2]	4463 = 16#116F	200E/40	5FBC/49	77/01/40	171
AI2F	[Filtre de AI2]	4453 = 16#1165	200E/36	5FBC/45	77/01/36	170
AI2L	[Plage de AI2]	4483 = 16#1183	200E/54	5FBC/50	77/01/54	171
AI2r	Image normée de l'entrée analogique 2	5233 = 16#1471	2016/22	5FB9/30	7B/01/22	96
AI2S	[Point Y interm AI2]	4473 = 16#1179	200E/4A	5FBC/4D	77/01/4A	171
AI2t	[Type AI2]	4403 = 16#1133	200E/4	5FBC/35	77/01/04	170
AI3C	Image physique de l'entrée analogique 3	5244 = 16#147C	2016/2D	5FB9/35	7B/01/2D	96
AI3E	[Point X interm AI3]	4464 = 16#1170	200E/41	5FBC/4A	77/01/4A	173
AI3F	[Filtre de AI3]	4454 = 16#1166	200E/37	5FBC/46	77/01/37	172
AI3L	[Plage de AI3]	4484 = 16#1184	200E/55	5FBC/51	77/01/55	172
AI3r	Image normée de l'entrée analogique 3	5234 = 16#1472	2016/23	5FB9/31	7B/01/23	96
AI3S	[Point Y interm AI3]	4474 = 16#117A	200E/4B	5FBC/4E	77/01/4A	173
AI3t	[Type AI3]	4404 = 16#1134	200E/5	5FBC/36	77/01/05	172
AI4C	Image physique de l'entrée analogique 4	5245 = 16#147D	2016/2E	5FB9/36	7B/01/2E	96
AI4E	[Point X internm AI4]	4465 = 16#1171	200E/42	5FBC/4B	77/01/42	175

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
AI4F	[Filtre de AI4]	4455 = 16#1167	200E/38	5FBC/47	77/01/38	174
AI4L	[Plage de AI4]	4485 = 16#1185	200E/56	5FBC/52	77/01/56	175
AI4r	Image normée de l'entrée analogique 4	5235 = 16#1473	2016/24	5FB9/32	7B/01/24	97
AI4S	[Point Y interm AI4]	4475 = 16#117B	200E/4C	5FBC/4F	77/01/4C	175
AI4t	[Type AI4]	4405 = 16#1135	200E/6	5FBC/37	77/01/06	174
AIC1	[Canal AI réseau]	5282 = 16#14A2	2016/53	5FBC/70	7B/01/53	230
AIU1	Retour du régulateur PID	5281 = 16 #14A1	2016/52	5FB9/40	7B/01/52	78
AO1	[Affectation AO1]	5021 = 16#139D	2014/16	5FBC/6D	7A/01/16	188
AO1C	Image physique de la sortie analogique 1	5271 = 16#1497	2016/48	5FB9/3D	7B/01/48	97
AO1F	[Filtre de AO1]	4611 = 16#1203	2010/C	5FBC/56	78/01/0C	189
AO1r	Image normée la sortie analogique 1	5261 = 16#148D	2016/3E	5FB9/3A	7B/01/3E	97
AO1t	[Type AO1]	4601 = 16#11F9	2010/2	5FBC/53	78/01/02	188
AO2	[Affectation AO2]	5022 = 16#139E	2014/17	5FBC/6E	7A/01/17	190
AO2C	Image physique de la sortie analogique 2	5272 = 16#1498	2016/49	5FB9/3E	7B/01/49	97
AO2F	[Filtre de AO2]	4612 = 16#1204	2010/D	5FBC/57	78/01/0D	190
AO2r	Image normée la sortie analogique 2	5262 = 16#148E	2016/3F	5FB9/3B	7B/01/3F	97
AO2t	[Type AO2]	4602 = 16#11FA	2010/3	5FBC/54	78/01/03	190
AO3	[Affectation AO3]	5023 = 16#139F	2014/18	5FBC/6F	7A/01/18	191
AO3C	Image physique de la sortie analogique 3	5273 = 16#1499	2016/4A	5FB9/3F	7B/01/4A	97
AO3F	[Filtre de AO3]	4613 = 16#1205	2010/E	5FBC/58	78/01/0E	191
AO3r	Image normée la sortie analogique 3	5263 = 16#148F	2016/40	5FB9/3C	7B/01/40	98
AO3t	[Type AO3]	4603 = 16#11FB	2010/4	5FBC/55	78/01/04	191
AOH1	[Valeur maxi AO1]	4651 = 16#122B	2010/34	5FBC/62	78/01/34	188
AOH2	[Valeur maxi AO2]	4652 = 16#122C	2010/35	5FBC/63	78/01/35	190
AOH3	[Valeur maxi AO3]	4653 = 16#122D	2010/36	5FBC/64	78/01/36	191
AOL1	[Valeur mini AO1]	4641 = 16#1221	2010/2A	5FBC/5F	78/01/2A	188
AOL2	[Valeur mini AO2]	4642 = 16#1222	2010/2B	5FBC/60	78/01/2B	190
AOL3	[Valeur mini AO3]	4643 = 16#1223	2010/2C	5FBC/61	78/01/2C	191
APF	Code de défaut de la carte "Controller Inside"	7133 = 16#1BDD	2029/22	5FB0/97	84/01/86	102

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
APH	Consommation d'énergie	3230 = 16#0C9E	2002/1F	5FB9/15	71/01/1F	92
Atr	[Redémarrage auto]	7122 = 16#1BD2	2029/17	5FB3/C9	84/01/7B	262
AUS	Vitesse moyenne ENA	12102 = 16#2F46	205B/3	5FB9/EA	9D/01/67	88
AUt	[Auto-réglage auto]	9615 = 16#258F	2042/10	5FC2/0B	91/01/10	149
bbA	[Equilibre freinage]	14102 = 16#3716	206F/3	5FBD/7B	A7/01/67	164
bCl	[Contact de frein]	10009 = 16#2719	2046/A	5FBC/F2	93/01/0A	221
bEd	[Ferm. à l'inversion]	10020 = 16#2724	2046/15	5FBF/41	93/01/15	223
bEn	[Fréq. ferm. frein]	10003 = 16#2713	2046/4	5FBF/36	93/01/04	222
bEt	[Temps ferm. frein]	10005 = 16#2715	2046/6	5FB3/DE	93/01/06	223
bFr	[Standard fréq. mot.]	3015 = 16#BC7	2000/10	5FBC/05	70/01/10	148
bIP	[Impulsion de frein]	10007 = 16#2717	2046/8	5FB3/E0	93/01/08	221
blr	[Fréq. ouvert. frein]	10012 = 16#271C	2046/D	5FB3/E1	93/01/0D	222
bLC	[Affectation frein]	10001 = 16#2711	2046/2	5FBC/F1	93/01/02	221
bMP	[Cmd HMI]	13529 = 16#34D9	2069/1E	5FBD/6C	A4/01/82	197
brA	[Adapt. rampe déc]	9003 = 16#232B	203C/4	5FB3/CA	8E/01/04	204
brH0	[BRH_b0]	10050 = 16# 2742 (bit 0)	2046/33 (bit 0)	5FBC/F3 (bit 0)	93/01/33 (bit 0)	224
brH1	[BRH_b1]	10050 = 16# 2742 (bit 1)	2046/33 (bit 1)	5FBC/F3 (bit 1)	93/01/33 (bit 1)	224
brH2	[BRH_b2]	10050 = 16# 2742 (bit 2)	2046/33 (bit 2)	5FBC/F3 (bit 2)	93/01/33 (bit 2)	224
brH3	[BRH_b3]	10050 = 16# 2742 (bit 3)	2046/33 (bit 3)	5FBC/F3 (bit 3)	93/01/33 (bit 3)	224
brH4	[BRH_b4]	10050 = 16# 2742 (bit 4)	2046/33 (bit 4)	5FBC/F3 (bit 4)	93/01/33 (bit 4)	225
brO	[Prot. R freinage]	14111 = 16#371F	206F/C	5FBD/7C	A7/01/70	278
brP	[Puissance R frein]	14112 = 16#3720	206F/D	5FBD/7D	A7/01/71	278
brr	[Temps rampe I]	10015 = 16#271F	2046/10	5FBF/40	93/01/10	225
brt	[Temps ouv. frein]	10004 = 16#2714	2046/5	5FB3/DD	93/01/05	222
brU	[Valeur R freinage]	14113 = 16#3721	206F/E	5FBD/7E	A7/01/72	278
bSP	[Forme référence]	3106 = 16#C22	2001/7	5FB3/77	70/01/6B	168
bSt	[Type mouvement]	10008 = 16#2718	2046/9	5FBF/3B	93/01/09	221
CCC	Canal de commande actif	8442 = 16#20FA	2036/2B	5FB9/CF	8B/01/2B	86
CCFG	[Macro perso.]	3053 = 16#BED	2000/36	5FB9/02	70/01/36	144

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
CCS	[Commutation cmd]	8421 = 16#20D1	2036/16	5FBC/A7	8B/01/16	194
Cd1	[Canal Cde 1]	8423 = 16#20E7	2036/18	5FBC/A8	8B/01/18	194
Cd2	[Canal Cde 2]	8424 = 16#20E8	2036/19	5FBC/A9	8B/01/19	194
CFG	[Macro configuration]	3052 = 16#BEC	2000/35	5FBC/07	70/01/35	144
CFPS	Jeu de paramètres actif	12900 = 16#3264	2063/01	5FB9/EC	A1/01/65	70
CFPS	Jeu de paramètres actif	12900 = 16#3264	2063/01	5FB9/EC	A1/01/65	86
CHA1	[2 jeux paramètres]	12902 = 16#3266	2063/3	5FBD/54	A1/01/67	250
CHA1	Affectation pour 2 jeux	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	9C/01/9C	70
CHA2	[3 jeux paramètres]	12903 = 16#3267	2063/4	5FBD/55	A1/01/68	250
CHA2	Affectation pour 3 jeux	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	9C/01/9D	70
CHCF	[Profil]	8401 = 16#20D1	2036/2	5FBC/9F	8B/01/02	193
CHM	[Multimoteurs]	8025 = 16#1F59	2032/1A	5FBC/9E	89/01/1A	251
CIC	Configuration incorrecte	7130 = 16#1BDA	2029/1F	5FB6/1A	84/01/83	102
CL2	[Valeur I limit. 2]	9203 = 16#23F3	203E/4	5FBF/2B	8F/01/04	243
CLI	[Limitation courant]	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	8F/01/02	162
CLI	[Limitation courant]	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	93/01/D2	243
CLI	[Limitation courant]	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	8F/01/02	146
CLL	[Gest. déf. Network]	7015 = 16#1B67	2028/10	5FBC/93	84/01/10	275
CLO	[I Limit. haute vit.]	12302 = 16#300E	205D/3	5FBF/87	9E/01/67	229
CLS	[Désactiv. FdC]	12507 = 16#30DB	205F/8	5FBD/3B	9F/01/6C	248
CMd	Mot de commande	8601 = 16#2199	6040	6040	B7/01/01	74
CMI	Mot de commande étendu	8504 = 16#2138	2037/5	5FB6/1E	8B/01/69	76
CMP0	Mot de commande au dernier défaut	7230 = 16#1C3E	202A/1F	5FB9/70	85/01/1F	106
CMP1	Mot de commande au défaut n-1	7231 = 16#1C3F	202A/20	5FB9/71	85/01/20	108
CMP2	Mot de commande au défaut n-2	7232 = 16#1C40	202A/21	5FB9/72	85/01/21	110
CMP3	Mot de commande au défaut n-3	7233 = 16#1C41	202A/22	5FB9/73	85/01/22	112
CMP4	Mot de commande au défaut n-4	7234 = 16#1C42	202A/23	5FB9/74	85/01/23	114
CMP5	Mot de commande au défaut n-5	7235 = 16#1C43	202A/24	5FB9/75	85/01/24	116
CMP6	Mot de commande au défaut n-6	7236 = 16#1C44	202A/25	5FB9/76	85/01/25	118
CMP7	Mot de commande au défaut n-7	7237 = 16#1C45	202A/26	5FB9/77	85/01/26	120
CMP8	Mot de commande au défaut n-8	7238 = 16#1C46	202A/27	5FB9/78	85/01/27	122

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
CnF	Code de défaut de la carte réseau	7132 = 16#1BDC	2029/21	5FB0/96	84/01/85	102
CnF1	[2 configurations]	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	89/01/16	251
CNF1	Affectation pour 2 configurations	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	9C/01/9C	67
CnF2	[3 configurations]	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	89/01/17	252
CNF2	Affectation pour 3 configurations	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	9C/01/9D	67
CNFS	[Config. Active]	8020 = 16#1F54	2032/15	5FB9/CD	89/01/15	86
CNFS	Configuration active	8020 = 16#1F54	2032/15	5FB9/CD	89/01/15	67
COF	[Coeff. vit. montée]	12303 = 16#300F	205D/4	5FBF/88	9E/01/68	228
COL	[Gest. déf. CANopen]	7011 = 16#1B63	2028/C	5FBC/8F	84/01/0C	275
COP	[Copie Canal 1 <--> 2]	8402 = 16#20D2	2036/3	5FBC/A0	8B/01/03	195
COr	[Coeff. vit. descente]	12304 = 16#3010	205D/5	5FBF/89	9E/01/69	228
CP1	[Point 1Y]	10072 = 16#2758	2046/49	5FBC/F6	93/01/49	226
CP2	[Point 2Y]	10074 = 16#275A	2046/4B	5FBC/F8	93/01/4B	227
CRC	Canal de consigne actif	8441 = 16#20F9	2036/2A	5FB9/CE	8B/01/2A	85
CrH2	[Valeur maxi AI2]	4443 = 16#115B	200E/2C	5FBC/41	77/01/2C	170
CrH3	[Valeur maxi AI3]	4444 = 16#115C	200E/2D	5FBC/42	77/01/2D	172
CrH4	[Valeur maxi AI4]	4445 = 16#115D	200E/2E	5FBC/43	77/01/2E	174
CrL2	[Valeur mini AI2]	4433 = 16#1151	200E/22	5FBC/3E	77/01/22	170
CrL3	[Valeur mini AI3]	4434 = 16#1152	200E/23	5FBC/3F	77/01/23	172
CrL4	[Valeur mini AI4]	4435 = 16#1153	200E/24	5FBC/40	77/01/24	174
CrP0	Canaux actifs au dernier défaut	7290 = 16#1C7A	202A/5B	5FB9/A6	85/01/5B	107
CrP1	Canaux actifs au défaut n-1	7291 = 16#1C7B	202A/5C	5FB9/A7	85/01/5C	109
CrP2	Canaux actifs au défaut n-2	7292 = 16#1C7C	202A/5D	5FB9/A8	85/01/5D	111
CrP3	Canaux actifs au défaut n-3	7293 = 16#1C7D	202A/5E	5FB9/A9	85/01/5E	113
CrP4	Canaux actifs au défaut n-4	7294 = 16#1C7E	202A/5F	5FB9/AA	85/01/5F	115
CrP5	Canaux actifs au défaut n-5	7295 = 16#1C7F	202A/60	5FB9/AB	85/01/60	117
CrP6	Canaux actifs au défaut n-6	7296 = 16#1C80	202A/61	5FB9/AC	85/01/61	119
CrP7	Canaux actifs au défaut n-7	7297 = 16#1C81	202A/62	5FB9/AD	85/01/62	121
CrP8	Canaux actifs au défaut n-8	7298 = 16#1C82	202A/63	5FB9/AE	85/01/63	123
Ctd	[Seuil de courant]	11001 = 16#2AF9	2050/2	5FB3/E3	98/01/02	146
Ctt	[Type cde moteur]	9607 = 16#2587	2042/8	5FC2/06	91/01/08	150

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
dA2	[Réf. soustract 2]	11811 = 16#2E23	2058/C	5FBD/15	9C/01/0C	199
dA3	[Réf. soustract 3]	11812 = 16#2E24	2058/D	5FBD/16	9C/01/0D	199
dAF	[FdC ralent. avant]	12503 = 16#30D7	205F/4	5FBD/37	9F/01/68	248
dAr	[FdC ralent. arrière]	12504 = 16#30D8	205F/5	5FBD/38	9F/01/69	248
dAS	[Tempo arrêt ]	13102 = 16#332E	2065/3	5FB4/03	A2/01/67	246
dAY	Date	7391 = 16#1CDF	202B/5C	5FB9/CA	85/01/C0	132
dbn	[Bande morte -]	9223 = 16#2407	203E/18	5FBF/2E	8F/01/18	240
dbP	[Bande morte +]	9224 = 16#2408	203E/19	5FBF/2F	8F/01/19	240
dbS	[Tempo marche]	13101 = 16#332D	2065/2	5FB4/02	A2/01/66	245
dCC0	Canal de commande actif au dernier défaut	64300 = 16#FB2C	2265/1	5FBA/08	9A/01/08	106
dCC1	Canal de commande actif au défaut n-1	64301 = 16#FB2D	2265/2	5FBA/09	9A/01/09	109
dCC2	Canal de commande actif au défaut n-2	64302 = 16#FB2E	2265/3	5FBA/0A	9A/01/0A	111
dCC3	Canal de commande actif au défaut n-3	64303 = 16#FB2F	2265/4	5FBA/0B	9A/01/0B	113
dCC4	Canal de commande actif au défaut n-4	64304 = 16#FB30	2265/5	5FBA/0C	9A/01/0C	115
dCC5	Canal de commande actif au défaut n-5	64305 = 16#FB31	2265/6	5FBA/0D	9A/01/0D	117
dCC6	Canal de commande actif au défaut n-6	64306 = 16#FB32	2265/7	5FBA/0E	9A/01/0E	119
dCC7	Canal de commande actif au défaut n-7	64307 = 16#FB33	2265/8	5FBA/0F	9A/01/0F	121
dCC8	Canal de commande actif au défaut n-8	64308 = 16#FB34	2265/9	5FBA/10	9A/01/10	123
dCF	[Diviseur rampe]	11230 = 16#2BDE	2052/1F	5FB3/ED	99/01/1F	206
dCF	[Diviseur rampe]	11230 = 16#2BDE	2052/1F	5FB3/ED	99/01/1F	280
dCI	[Affect. inject. DC]	11203 = 16#2BC3	2052/4	5FBD/03	99/01/04	206
dCO	[Aff. cont. précharge]	13841 = 16#3611	206C/2A	5FBD/78	A6/01/2A	259
dE2	[Décélération 2]	9013 = 16#2335	203C/E	5FBF/25	8E/01/0E	203
dE2	[Décélération 2]	9013 = 16#2335	203C/E	5FBF/25	8E/01/0E	217
dEC	[Décélération]	9002 = 16#232A	203C/3	5FBF/1F	8E/01/03	201
dECd	Temps de décélération ODVA	-	-	-	2A/01/13	143
dM0	Heure au dernier défaut	7310 = 16#1C8E	202B/B	5FB9/B8	85/01/6F	107

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
dM1	Heure au défaut n-1	7311 = 16#1C8F	202B/C	5FB9/B9	85/01/70	109
dM2	Heure au défaut n-2	7312 = 16#1C90	202B/D	5FB9/BA	85/01/71	111
dM3	Heure au défaut n-3	7313 = 16#1C91	202B/E	5FB9/BB	85/01/72	113
dM4	Heure au défaut n-4	7314 = 16#1C92	202B/F	5FB9/BC	85/01/73	115
dM5	Heure au défaut n-5	7315 = 16#1C93	202B/10	5FB9/BD	85/01/74	117
dM6	Heure au défaut n-6	7316 = 16#1C94	202B/11	5FB9/B5	85/01/75	119
dM7	Heure au défaut n-7	7317 = 16#1C95	202B/12	5FB9/BF	85/01/76	121
dM8	Heure au défaut n-8	7318 = 16#1C96	202B/13	5FB9/C0	85/01/77	123
dP0	Code de défaut au dernier défaut	7200 = 16#1C20	202A/1	5FB9/55	85/01/01	105
dP1	Code de défaut au défaut n-1	7201 = 16#1C21	202A/2	5FB9/56	85/01/02	107
dP2	Code de défaut au défaut n-2	7202 = 16#1C22	202A/3	5FB9/57	85/01/03	109
dP3	Code de défaut au défaut n-3	7203 = 16#1C23	202A/4	5FB9/58	85/01/04	111
dP4	Code de défaut au défaut n-4	7204 = 16#1C24	202A/5	5FB9/59	85/01/05	113
dP5	Code de défaut au défaut n-5	7205 = 16#1C25	202A/6	5FB9/5A	85/01/06	115
dP6	Code de défaut au défaut n-6	7206 = 16#1C26	202A/7	5FB9/5B	85/01/07	117
dP7	Code de défaut au défaut n-7	7207 = 16#1C27	202A/8	5FB9/5C	85/01/08	119
dP8	Code de défaut au défaut n-8	7208 = 16#1C28	202A/9	5FB9/5D	85/01/09	121
drC0	Canal de consigne actif au dernier défaut	64310 = 16#FB36	2265/B	5FBA/11	9A/01/11	106
drC1	Canal de consigne actif au défaut n-1	64311 = 16#FB37	2265/C	5FBA/12	9A/01/12	109
drC2	Canal de consigne actif au défaut n-2	64312 = 16#FB38	2265/D	5FBA/13	9A/01/13	111
drC3	Canal de consigne actif au défaut n-3	64313 = 16#FB39	2265/E	5FBA/14	9A/01/14	113
drC4	Canal de consigne actif au défaut n-4	64314 = 16#FB3A	2265/F	5FBA/15	9A/01/15	115
drC5	Canal de consigne actif au défaut n-5	64315 = 16#FB3B	2265/10	5FBA/16	9A/01/16	117
drC6	Canal de consigne actif au défaut n-6	64316 = 16#FB3C	2265/11	5FBA/17	9A/01/17	119
drC7	Canal de consigne actif au défaut n-7	64317 = 16#FB3D	2265/12	5FBA/18	9A/01/18	121
drC8	Canal de consigne actif au défaut n-8	64318 = 16#FB3E	2265/13	5FBA/19	9A/01/19	123
dSF	[Type décélération]	12505 = 16#30D9	205F/6	5FBD/39	9F/01/6A	249
dSI	[Affectation -vite]	11521 = 16#2D01	2055/16	5FBD/0F	9A/01/7A	216
dSP	[Affectation -vite]	11502 = 16#2CEE	2055/3	5FBD/0B	9A/01/67	215
dtF	[Delta consigne]	12211 = 16#2FB3	205C/C	5FBF/86	9E/01/0C	256



# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
EbO	[Fin bobine]	12213 = 16#2FB5	205C/E	5FBD/27	9E/01/0E	255
EbOt	Temps de la bobine courante	12209 = 16#2FB1	205C/A	5FB9/EB	9E/01/0A	93
ECC	[Accoupl. codeur]	5607 = 16#15E7	201A/8	5FBC/74	7D/01/08	276
ECt	[Temps vérif. codeur]	5609 = 16#15E9	201A/A	5FBF/07	7D/01/0A	276
EFI	[Filtre signal fréq]	13312 = 16#3400	2067/D	5FBD/5E	A3/01/71	178
EFr	[Valeur maxi fréq]	13311 = 16#33FF	2067/C	5FBD/5D	A3/01/70	178
EIL	[Valeur mini fréq]	13310 = 16#33FE	2067/B	5FBD/5C	A3/01/6F	178
EnA	[ENA system]	12101 = 16#2F45	205B/2	5FBD/23	9D/01/66	161
EnC	[Vérificateur codeur]	5605 = 16#15E5	201A/6	5FB3/7F	7D/01/06	160
EnC	[Vérification codeur]	5605 = 16#15E5	201A/6	5FB3/7F	7D/01/06	177
EnS	[Signaux codeur]	5608 = 16#15E8	201A/A	5FBC/75	7D/01/09	159
EnS	[Signaux codeur]	5608 = 16#15E8	201A/9	5FBC/75	7D/01/09	177
EnU	[Utilisation codeur]	5606 = 16#15E6	201A/7	5FBC/73	7D/01/07	160
EnU	[Utilisation codeur]	5606 = 16#15E6	201A/7	5FBC/73	7D/01/07	177
EP0	Mot d'état au dernier défaut	7210 = 16#1C2A	202A/B	5FB9/5E	85/01/0B	105
EP1	Mot d'état au défaut n-1	7211 = 16#1C2B	202A/C	5FB9/5F	85/01/0C	108
EP2	Mot d'état au défaut n-2	7212 = 16#1C2C	202A/D	5FB9/60	85/01/0D	110
EP3	Mot d'état au défaut n-3	7213 = 16#1C2D	202A/E	5FB9/61	85/01/0E	112
EP4	Mot d'état au défaut n-4	7214 = 16#1C2E	202A/F	5FB9/62	85/01/0F	114
EP5	Mot d'état au défaut n-5	7215 = 16#1C2F	202A/10	5FB9/63	85/01/10	116
EP6	Mot d'état au défaut n-6	7216 = 16#1C30	202A/11	5FB9/64	85/01/11	118
EP7	Mot d'état au défaut n-7	7217 = 16#1C31	202A/12	5FB9/65	85/01/12	120
EP8	Mot d'état au défaut n-8	7218 = 16#1C32	202A/13	5FB9/66	85/01/13	122
EPL	[Gestion défaut ext]	7006 = 16#1B5E	2028/7	5FB3/C2	84/01/07	269
Errd	Code de défaut DSP402	8606 = 16#219E	603F	5FB9/D7	8C/01/07	99
ETA	Mot d'état	8603 = 16#219B	6041	6041	71/01/02	79
EtF	[Affect. défaut ext]	7131 = 16#1BDB	2029/20	5FBC/99	84/01/84	269
ETI	Mot d'état étendu 0	3206 = 16#0C86	2002/7	5FB9/08	71/01/07	81
F1	[F1]	12404 = 16#3074	205E/5	5FBD/2C	9F/01/05	151
F2	[F2]	12406 = 16#3076	205E/7	5FBD/2E	9F/01/07	151
F2d	[Seuil fréquence 2]	11004 = 16#2AFC	2050/5	5FB3/E6	98/01/05	147

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
F3	[F3]	12408 = 16#3078	205E/9	5FBD/30	9F/01/09	152
F4	[F4]	12410 = 16#307A	205E/B	5FBD/32	9F/01/0B	152
F5	[F5]	12412 = 16#307C	205E/D	5FBD/34	9F/01/0D	152
FCP	[Fréq. Puiss. Cste]	14203 = 16#377B	2070/4	5FBD/82	A8/01/04	153
FCS	Rappel de configuration	8002 = 16#1F42	2032/3	5FBC/9B	9C/01/9B	69
Fdrd	Code de défaut Ethernet	64233 = 16#FAE9	2264/22	-	-	103
FLI	[Affectation fluxage]	13901 = 16#364D	206D/2	5FBD/79	A6/01/66	219
FLr	[Reprise à la volée]	3110 = 16#C26	2001/B	5FB3/7A	70/01/6F	263
FLU	[Fluxage moteur]	13902 = 16#364E	206D/3	5FB4/05	A6/01/67	146
FLU	[Fluxage moteur]	13902 = 16#364E	206D/3	5FB4/05	A6/01/67	219
FN1	[Affect. touche F1]	13501 = 16#34BD	2069/2	5FBD/60	A4/01/66	196
FN2	[Affect. touche F2]	13502 = 16#34BE	2069/3	5FBD/61	A4/01/67	196
FN3	[Affect. touche F3]	13503 = 16#34BF	2069/4	5FBD/62	A4/01/68	196
FN4	[Affect. touche F4]	13504 = 16#34C0	2069/5	5FBD/63	A4/01/69	197
Fnb	Compteur de défauts	7393 = 16#1CE1	202B/5E	5FB9/CC	99/01/CC	104
FPI	[Affect. réf. vitesse]	11950 = 16#2EAE	2059/33	5FBD/1F	9C/01/97	234
Fr1	[Canal réf. 1]	8413 = 16#20DD	2036/E	5FBC/A4	8B/01/0E	193
Fr1b	[Canal réf. 1B]	8415 = 16#20DF	2036/10	5FBC/A6	8B/01/10	198
Fr2	[Canal réf. 2]	8414 = 16#20DE	2036/F	5FBC/A5	8B/01/0F	195
FrH	Référence de fréquence avant la rampe	3203 = 16#0C83	2002/4	5FB9/05	71/01/04	89
FrHd	Référence de vitesse avant la rampe	8605 = 16#219D	2038/6	5FB9/D6	8C/01/06	89
FrO	Référence de fréquence après la rampe	9021 = 16#233D	203C/16	5FB9/D9	8E/01/16	89
FrOd	Référence de vitesse après la rampe	8641 = 16#21C1	6043	5FB9/D8	8C/01/2A	89
FrS	[Fréq. nom. mot.]	9602 = 16#2582	2042/3	5FB3/D4	91/01/03	149
FrSS	[Fréq. nom. syn.]	9679 = 16#25CF	2042/50	5FC2/24	91/01/50	159
Frt	[Seuil rampe 2]	9011 = 16#2333	203C/C	5FB3/D0	8E/01/0C	202
FSt	[Affect. arrêt rapide]	11204 = 16#2BC4	2052/5	5FBD/04	99/01/05	205
Ftd	[Seuil de fréquence]	11003 = 16#2AFB	2050/4	5FB3/E5	98/01/04	147
GIE	[Gain intégral ENA]	12104 = 16#2F48	205B/5	5FBF/7D	9D/01/69	161
GPE	[Gain prop. ENA]	12103 = 16#2F47	205B/4	5FBF/7C	9D/01/68	161

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
HSO	[Levage haute vit.]	12301 = 16#300D	205D/2	5FBD/29	9E/01/66	228
HSP	[Grande vitesse]	3104 = 16#C20	2001/5	5FB3/75	70/01/69	145
Ibr	[I ouv. frein montée]	10006 = 16#2716	2046/7	5FB3/DF	93/01/07	222
IbrA	[Ibr perte 4-20 mA]	10075 = 16#275B	2046 / 4C	5FBC/F9	93/01/4C	227
IdA	[Idw]	9652 = 16#25B4	2042/35	5FC2/15	91/01/35	158
IdC	[I injection DC 1]	11210 = 16#2BCA	2052/B	5FB3/EC	99/01/0B	206
IdC	[I injection DC 1]	11210 = 16#2BCA	2052/B	5FB3/EC	99/01/0B	281
IdC2	[I injection DC 2]	11212 = 16#2BCC	2052/D	5FBF/54	99/01/0D	207
IdC2	[I injection DC 2]	11212 = 16#2BCC	2052/D	5FBF/54	99/01/0D	281
IdM	[Idr]	9650 = 16#25B2	2042/33	5FB9/E0	91/01/33	157
IdM	Courant magnétisant	9650 = 16#25B2	2042/33	5FB9/E0	91/01/33	93
IL1r	Image des entrées logiques	5202 = 16#1452	2016/3	5FB9/28	7B/01/03	95
ILF1	Code de défaut de la carte option 1	7134 = 16#1BDE	2029/23	5FB0/98	84/01/87	103
ILF2	Code de défaut de la carte option 2	7135 = 16#1BDF	2029/24	5FB0/99	84/01/88	103
Inh	[Affect. inhib. déf.]	7125 = 16#1BD5	2029/1A	5FBC/98	84/01/7E	274
Inr	[Incrément rampe]	9020 = 16#233C	203C/15	5FBF/26	8E/01/15	201
Int	[Unité de couple]	9260 = 16#242C	203E/3D	5FBF/35	8F/01/3D	238
InV	Courant nominal du variateur	3017 = 16#0BC9	2000/12	5FB0/07	70/01/12	124
IP0	Mot d'état étendu 0 au dernier défaut	7220 = 16#1C34	202A/15	5FB9/67	85/01/15	106
IP1	Mot d'état étendu au défaut n-1	7221 = 16#1C35	202A/16	5FB9/68	85/01/16	108
IP2	Mot d'état étendu au défaut n-2	7222 = 16#1C36	202A/17	5FB9/69	85/01/17	110
IP3	Mot d'état étendu au défaut n-3	7223 = 16#1C37	202A/18	5FB9/6A	85/01/18	112
IP4	Mot d'état étendu au défaut n-4	7224 = 16#1C38	202A/19	5FB9/6B	85/01/19	114
IP5	Mot d'état étendu au défaut n-5	7225 = 16#1C39	202A/1A	5FB9/6C	85/01/1A	116
IP6	Mot d'état étendu au défaut n-6	7226 = 16#1C3A	202A/1B	5FB9/6D	85/01/1B	118
IP7	Mot d'état étendu au défaut n-7	7227 = 16#1C3B	202A/1C	5FB9/6E	85/01/1C	120
IP8	Mot d'état étendu au défaut n-8	7228 = 16#1C3C	202A/1D	5FB9/6F	85/01/1D	122
IPL	[Perte phase réseau]	7002 = 16#1B5A	2028/3	5FB3/BE	84/01/03	266
Ird	[I ouv. frein desc.]	10011 = 16#271B	2046/C	5FBF/3D	93/01/0C	222
ItH	[Courant therm. mot.]	9622 = 16#2596	2042/17	5FB3/DB	2A/01/0A	145
JdC	[Saut à l'inversion]	10013 = 16#271D	2046/E	5FBF/3F	93/01/0E	223

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
JGF	[Fréquence JOG]	11111 = 16#2B67	2051/C	5FBF/50	98/01/70	209
JGT	[Tempo. JOG]	11112 = 16#2B68	2051/D	5FB3/EA	98/01/71	209
JOG	[Affectation JOG]	11110 = 16#2B66	2051/B	5FBC/FF	98/01/6F	209
L10d	[Retard 0-->1 LI10]	4010 = 16#FAA	200A/B	5FBC/17	75/01/0B	167
L11d	[Retard 0-->4 LI11]	4011 = 16#FAB	200A/C	5FBC/18	75/01/0C	167
L12d	[Retard 0-->1 LI12]	4012 = 16#FAC	200A/D	5FBC/19	75/01/0D	167
L13d	[Retard 0-->1 LI13]	4013 = 16#FAD	200A/E	5FBC/1A	75/01/0E	167
L14d	[Retard 0-->1 LI14]	4014 = 16#FAE	200A/F	5FBC/1B	75/01/0F	167
L1d	[Retard 0-->1 LI1]	4001 = 16#FA1	200A/2	5FBC/0E	75/01/02	167
L2d	[Retard 0-->1 LI2]	4002 = 16#FA2	200A/3	5FBC/0F	75/01/03	167
L3d	[Retard 0-->1 LI3]	4003 = 16#FA3	200A/4	5FBC/10	75/01/04	167
L4d	[Retard 0-->1 LI4]	4004 = 16#FA4	200A/5	5FBC/11	75/01/05	167
L5d	[Retard 0-->1 LI5]	4005 = 16#FA5	200A/6	5FBC/12	75/01/06	167
L6d	[Retard 0-->1 LI6]	4006 = 16#FA6	200A/7	5FBC/13	75/01/07	167
L7d	[Retard 0-->1 LI7]	4007 = 16#FA7	200A/8	5FBC/14	75/01/08	167
L8d	[Retard 0-->1 LI8]	4008 = 16#FA8	200A/9	5FBC/15	75/01/09	167
L9d	[Retard 0-->1 LI9]	4009 = 16#FA9	200A/A	5FBC/16	75/01/0A	167
LAF	[FdC arrêt avant]	11601 = 16#2D51	2056/2	5FBD/10	9B/01/02	220
LAr	[FdC arrêt arrière]	11602 = 16#2D52	2056/3	5FBD/11	9B/01/03	220
LAS	[Type d'arrêt]	11603 = 16#2D53	2056/4	5FBD/12	9B/01/04	220
LbA	[Equilibre charge]	14301 = 16#37DD	2071/2	5FBD/83	A8/01/66	164
LbC	[Correction charge]	14302 = 16#37DE	2071/3	5FBF/D5	A8/01/67	164
LbC1	[Correction basse]	14303 = 16#37DF	2071/4	5FBF/D6	A8/01/68	165
LbC2	[Correction haute]	14304 = 16#37E0	2071/5	5FBF/D7	A8/01/69	165
LbC3	[Offset sur couple]	14305 = 16#37E1	2071/6	5FBF/D8	A8/01/6A	165
LbF	[Filtre équilibrage]	14306 = 16#37E2	2071/7	5FBF/D9	A8/01/6B	165
LC2	[Activ. I limit. 2]	9202 = 16#23F2	203E/3	5FBC/B5	8F/01/03	243
LCP0	Courant moteur au dernier défaut	7240 = 16#1C48	202A/29	5FB9/79	85/01/29	105
LCP1	Courant moteur au défaut n-1	7241 = 16#1C49	202A/2A	5FB9/7A	85/01/2A	108
LCP2	Courant moteur au défaut n-2	7242 = 16#1C4A	202A/2B	5FB9/7B	85/01/2B	110
LCP3	Courant moteur au défaut n-3	7243 = 16#1C4B	202A/2C	5FB9/7C	85/01/2C	112

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
LCP4	Courant moteur au défaut n-4	7244 = 16#1C4C	202A/2D	5FB9/7D	85/01/2D	114
LCP5	Courant moteur au défaut n-5	7245 = 16#1C4D	202A/2E	5FB9/7E	85/01/2E	116
LCP6	Courant moteur au défaut n-6	7246 = 16#1C4E	202A/2F	5FB9/7F	85/01/2F	118
LCP7	Courant moteur au défaut n-7	7247 = 16#1C4F	202A/30	5FB9/80	85/01/30	120
LCP8	Courant moteur au défaut n-8	7248 = 16#1C50	202A/31	5FB9/81	85/01/31	122
LCr	Courant moteur	3204 = 16#0C84	2002/5	5FB9/06	2A/01/09	88
LCt	[Time out U ligne]	13603 = 16#3523	206A/4	5FBD/6F	A5/01/04	244
LdS	[Inductance axe d]	9674 = 16#25CA	2042/4B	5FC2/22	91/01/4B	154
LES	[Affect. verrouillage]	13601 = 16#3521	206A/2	5FBD/6D	A5/01/02	244
LFA	[Lfw]	9662 = 16#25BE	2042/3F	5FC2/19	91/01/3F	158
LFF	[Vitesse de repli]	7080 = 16#1BA8	2028/51	5FB3/C5	84/01/51	279
LFL2	[AI2 Perte 4-20 mA]	7003 = 16#1B5B	2028/4	5FB3/BF	84/01/04	273
LFL3	[AI3 Perte 4-20 mA]	7013 = 16#1B65	2028/E	5FB3/C3	84/01/0E	273
LFL4	[AI4 Perte 4-20 mA]	7014 = 16#1B66	2028/F	5FB3/C4	84/01/0F	273
LFM	[Lfr]	9660 = 16#25BC	2042/3D	5FB9/E1	91/01/3D	157
LFM	Inductance de fuite	9660 = 16#25BC	2042/3D	5FB9/E1	91/01/3D	94
LFR	Consigne de fréquence	8502 = 16#2136	2037/3	5FB6/1C	8B/01/67	77
LFRD	Consigne de vitesse	8602 = 16#219A	6042	6042	2A/01/08	77
LFt	Code de défaut Altivar	7121 = 16#1BD1	2029/16	5FB3/C8	84/01/7A	100
LLC	[Aff. contacteur ligne]	13602 = 16#3522	206A/3	5FBD/6E	A5/01/03	244
LO1	[Affectation LO1]	5009 = 16#1391	2014/A	5FB3/7D	7A/01/0A	184
LO1d	[Retard LO1]	4249 = 16#1099	200C/32	5FBC/30	76/01/32	184
LO1H	[Maintien LO1]	4229 = 16#1085	200C/1E	5FBC/28	76/01/1E	184
LO1S	[LO1 actif à]	4209 = 16#1071	200C/A	5FBC/20	76/01/0A	184
LO2	[Affectation LO2]	5010 = 16#1392	2014/B	5FBC/6A	7A/01/0B	185
LO2d	[Retard LO2]	4250 = 16#109A	200C/33	5FBC/31	76/01/33	185
LO2H	[Maintien LO2]	4230 = 16#1086	200C/1F	5FBC/29	76/01/1F	185
LO2S	[LO2 actif à]	4210 = 16#1072	200C/B	5FBC/21	76/01/0B	185
LO3	[Affectation LO3]	5011 = 16#1393	2014/C	5FBC/6B	7A/01/0C	186
LO3d	[Retard LO3]	4251 = 16#109B	200C/34	5FBC/32	76/01/34	186
LO3H	[Maintien LO3]	4231 = 16#1087	200C/20	5FBC/2A	76/01/20	186

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
LO3S	[LO3 actif à]	4211 = 16#1073	200C/C	5FBC/22	76/01/0C	186
LO4	[Affectation LO4]	5012 = 16#1394	2014/D	5FBC/6C	7A/01/0D	187
LO4d	[Retard LO4]	4252 = 16#109C	200C/35	5FBC/33	76/01/35	187
LO4H	[Maintenance LO4]	4232 = 16#1088	200C/21	5FBC/2B	76/01/21	187
LO4S	[LO4 actif à]	4212 = 16#1074	200C/D	5FBC/23	76/01/0D	187
LP1	[Point 1X]	10071 = 16#2757	2046/48	5FBC/F5	93/01/48	226
LP2	[Point 2X]	10073 = 16#2759	2046/4A	5FBC/F7	93/01/4A	226
LqS	[Inductance axe q]	9675 = 16#25CB	2042/4C	5FC2/23	91/01/4C	155
LRS1	Mot d'état étendu 1	3250 = 16#0CB2	2002/33	5FB9/1C	71/01/33	81
LRS2	Mot d'état étendu2	3251 = 16#0CB3	2002/34	5FB9/1D	71/01/34	82
LRS3	Mot d'état étendu 3	3252 = 16#0CB4	2002/35	5FB9/1E	71/01/35	82
LRS4	Mot d'état étendu 4	3253 = 16#0CB5	2002/36	5FB9/1F	71/01/36	83
LRS5	Mot d'état étendu 5	3254 = 16#0CB6	2002/37	5FB9/20	71/01/37	83
LRS6	Mot d'état étendu 6	3255 = 16#0CB7	2002/38	5FB9/21	71/01/38	84
LRS7	Mot d'état étendu 7	3256 = 16#0CB8	2002/39	5FB9/22	71/01/39	84
LRS8	Mot d'état étendu 8	3257 = 16#0CB9	2002/3A	5FB9/23	71/01/3A	85
LSP	[Petite vitesse]	3105 = 16#C21	2001/6	5FB3/76	70/01/6A	145
LtCr	Consigne de couple (Nm)	9261 = 16#242D	203E/3E	5FB6/3D	2A/01/0C	77
LTR	Consigne de couple	8505 = 16#2139	6071	6071	8B/01/6A	77
MA2	[Réf. multiplic 2]	11821 = 16#2E2D	2058/16	5FBD/17	9C/01/16	200
MA3	[Réf. multiplic 3]	11822 = 16#2E2E	2058/17	5FBD/18	9C/01/17	200
Md0	Date au dernier défaut	7300 = 16#1C84	202B/1	5FB9/AF	85/01/65	107
Md1	Date au défaut n-1	7301 = 16#1C85	202B/2	5FB9/B0	85/01/66	109
Md2	Date au défaut n-2	7302 = 16#1C86	202B/3	5FB9/B1	85/01/67	111
Md3	Date au défaut n-3	7303 = 16#1C87	202B/4	5FB9/B2	85/01/68	113
Md4	Date au défaut n-4	7304 = 16#1C88	202B/5	5FB9/B3	85/01/69	115
Md5	Date au défaut n-5	7305 = 16#1C89	202B/6	5FB9/B4	85/01/6A	117
Md6	Date au défaut n-6	7306 = 16#1C8A	202B/7	5FB9/BE	85/01/6B	119
Md7	Date au défaut n-7	7307 = 16#1C8B	202B/8	5FB9/B6	85/01/6C	121
Md8	Date au défaut n-8	7308 = 16#1C8C	202B/9	5FB9/B7	85/01/6D	123
MFr	Coefficient multiplicateur	11831 = 16#2E37	2058/20	5FB6/3E	9C/01/20	78

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
nC1	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 1	12761 = 16#31D9	2061/3E	5FB6/4B	A0/01/A2	126
nC2	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 2	12762 = 16#31DA	2061/3F	5FB6/4C	A0/01/A3	126
nC3	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 3	12763 = 16#31DB	2061/40	5FB6/4D	A0/01/A4	126
nC4	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 4	12764 = 16#31DC	2061/41	5FB6/4E	A0/01/A5	126
nC5	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 5	12765 = 16#31DD	2061/42	5FB6/4F	A0/01/A6	126
nC6	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 6	12766 = 16#31DE	2061/43	5FB6/50	A0/01/A7	126
nC7	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 7	12767 = 16#31DF	2061/44	5FB6/51	A0/01/A8	126
nC8	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 8	12768 = 16#31E0	2061/45	5FB6/52	A0/01/A9	127
nCA1	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 1	12721 = 16#31B1	2061/16	5FBD/46	A0/01/7A	128
nCA2	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 2	12722 = 16#31B2	2061/17	5FBD/47	A0/01/7B	128
nCA3	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 3	12723 = 16#31B3	2061/18	5FBD/48	A0/01/7C	128
nCA4	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 4	12724 = 16#31B4	2061/19	5FBD/49	A0/01/7D	128
nCA5	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 5	12725 = 16#31B5	2061/1A	5FBD/4A	A0/01/7E	128
nCA6	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 6	12726 = 16#31B6	2061/1B	5FBD/4B	A0/01/7F	129
nCA7	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 7	12727 = 16#31B7	2061/1C	5FBD/4C	A0/01/80	129
nCA8	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 8	12728 = 16#31B8	2061/1D	5FBD/4D	A0/01/81	129
nCr	[Courant nom. mot.]	9603 = 16#2583	2042/4	5FB3/D5	91/01/04	148
nCrS	[Courant nom. syn.]	9670 = 16#25C6	2042/47	5FC2/1E	91/01/47	154
nCV	Calibre du variateur	3011 = 16#0BC3	2000/C	5FB0/02	70/01/0C	124
nM1	Scanner de communication valeur du mot de lecture 1	12741 = 16#31C5	2061/2A	5FB6/43	A0/01/8E	127
nM2	Scanner de communication valeur du mot de lecture 2	12742 = 16#31C6	2061/2B	5FB6/44	A0/01/8F	127
nM3	Scanner de communication valeur du mot de lecture 3	12743 = 16#31C7	2061/2C	5FB6/45	A0/01/90	127

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
nM4	Scanner de communication valeur du mot de lecture 4	12744 = 16#31C8	2061/2D	5FB6/46	A0/01/91	127
nM5	Scanner de communication valeur du mot de lecture 5	12745 = 16#31C9	2061/2E	5FB6/47	A0/01/92	127
nM6	Scanner de communication valeur du mot de lecture 6	12746 = 16#31CA	2061/2F	5FB6/48	A0/01/93	127
nM7	Scanner de communication valeur du mot de lecture 7	12747 = 16#31CB	2061/30	5FB6/49	A0/01/94	128
nM8	Scanner de communication valeur du mot de lecture 8	12748 = 16#31CC	2061/31	5FB6/4A	A0/01/95	128
nMA1	Scanner de communication adresse du mot de lecture 1	12701 = 16#319D	2061/2	5FBD/3E	A0/01/66	129
nMA2	Scanner de communication adresse du mot de lecture 2	12702 = 16#319E	2061/3	5FBD/3F	A0/01/67	129
nMA3	Scanner de communication adresse du mot de lecture 3	12703 = 16#319F	2061/4	5FBD/40	A0/01/68	129
nMA4	Scanner de communication adresse du mot de lecture 4	12704 = 16#31A0	2061/5	5FBD/41	A0/01/69	129
nMA5	Scanner de communication adresse du mot de lecture 5	12705 = 16#31A1	2061/6	5FBD/42	A0/01/6A	130
nMA6	Scanner de communication adresse du mot de lecture 6	12706 = 16#31A2	2061/7	5FBD/43	A0/01/6B	130
nMA7	Scanner de communication adresse du mot de lecture 7	12707 = 16#31A3	2061/8	5FBD/44	A0/01/6C	130
nMA8	Scanner de communication adresse du mot de lecture 8	12708 = 16#31A4	2061/9	5FBD/45	A0/01/6D	130
nPr	[Puissance nom. mot.]	9613 = 16#258D	2042/E	5FC2/0A	91/01/0E	148
nrd	[Réduction bruit]	3107 = 16#C23	2001/8	5FB3/78	70/01/6C	162
nSL	[NSLr]	9605 = 16#2585	2042/6	5FB9/DD	91/01/06	157
nSP	[Vitesse nom. mot.]	9604 = 16#2584	2042/5	5FB3/D6	91/01/05	149
nSPS	[Vitesse nom. syn.]	9671 = 16#25C7	2042/48	5FC2/1F	91/01/48	154
nSt	[Affect. roue libre]	11202 = 16#2BC2	2052/3	5FBD/02	99/01/03	205
O01	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 1	6401 = 16#1901	2022/2	5FB3/81	81/01/02	132
O02	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 2	6402 = 16#1902	2022/3	5FB3/82	81/01/03	132
O03	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 3	6403 = 16#1903	2022/4	5FB3/83	81/01/04	132
O04	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 4	6404 = 16#1904	2022/5	5FB3/84	81/01/05	132



# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
O05	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 5	6405 = 16#1905	2022/6	5FB3/85	81/01/06	133
O06	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 6	6406 = 16#1906	2022/7	5FB3/86	81/01/07	133
O07	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 7	6407 = 16#1907	2022/8	5FB3/87	81/01/08	133
O08	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 8	6408 = 16#1908	2022/9	5FB3/88	81/01/09	133
O09	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 9	6409 = 16#1909	2022/A	5FB3/89	81/01/0A	133
O10	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 10	6410 = 16#190A	2022/B	5FB3/8A	81/01/0B	133
O11	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 11	6411 = 16#190B	2022/C	5FB3/8B	81/01/0C	133
O12	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 12	6412 = 16#190C	2022/D	5FB3/8C	81/01/0D	134
O13	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 13	6413 = 16#190D	2022/E	5FB3/8D	81/01/0E	134
O14	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 14	6414 = 16#190E	2022/F	5FB3/8E	81/01/0F	134
O15	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 15	6415 = 16#190F	2022/10	5FB3/8F	81/01/10	134
O16	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 16	6416 = 16#1910	2022/11	5FB3/90	81/01/11	134
O17	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 17	6417 = 16#1911	2022/12	5FB3/91	81/01/12	134
O18	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 18	6418 = 16#1912	2022/13	5FB3/92	81/01/13	134
O19	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 19	6419 = 16#1913	2022/14	5FB3/93	81/01/14	135
O20	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 20	6420 = 16#1914	2022/15	5FB3/94	81/01/15	135
O21	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 21	6421 = 16#1915	2022/16	5FB3/95	81/01/16	135
O22	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 22	6422 = 16#1916	2022/17	5FB3/96	81/01/17	135
O23	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 23	6423 = 16#1917	2022/18	5FB3/97	81/01/18	135
O24	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 24	6424 = 16#1918	2022/19	5FB3/98	81/01/19	135
O25	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 25	6425 = 16#1919	2022/1A	5FB3/99	81/01/1A	135

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
O26	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 26	6426 = 16#191A	2022/1B	5FB3/9A	81/01/1B	136
O27	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 27	6427 = 16#191B	2022/1C	5FB3/9B	81/01/1C	136
O28	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 28	6428 = 16#191C	2022/1D	5FB3/9C	81/01/1D	136
O29	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 29	6429 = 16#191D	2022/1E	5FB3/9D	81/01/1E	136
O30	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 30	6430 = 16#191E	2022/1F	5FB3/9E	81/01/1F	136
O31	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 31	6431 = 16#191F	2022/20	5FB3/9F	81/01/20	136
O32	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 32	6432 = 16#1920	2022/21	5FB3/A0	81/01/21	136
O33	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 33	6433 = 16#1921	2022/22	5FB3/A1	81/01/22	137
O34	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 34	6434 = 16#1922	2022/23	5FB3/A2	81/01/23	137
O35	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 35	6435 = 16#1923	2022/24	5FB3/A3	81/01/24	137
O36	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 36	6436 = 16#1924	2022/25	5FB3/A4	81/01/25	137
O37	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 37	6437 = 16#1925	2022/26	5FB3/A5	81/01/26	137
O38	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 38	6438 = 16#1926	2022/27	5FB3/A6	81/01/27	137
O39	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 39	6439 = 16#1927	2022/28	5FB3/A7	81/01/28	137
O40	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 40	6440 = 16#1928	2022/29	5FB3/A8	81/01/29	138
O41	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 41	6441 = 16#1929	2022/2A	5FB3/A9	81/01/2A	138
O42	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 42	6442 = 16#192A	2022/2B	5FB3/AA	81/01/2B	138
O43	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 43	6443 = 16#192B	2022/2C	5FB3/AB	81/01/2C	138
O44	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 44	6444 = 16#192C	2022/2D	5FB3/AC	81/01/2D	138
O45	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 45	6445 = 16#192D	2022/2E	5FB3/AD	81/01/2E	138
O46	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 46	6446 = 16#192E	2022/2F	5FB3/AE	81/01/2F	138

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
O47	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 47	6447 = 16#192F	2022/30	5FB3/AF	81/01/30	139
O48	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 48	6448 = 16#1930	2022/31	5FB3/B0	81/01/31	139
O49	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 49	6449 = 16#1931	2022/32	5FB3/B1	81/01/32	139
O50	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 50	6450 = 16#1932	2022/33	5FC8/32	81/01/33	139
OCC	[Aff. contacteur aval]	13104 = 16#3330	2065/5	5FBD/57	A2/01/69	245
Odt	[Temps perte phase]	7081 = 16#1BA9	2028/52	5FBF/08	84/01/52	266
OFI	[Filtre sinus]	3109 = 16#C25	2001/A	5FBC/0B	70/01/6E	162
OHL	[Gestion surchauffe]	7008 = 16#1B60	2028/9	5FBC/8C	84/01/09	267
OL1r	Image des sorties logiques	5212 = 16#145C	2016/D	5FB9/2A	7B/01/0D	95
OLL	[Gestion surcharge]	7009 = 16#1B61	2028/A	5FBC/8D	84/01/0A	265
OPL	[Perte phase moteur]	9611 = 16#258B	2042/C	5FB3/D8	91/01/0C	266
OPr	Puissance moteur	3211 = 16#0C8B	2002/C	5FB9/0C	71/01/0C	88
OSP	[Vitesse de mesure]	12305 = 16#3011	205D/6	5FBF/8A	9E/01/6A	228
Otr	Couple de sortie	3205 = 16#0C85	6077	6077	71/01/06	87
Otrn	Couple de sortie (mN)	3216 = 16#0C90	2002/11	5FB9/10	2A/01/0B	88
PAH	[Alarme retour maxi]	11962 = 16#2EBA	2059/3F	5FB3/FF	9C/01/A3	233
PAI1	Image physique de l'entrée analogique 1	6942 = 16#1B1E	2027/2B	5FB9/4B	83/01/8F	131
PAI2	Image physique de l'entrée analogique 2	6943 = 16#1B1F	2027/2C	5FB9/4C	83/01/90	131
PAL	[Alarme retour mini]	11961 = 16#2EB9	2059/3E	5FB3/FE	9C/01/A2	233
PAn0	Nom de l'appareil : caractères 1 et 2	3340 = 16#0D0C	2003/29	5FB0/25	71/01/8D	124
PAn1	Nom de l'appareil : caractères 3 et 4	3341 = 16#0D0D	2003/2A	5FB0/26	71/01/8E	124
PAn2	Nom de l'appareil : caractères 5 et 6	3342 = 16#0D0E	2003/2B	5FB0/27	71/01/8F	125
PAn3	Nom de l'appareil : caractères 7 et 8	3343 = 16#0D0F	2003/2C	5FB0/28	71/01/90	125
PAn4	Nom de l'appareil : caractères 9 et 10	3344 = 16#0D10	2003/2D	5FB0/29	71/01/91	125
PAn5	Nom de l'appareil : caractères 11 et 12	3345 = 16#0D11	2003/2E	5FB0/2A	71/01/92	125
PAn6	Nom de l'appareil : caractères 13 et 14	3346 = 16#0D12	2003/2F	5FB0/2B	71/01/93	125
PAn7	Nom de l'appareil : caractères 15 et 16	3346 = 16#0D12	2003/30	5FB0/2C	71/01/94	125
PAO1	Image physique de la sortie analogique 1	6971 = 16#1B3B	2027/48	5FB9/4D	83/01/AC	131

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
PAO2	Image physique de la sortie analogique 2	6972 = 16#1B3C	2027/49	5FB9/4E	83/01/AD	131
PAS	[Type d'arrêt]	12506 = 16#30DA	205F/7	5FBD/3A	9F/01/6B	249
PAU	[Affect. auto/manu]	11970 = 16#2EC2	2059/47	5FBD/22	9C/01/AB	235
PdI	Diviseur du compteur codeur variateur	5610 = 16#15EA	201A/B	5FBC/76	7D/01/0B	131
PEr	[Alarme erreur PID]	11963 = 16#2EBB	2059/40	5FB4/01	9C/01/A4	233
PES	[Affectation peson]	10070 = 16#2756	2046/47	5FBC/F4	93/01/47	226
PFI	[Filtre de RP]	13304 = 16#33F8	2067/5	5FBD/5B	A3/01/69	176
PFr	[Valeur maxi RP]	13303 = 16#33F7	2067/4	5FBD/5A	A3/01/68	176
PGA	[Type référence]	13301 = 16#33F5	2067/2	5FBD/58	A3/01/66	177
PGI	[Nombre impulsions]	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	159
PGI	[Nombre impulsions]	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	177
PGI	Compteur de points codeur	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	98
PHr	[Rotation phase]	13401 = 16#3459	2068/2	5FBD/5F	A4/01/02	150
PHS	[Constante FEM syn.]	9673 = 16#25C9	2042/4A	5FC2/21	91/01/4A	154
PIC	[Inversion corr. PID]	11940 = 16#2EA4	2059/29	5FB3/F9	9C/01/8D	232
PIF	[Affect. retour PID]	11901 = 16#2E7D	2059/2	5FBD/19	9C/01/66	230
PIF1	[Retour PID mini]	11904 = 16#2E80	2059/5	5FBF/6A	9C/01/69	230
PIF2	[Retour PID maxi]	11905 = 16#2E81	2059/6	5FBF/6B	9C/01/6A	230
PII	[Act. réf. interne PID]	11908 = 16#2E84	2059/9	5FBD/1A	9C/01/6D	231
PIL	[Valeur mini RP]	13302 = 16#33F6	2067/3	5FBD/59	A3/01/67	176
PIL1	Image des entrées logiques du "Controller Inside"	6901 = 16#1AF5	2027/2	5FB9/49	83/01/66	131
PIM	[Référence manuel]	11954 = 16#2EB2	2059/37	5FBD/20	9C/01/9B	235
PIP1	[Réf. PID mini]	11906 = 16#2E82	2059/7	5FBF/6C	9C/01/6B	231
PIP2	[Réf. PID maxi]	11907 = 16#2E83	2059/8	5FBF/6D	9C/01/6C	231
PIS	[RAZ intégral PID]	11944 = 16#2EA8	2059/2D	5FBD/1E	9C/01/91	234
PISP	Consigne du régulateur PID	8503 = 16#2137	2037/4	5FB6/1D	8B/01/68	78
POH	[Sortie PID maxi]	11953 = 16#2EB1	2059/36	5FBF/77	9C/01/9A	233
POL	[Sortie PID mini]	11952 = 16#2EB0	2059/35	5FBF/76	9C/01/99	232
POL1	Image des sorties logiques du "Controller Inside"	6911 = 16#1AFF	2027/C	5FB9/4A	83/01/70	131

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
PPI	[Code appairage]	14001 = 16#36B1	206E/2	5FBD/7A	A7/01/02	279
PPn	[Pr]	9618 = 16#2592	2042/13	5FB3/DA	91/01/13	158
PPnS	[Paires pôles syn.]	9672 = 16#25C8	2042/49	5FC2/20	91/01/49	154
Pr2	[2 réf. PID présél.]	11909 = 16#2E85	2059/A	5FBD/1B	9C/01/6E	236
Pr4	[4 réf. PID présél.]	11910 = 16#2E86	2059/B	5FBD/1C	9C/01/6F	236
PrP	[Rampe PID]	11984 = 16#2ED0	2059/55	5FBF/7B	9C/01/B9	232
PS16	[16 vitesses présél.]	11404 = 16#2C8C	2054/5	5FBD/09	9A/01/05	211
PS2	[2 vitesses présél.]	11401 = 16#2C89	2054/2	5FBD/06	9A/01/02	210
PS4	[4 vitesses présél.]	11402 = 16#2C8A	2054/3	5FBD/07	9D/01/07	210
PS8	[8 vitesses présél.]	11403 = 16#2C8B	2054/4	5FBD/08	9A/01/04	211
PSr	[% Réf. Vitesse]	11951 = 16#2EAF	2059/34	5FB3/FD	9C/01/98	234
PSt	[Priorité STOP]	64002 = 16#FA02	2262/3	5FBD/88	94/01/06	193
PtC1	[Sondes PTC1]	13201 = 16#3391	2066/2	5FBF/CB	A3/01/02	260
PtC2	[Sondes PTC2]	13202 = 16#3392	2066/3	5FBF/CC	A3/01/03	260
PtCL	[Sondes LI6 = PTC]	13203 = 16#3396	2066/4	5FBF/CD	A3/01/04	260
PtH	Temps de fonctionnement total du variateur	3233 = 16#0CA1	2002/22	5FB9/18	71/01/22	93
PUC	Compteur divisé du codeur variateur	5611 = 16#15EB	201A/C	5FB9/41	7D/01/0C	132
qSH	[Quick step high]	12204 = 16#2FAC	205C/5	5FBF/81	9E/01/05	254
qSL	[Quick step low]	12205 = 16#2FAD	205C/6	5FBF/82	9E/01/06	254
r1	[Affectation R1]	5001 = 16#1389	2014/2	5FB3/7B	7A/01/02	179
r1d	[Retard R1]	4241 = 16#1091	200C/2A	5FBC/2C	76/01/2A	180
r1H	[Maintien R1]	4221 = 16#107D	200C/16	5FBC/24	76/01/16	180
r1S	[R1 actif à]	4201 = 16#1069	200C/2	5FBC/1C	76/01/02	180
r2	[Affectation R2]	5002 = 16#138A	2014/3	5FB3/7C	7A/01/03	181
r2d	[Retard R2]	4242 = 16#1092	200C/2B	5FBC/2D	76/01/2B	181
r2H	[Maintien R2]	4222 = 16#107E	200C/17	5FBC/25	76/01/17	181
r2S	[R2 actif à]	4202 = 16#106A	200C/3	5FBC/1D	76/01/03	181
r3	[Affectation R3]	5003 = 16#138B	2014/4	5FBC/67	7A/01/04	182
r3d	[Retard R3]	4243 = 16#1093	200C/2C	5FBC/2E	76/01/2C	182
r3H	[Maintien R3]	4223 = 16#107F	200C/18	5FBC/26	76/01/18	182

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
r3S	[R3 actif à]	4203 = 16#106B	200C/4	5FBC/1E	76/01/04	182
r4	[Affectation R4]	5004 = 16#138C	2014/5	5FBC/68	7A/01/05	183
r4d	[Retard R4]	4244 = 16#1094	200C/2D	5FBC/2F	76/01/2D	183
r4H	[Maintenance R4]	4224 = 16#1080	200C/19	5FBC/27	76/01/19	183
r4S	[R4 actif à]	4204 = 16#106C	200C/5	5FBC/1F	76/01/05	183
rAP	[Rapport réduction]	12105 = 16#2F49	205B/6	5FBF/7E	9D/01/6A	161
rCA	[Retour contact.aval]	13103 = 16#332F	2065/4	5FBD/56	A2/01/68	245
rCb	[Commut. réf. 1B]	8412 = 16#20DC	2036/D	5FBC/A3	8B/01/0D	198
rdG	[Gain dérivé PID]	11943 = 16#2EA7	2059/2C	5FB3/FC	9C/01/90	232
rFC	[Commutation réf.2]	8411 = 16#20DB	2036/C	5FBC/A2	8B/01/0C	195
rFP0	Fréquence de sortie au dernier défaut	7250 = 16#1C52	202A/33	5FB9/82	85/01/33	105
rFP1	Fréquence de sortie au défaut n-1	7251 = 16#1C53	202A/34	5FB9/83	85/01/34	108
rFP2	Fréquence de sortie au défaut n-2	7252 = 16#1C54	202A/35	5FB9/84	85/01/35	110
rFP3	Fréquence de sortie au défaut n-3	7253 = 16#1C55	202A/36	5FB9/85	85/01/36	112
rFP4	Fréquence de sortie au défaut n-4	7254 = 16#1C56	202A/37	5FB9/86	85/01/37	114
rFP5	Fréquence de sortie au défaut n-5	7255 = 16#1C57	202A/38	5FB9/87	85/01/38	116
rFP6	Fréquence de sortie au défaut n-6	7256 = 16#1C58	202A/39	5FB9/88	85/01/39	118
rFP7	Fréquence de sortie au défaut n-7	7257 = 16#1C59	202A/3A	5FB9/89	85/01/3A	120
rFP8	Fréquence de sortie au défaut n-8	7258 = 16#1C5A	202A/3B	5FB9/8A	85/01/3B	122
rFr	Fréquence de sortie	3202 = 16#C82	2002/3	5FB9/04	71/01/03	87
rFrd	Vitesse de sortie	8604 = 16#219C	6044	6044	2A/01/07	87
rFt	[Aff. évacuation]	13831 = 16#3607	206C/20	5FBD/76	A6/01/20	258
rIG	[Gain intégral PID]	11942 = 16#2EA6	2059/2B	5FB3/FB	9C/01/8F	232
rIn	[Inhibition sens RV]	3108 = 16#C24	2001/9	5FB3/79	70/01/6D	193
rP2	[Réf. présel. PID 2]	11921 = 16#2E91	2059/16	5FBF/6F	9C/01/7A	237
rP3	[Réf. présel. PID 3]	11922 = 16#2E92	2059/17	5FBF/70	9C/01/7B	237
rP4	[Réf. présel. PID 4]	11923 = 16#2E93	2059/18	9F/01/71	9C/01/7C	237
rPC	Référence PDI après la rampe	11982 = 16#2ECE	2059/53	5FB9/E7	9C/01/B7	91
rPE	Ecart du régulateur PID	11980 = 16#2ECC	2059/51	5FB9/E5	9C/01/B5	91
rPF	Référence de retour du régulateur PID	11981 = 16#2ECD	2059/52	5FB9/E6	9C/01/B6	91
RPG	[Gain prop. PID]	11941 = 16#2EA5	2059/2A	5FB3/FA	9C/01/8E	231

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
RPI	[Réf. interne PID]	11920 = 16#2E90	2059/15	5FBF/6E	9C/01/79	231
rPO	Référence en sortie de limitation du régulateur PID	11983 = 16#2ECF	2059/54	5FB9/E8	9C/01/B8	91
rPS	[Commut. rampe]	9010 = 16#2332	203C/B	5FBC/B3	8E/01/0B	203
rPt	[Forme rampe]	9004 = 16#232C	203C/5	5FB3/CB	8E/01/05	201
rrS	[Aff. sens arrière]	11105 = 16#2B61	2051/6	5FBC/FE	98/01/6A	166
rSA	[R1w]	9642 = 16#25AA	2042/2B	5FC2/11	91/01/2B	158
rSAS	[Résist. stator syn.]	9682 = 16#25D2	2042/53	5FC2/26	91/01/53	155
rSF	[Reset défauts]	7124 = 16#1BD4	2029/19	5FBC/97	84/01/7D	261
rSL	[Seuil réveil PID]	11960 = 16#2DB5	2059/3D	5FBD/21	9C/01/A1	235
rSM	[R1r]	9640 = 16#25A8	2042/29	5FB9/DF	91/01/29	157
rSM	Résistance statorique à froid moteur asynchrone	9640 = 16#25A8	2042/29	5FB9/DF	91/01/29	94
rSMS	[R1rS]	9680 = 16#25D0	2042/51	5FB9/E3	91/01/51	159
rSMS	Résistance statorique à froid moteur synchrone	9680 = 16#25D0	2042/51	5FB9/E3	91/01/51	94
rSP	[Fréq. évacuation]	13833 = 16#3609	206C/22	5FB4/04	A6/01/22	258
rSU	[Tension évac.]	13832 = 16#3608	206C/21	5FBD/77	A6/01/21	258
rtH	Temps de fonctionnement total du moteur	3231 = 16#0C9F	2002/20	5FB9/16	71/01/20	93
rtHI	Temps de fonctionnement intermédiaire du moteur	3232 = 16#0CA0	2002/21	5FB9/17	71/01/21	93
rtO	[R. couple time out]	9229 = 16#240D	203E/1E	5FBF/32	8F/01/1E	240
rtP0	Temps de fonctionnement du moteur au dernier défaut	7260 = 16#1C5C	202A/3D	5FB9/8B	85/01/3D	107
rtP1	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-1	7261 = 16#1C5D	202A/3E	5FB9/8C	85/01/3E	109
rtP2	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-2	7262 = 16#1C5E	202A/3F	5FB9/8D	85/01/3F	111
rtP3	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-3	7263 = 16#1C5F	202A/40	5FB9/8E	85/01/40	113
rtP4	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-4	7264 = 16#1C60	202A/41	5FB9/8F	85/01/41	115
rtP5	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-5	7265 = 16#1C61	202A/42	5FB9/90	85/01/42	117
rtP6	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-6	7266 = 16#1C62	202A/43	5FB9/91	85/01/43	119

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
rtP7	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-7	7267 = 16#1C63	202A/44	5FB9/92	85/01/44	121
rtP8	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-8	7268 = 16#1C64	202A/45	5FB9/93	85/01/45	123
rtr	[Init. traverse ctrl]	12210 = 16#2FB2	205C/B	5FBD/25	9E/01/0B	257
SA2	[Réf. sommatrice 2]	11801 = 16#2E19	2058/2	5FBD/13	9C/01/02	199
SA3	[Réf. sommatrice 3]	11802 = 16#2E1A	2058/3	5FBD/14	9C/01/03	199
SAF	[FdC arrêt avant]	12501 = 16#30D5	205F/2	5FBD/35	9F/01/66	247
SAr	[FdC arrêt arrière]	12502 = 16#30D6	205F/3	5FBD/36	9F/01/67	247
SAt	[Arrêt différé]	11021 = 16#2B0D	2050/16	5FB3/E7	98/01/16	268
SCL	[Fréquence l Limit.]	12306 = 16#3012	205D/7	5FBF/8B	9E/01/6B	229
SCS	Mémorisation de configuration	8001 = 16#1F41	2032/2	5FBC/9A	9C/01/9A	69
SdC1	[l inject. DC auto 1]	10403 = 16#28A3	204A/4	5FBF/45	95/01/04	208
SdC1	[l inject. DC auto 1]	10403 = 16#28A3	204A/4	5FBF/45	95/01/04	223
SdC2	[l inject. DC auto 2]	10405 = 16#28A5	204A/6	5FBF/47	95/01/06	208
Sdd	[Détection dévirage]	7005 = 16#1B5D	2028/6	5FB3/C1	84/01/06	276
SFC	[K filtre boucle vit.]	9105 = 16#2391	203D/6	5FBF/29	8E/01/6A	145
SFr	[Fréquence découp]	3102 = 16#C1E	2001/3	5FBF/02	70/01/67	162
Slt	[Temps integr. vit.]	9104 = 16#2390	203D/5	5FBF/28	8E/01/69	146
SLL	[Gest. déf. Mdb]	7010 = 16#1B62	2028/B	5FBC/8E	84/01/0B	275
SLP	[Comp. glissement]	9625 = 16#2599	2042/1A	5FB3/DC	91/01/1A	156
SnC	[Counter wobble]	12212 = 16#2FB4	205C/D	5FBD/26	9E/01/0D	256
SOP	[Optim. lim surtens]	12602 = 16#313A	2060/3	5FBD/3D	A0/01/03	163
SP10	[Vit. présélect. 10]	11418 = 16#2C9A	2054/13	5FBF/60	9A/01/13	213
SP11	[Vit. présélect. 11]	11419 = 16#2C9B	2054/14	5FBF/61	9A/01/14	213
SP12	[Vit. présélect. 12]	11420 = 16#2C9C	2054/15	5FBF/62	9A/01/15	213
SP13	[Vit. présélect. 13]	11421 = 16#2C9D	2054/16	9F/01/63	9A/01/16	214
SP14	[Vit. présélect. 14]	11422 = 16#2C9E	2054/17	5FBF/64	9A/01/17	214
SP15	[Vit. présélect. 15]	11423 = 16#2C9F	2054/18	5FBF/65	9A/01/18	214
SP16	[Vit. présélect. 16]	11424 = 16#2CA0	2054/19	5FBF/66	9A/01/19	214
SP2	[Vit. présélect. 2]	11410 = 16#2C92	2054/B	5FB3/F0	9A/01/0B	211
SP3	[Vit. présélect. 3]	11411 = 16#2C93	2054/C	5FB3/F1	9A/01/0C	212



# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
SP4	[Vit. présélect. 4]	11412 = 16#2C94	2054/D	5FB3/F2	9A/01/0D	212
SP5	[Vit. présélect. 5]	11413 = 16#2C95	2054/E	5FB3/F3	9A/01/0E	212
SP6	[Vit. présélect. 6]	11414 = 16#2C96	2054/F	5FB3/F4	9A/01/0F	212
SP7	[Vit. présélect. 7]	11415 = 16#2C97	2054/10	5FB3/F5	9A/01/10	212
SP8	[Vit. présélect. 8]	11416 = 16#2C98	2054/11	5FB3/F6	9A/01/11	213
SP9	[Vit. présélect. 9]	11417 = 16#2C99	2054/12	5FBF/5F	9A/01/12	213
SPAL	Delta vitesse d'accélération	8611 = 16#21A3	6048/1	6048/1	8C/01/0C	140
SPAt	Delta temps d'accélération	8613 = 16#21A5	6048/2	6048/2	8C/01/0E	140
SPdL	Delta vitesse de décélération	8614 = 16#21A6	6049/1	6049/1	8C/01/0F	140
SPdt	Delta temps de décélération	8616 = 16#21A8	6049/2	6049/2	8C/01/11	141
SPFd	Dénominateur du coefficient de consigne de vitesse	8643 = 16#21C3	604B/2	604B/2	8C/01/2C	142
SPFn	Numérateur du coefficient de consigne de vitesse	8642 = 16#21C2	604B/1	604B/1	8C/01/2B	141
SPG	[Gain prop. vit.]	9103 = 16#238F	203D/4	5FB3/D1	8E/01/68	145
SPM	[Aff. mémo. réf.]	8491 = 16#212B	2036/5C	5FBC/AD	8B/01/5C	218
SPt	[T. maintien flux]	9230 = 16#240E	203E/1F	5FBF/33	8F/01/1F	240
SrP	[Limit. +/- vite]	11505 = 16#2CF1	2055/6	5FB3/F7	9A/01/6A	216
SSb	[Arrêt lim. I/couple]	9240 = 16#2418	203E/29	5FBC/BE	8F/01/29	277
StM	[Temps arrêt maxi]	13814 = 16#35EC	206C/F	5FBF/D0	A6/01/0F	271
StO	[Time out limit. I]	9241 = 16#2419	203E/2A	5FBF/34	8F/01/2A	277
StP	[Prévention sous U]	7004 = 16#1B5C	2028/5	5FB3/C0	84/01/05	271
Str	[Mémoire Réf.]	11503 = 16#2CEF	2055/4	5FBD/0C	9A/01/68	215
Strt	[Tests IGBT]	3112 = 16#C28	2001/D	5FBC/0D	70/01/71	272
Stt	[Type d'arrêt]	11201 = 16#2BC1	2052/2	5FB3/EB	99/01/02	205
SUL	[Lim. surtens. mot]	12601 = 16#3139	2060/2	5FBD/3C	A0/01/02	162
tA1	[Arrondi déb. Acc]	9005 = 16#232D	203C/6	5FB3/CC	8E/01/06	202
tA2	[Arrondi fin Acc]	9006 = 16#232E	203C/7	5FB3/CD	8E/01/07	202
tA3	[Arrondi déb. Déc]	9007 = 16#232F	203C/8	5FB3/CE	8E/01/08	202
tA4	[Arrondi fin Déc]	9008 = 16#2330	203C/9	5FB3/CF	8E/01/09	202
tAA	[Affect. réf. couple]	9214 = 16#23FE	203E/F	5FBC/B8	8F/01/0F	242
tAC	Temps d'alarme IGBT	3235 = 16#0CA3	2002/24	5FB9/1A	71/01/24	93

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
tAr	[Tmax redémarrage]	7123 = 16#1BD3	2029/18	5FBC/96	84/01/7C	262
tbE	[Délai ferm. frein]	10010 = 16#271A	2046/B	5FBF/3C	93/01/0B	223
tbO	[Temps bobine]	12208 = 16#2FB0	205C/9	5FBF/85	9E/01/09	255
tbS	[Temps maintien DC]	13812 = 16#35F4	206C/D	5FBF/CE	A6/01/0D	271
tCC	[Cde 2 fils/3fils]	11101 = 16#2B5D	2051/2	5FB3/E8	98/01/66	166
tCt	[Type cde 2 fils]	11102 = 16#2B5E	2051/3	5FB3/E9	98/01/67	166
tdC	[Temps inj. DC 2]	11211 = 16#2BCB	2052/C	5FBF/53	99/01/0C	207
tdC	[Temps inj. DC 2]	11211 = 16#2BCB	2052/C	5FBF/53	99/01/0C	281
tdC1	[Tps inj. DC auto 1]	10402 = 16#28A2	204A/3	5FBF/44	95/01/03	208
tdC2	[Tps inj. DC auto 2]	10404 = 16#28A4	204A/5	5FBF/46	95/01/05	208
tdI	[Temps inj. DC 1]	11213 = 16#2BCD	2052/E	5FBF/55	99/01/0E	206
tdI	[Temps inj. DC 1]	11213 = 16#2BCD	2052/E	5FBF/55	99/01/0E	281
tdn	[Décél. traverse ctrl.]	12207 = 16#2FAF	205C/8	5FBF/84	9E/01/08	255
tFr	[Fréquence maxi.]	3103 = 16#C1F	2001/4	5FB3/74	70/01/68	149
tHA	[Seuil th. var. att.]	11009 = 16#2B01	2050/A	5FBF/4E	98/01/0A	267
tHA	[Seuil th. var. att.]	11009 = 16#2B01	2050/A	5FBF/4E	98/01/0A	268
tHb	Etat thermique résistance	14114 = 16#3722	206F/F	5FBD/7F	A7/01/73	92
tHd	Etat thermique variateur	3209 = 16#0C89	2002/A	5FB9/0B	71/01/0A	92
tHP0	Etat thermique moteur au dernier défaut	7280 = 16#1C70	202A/51	5FB9/9D	85/01/51	105
tHP1	Etat thermique moteur au défaut n-1	7281 = 16#1C71	202A/52	5FB9/9E	85/01/52	108
tHP2	Etat thermique moteur au défaut n-2	7282 = 16#1C72	202A/53	5FB9/9F	85/01/53	110
tHP3	Etat thermique moteur au défaut n-3	7283 = 16#1C73	202A/54	5FB9/A0	85/01/54	112
tHP4	Etat thermique moteur au défaut n-4	7284 = 16#1C74	202A/55	5FB9/A1	85/01/55	114
tHP5	Etat thermique moteur au défaut n-5	7285 = 16#1C75	202A/56	5FB9/A2	85/01/56	116
tHP6	Etat thermique moteur au défaut n-6	7286 = 16#1C76	202A/57	5FB9/A3	85/01/57	118
tHP7	Etat thermique moteur au défaut n-7	7287 = 16#1C77	202A/58	5FB9/A4	85/01/58	120
tHP8	Etat thermique moteur au défaut n-8	7288 = 16#1C78	202A/59	5FB9/A5	85/01/59	122
tHr	Etat thermique moteur	9630 = 16#259E	2042/1F	5FB9/DE	91/01/1F	92
tHt	[Type protect. mot]	9612 = 16#258C	2042/D	5FB3/D9	91/01/0D	264
tIME	Heure	7392 = 16#1CE0	202B/5D	5FB9/CB	85/01/C1	132
tLA	[Act. lim. couple AI]	9210 = 16#23FA	203E/B	5FBC/B6	8F/01/0B	241

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
tLC	[Act. lim. analogique]	9213 = 16#23FD	203E/E	5FBC/B7	8F/01/0E	242
tLIG	[Lim. couple généré.]	9212 = 16#23FC	203E/D	5FBF/2D	8F/01/0D	241
tLIM	[Lim. couple moteur]	9211 = 16#23FB	203E/C	5FBF/2C	8F/01/0C	241
tLS	[Temps petite vit.]	11701 = 16#2DB5	2057/2	5FB3/F8	9B/01/66	146
tLS	[Temps petite vit.]	11701 = 16#2DB5	2057/2	5FB3/F8	9B/01/66	235
tnL	[Gestion défaut tnF]	7012 = 16#1B64	2028/D	5FBC/90	84/01/0D	279
tOb	[Gest. déf. R. couple]	9228 = 16#240C	203E/1D	5FBC/BD	8F/01/1D	240
tOS	[Temps de mesure]	12307 = 16#3013	205D/8	5FBF/8C	9E/01/6C	228
tr1	[Canal réf. de couple]	9221 = 16#2405	203E/16	5FBC/BA	8F/01/16	238
trA	[T2w]	9667 = 16#25C3	2042/44	5FC2/1C	91/01/44	158
trC	[Contrôle filaire]	12201 = 16#2FA9	205C/2	5FBD/24	9E/01/02	254
trH	[Traverse freq. high]	12202 = 16#2FAA	205C/3	5FBF/7F	9E/01/03	254
trL	[Traverse freq. low]	12203 = 16#2FAB	205C/4	5FBF/80	9E/01/04	254
trM	[T2r]	9665 = 16#25C1	2042/42	5FB9/E2	91/01/42	157
trM	Constante de temps rotorique	9665 = 16#25C1	2042/42	5FB9/E2	91/01/42	94
trO	Référence de couple après la rampe	9232 = 16#2410	203E/21	5FB9/DC	8F/01/21	90
trP	[T. rampe couple]	9226 = 16#240A	203E/1B	5FBF/31	8F/01/1B	239
trr	Référence de couple avant la rampe	9231 = 16#240F	203E/20	5FB9/DB	8F/01/20	90
trt	[Ratio couple]	9225 = 16#2409	203E/1A	5FBF/30	8F/01/1A	239
tSd	[Signe réf. couple]	9222 = 16#2406	203E/17	5FBC/BB	8F/01/17	239
tSM	[T. redémarr. sous U]	13813 = 16#35F5	206C/E	5FBF/CF	A6/01/0E	271
tSS	[Comm. couple/vit]	9220 = 16#2404	203E/15	5FBC/B9	8F/01/15	238
tSt	[Arrêt contrôl. couple]	9227 = 16#240B	203E/1C	5FBC/BC	8F/01/1C	239
tSY	[Synchro. wobble]	12214 = 16#2FB6	205C/F	5FBD/28	9E/01/0F	256
ttd	[Dét. therm. mot.]	11002 = 16#2AFA	2050/3	5FB3/E4	98/01/03	264
ttd	[Dét. therm. mot.]	11002 = 16#2AFA	2050/3	5FB3/E4	98/01/03	268
ttd2	[Dét. therm. mot. 2]	11006 = 16#2AFE	2050/7	5FBF/4C	98/01/07	264
ttd2	[Dét. therm. mot. 2]	11006 = 16#2AFE	2050/7	5FBF/4C	98/01/07	268
ttd3	[Dét. therm. mot. 3]	11007 = 16#2AFF	2050/8	5FBF/4D	98/01/08	264
ttd3	[Dét. therm. mot. 3]	11007 = 16#2AFF	2050/8	5FBF/4D	98/01/08	268
ttr	[Temps redémar.]	10022 = 16#2726	2046/17	5FBF/42	93/01/17	224

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
tUL	[Affect. auto-réglage]	9610 = 16#258A	2042/B	5FBC/EF	91/01/0B	253
tUn	[Auto-réglage]	9608 = 16#2588	2042/9	5FB3/D7	91/01/09	149
tUP	[Accél. traverse ctrl.]	12206 = 16#2FAE	205C/7	5FBF/83	9E/01/07	255
tUS	[Etat Auto-réglage]	9609 = 16#2589	2042/A	5FC2/08	91/01/0A	150
U0	[U0]	12401 = 16#3071	205E/2	5FBD/2A	9F/01/02	150
U1	[U1]	12403 = 16#3073	205E/4	5FBD/2B	9F/01/04	151
U2	[U2]	12405 = 16#3075	205E/6	5FBD/2D	9F/01/06	151
U3	[U3]	12407 = 16#3077	205E/8	5FBD/2F	9F/01/08	151
U4	[U4]	12409 = 16#3079	205E/9	5FBD/31	9F/01/0A	152
U5	[U5]	12411 = 16#307B	205E/C	5FBD/33	9F/01/0C	152
Ubr	[Seuil freinage]	14101 = 16#3715	206F/2	5FBF/D4	A7/01/66	164
UC2	[Contrôle vect. 2pt.]	14201 = 16#3779	2070/2	5FBD/80	A8/01/02	153
UCAL	Tension du variateur	3012 = 16#0BC4	2000/D	5FB0/03	70/01/0D	124
UCb	[Sensibilité]	3111 = 16#C27	2001/C	5FBF/06	70/01/70	263
UCP	[U Puissance Cste]	14202 = 16#377A	2070/3	5FBD/81	A8/01/03	153
UdP	Version du logiciel du variateur	3302 = 16#0CE6	2003/3	5FB0/0D	71/01/67	124
UFr	[Compensation RI]	9623 = 16#2597	2042/18	5FC2/0E	91/01/18	156
UIH1	[Valeur maxi AI1]	4422 = 16#1146	200E/17	5FBC/3B	77/01/17	169
UIH2	[Valeur maxi AI2]	4423 = 16#1147	200E/18	5FBC/3C	77/01/18	170
UIH4	[Valeur maxi AI4]	4425 = 16#1149	200E/1A	5FBC/3D	77/01/1A	174
UIL1	[Valeur mini AI1]	4412 = 16#113C	200E/D	5FBC/38	77/01/0D	169
UIL2	[Valeur mini AI2]	4413 = 16#113D	200E/E	5FBC/39	77/01/0E	170
UIL4	[Valeur mini AI4]	4415 = 16#113D	200E/10	5FBC/3A	77/01/10	174
ULn	Tension d'alimentation puissance	3207 = 16#0C87	2002/8	5FB9/09	71/01/08	92
ULP0	Tension d'alimentation puissance au dernier défaut	7270 = 16#1C66	202A/47	5FB9/94	85/01/47	105
ULP1	Tension d'alimentation au défaut n-1	7271 = 16#1C67	202A/48	5FB9/95	85/01/48	108
ULP2	Tension d'alimentation au défaut n-2	7272 = 16#1C68	202A/49	5FB9/96	85/01/49	110
ULP3	Tension d'alimentation au défaut n-3	7273 = 16#1C69	202A/4A	5FB9/97	85/01/4A	112
ULP4	Tension d'alimentation au défaut n-4	7274 = 16#1C6A	202A/4B	5FB9/98	85/01/4B	114
ULP5	Tension d'alimentation au défaut n-5	7275 = 16#1C6B	202A/4C	5FB9/99	85/01/4C	116

# Index des codes des paramètres

Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
ULP6	Tension d'alimentation au défaut n-6	7276 = 16#1C6C	202A/4D	5FB9/9A	85/01/4D	118
ULP7	Tension d'alimentation au défaut n-7	7277 = 16#1C6D	202A/4E	5FB9/9B	85/01/4E	120
ULP8	Tension d'alimentation au défaut n-8	7278 = 16#1C6E	202A/4F	5FB9/9C	85/01/4F	122
UnS	[Tension nom. mot.]	9601 = 16#2581	2042/2	5FB3/D3	77/01/10	148
UOH1	[Valeur maxi AO1]	4631 = 16#1217	2010/20	5FBC/5C	78/01/20	189
UOH2	[Valeur maxi AO2]	4632 = 16#1218	2010/21	5FBC/5D	78/01/21	190
UOH3	[Valeur maxi AO3]	4633 = 16#1219	2010/22	5FBC/5E	78/01/22	191
UOL1	[Valeur mini AO1]	4621 = 16#120D	2010/16	5FBC/59	78/01/16	189
UOL2	[Valeur mini AO2]	4622 = 16#120E	2010/17	5FBC/5A	78/01/17	190
UOL3	[Valeur mini AO3]	4623 = 16#120F	2010/18	5FBC/5B	78/01/18	191
UOP	Tension moteur	3208 = 16#0C88	2002/9	5FB9/0A	71/01/09	88
UPL	[Niveau prévention]	13811 = 16#35F3	206C/C	5FBD/74	A6/01/0C	271
UrES	[U réseau évac.]	13801 = 16#35E9	206C/2	5FBD/70	A6/01/02	270
USb	[Gestion sous U]	13803 = 16#35EB	206C/4	5FBD/72	A6/01/04	270
USI	[Affectation +vite]	11520 = 16#2D00	2055/15	5FBD/0E	9D/01/0E	216
USL	[Niveau sous U]	13802 = 16#35EA	206C/3	5FBD/71	A6/01/03	270
USP	[Affectation +vite]	11501 = 16#2CED	2055/2	5FBD/0A	9A/01/66	215
USt	[Tempo sous U]	13804 = 16#35EC	206C/5	5FBD/73	A6/01/05	270
VAL	Commande de chargement du jeu de paramètres	12901 = 16#3265	2063/02	5FB9/ED	A1/01/66	73

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[% Réf. Vitesse]	PSr	11951 = 16#2EAF	2059/34	5FB3/FD	9C/01/98	234
[16 vitesses présél.]	PS16	11404 = 16#2C8C	2054/5	5FBD/09	9A/01/05	211
[2 configurations]	CnF1	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	89/01/16	251
[2 jeux paramètres]	CHA1	12902 = 16#3266	2063/3	5FBD/54	A1/01/67	250
[2 réf. PID présél.]	Pr2	11909 = 16#2E85	2059/A	5FBD/1B	9C/01/6E	236
[2 vitesses présél.]	PS2	11401 = 16#2C89	2054/2	5FBD/06	9A/01/02	210
[3 configurations]	CnF2	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	89/01/17	252
[3 jeux paramètres]	CHA2	12903 = 16#3267	2063/4	5FBD/55	A1/01/68	250
[4 réf. PID présél.]	Pr4	11910 = 16#2E86	2059/B	5FBD/1C	9C/01/6F	236
[4 vitesses présél.]	PS4	11402 = 16#2C8A	2054/3	5FBD/07	9D/01/07	210
[8 vitesses présél.]	PS8	11403 = 16#2C8B	2054/4	5FBD/08	9A/01/04	211
[Accél. traverse ctrl.]	tUP	12206 = 16#2FAE	205C/7	5FBF/83	9E/01/07	255
[Accélération 2]	AC2	9012 = 16#2334	203C/D	5FBF/24	8E/01/0D	203
[Accélération 2]	AC2	9012 = 16#2334	203C/D	5FBF/24	8E/01/0D	217
[Accélération]	ACC	9001 = 16#2329	203C/2	5FBF/1E	8E/01/02	201
[Accoupl. codeur]	ECC	5607 = 16#15E7	201A/8	5FBC/74	7D/01/08	276
[Act. lim. analogique]	tLC	9213 = 16#23FD	203E/E	5FBC/B7	8F/01/0E	242
[Act. lim. couple AI]	tLA	9210 = 16#23FA	203E/B	5FBC/B6	8F/01/0B	241
[Act. réf. interne PID]	PII	11908 = 16#2E84	2059/9	5FBD/1A	9C/01/6D	231
[Activ. I limit. 2]	LC2	9202 = 16#23F2	203E/3	5FBC/B5	8F/01/03	243
[Adapt. rampe déc]	brA	9003 = 16#232B	203C/4	5FB3/CA	8E/01/04	204
[Aff. cont. précharge]	dCO	13841 = 16#3611	206C/2A	5FBD/78	A6/01/2A	259
[Aff. contacteur aval]	OCC	13104 = 16#3330	2065/5	5FBD/57	A2/01/69	245
[Aff. contacteur ligne]	LLC	13602 = 16#3522	206A/3	5FBD/6E	A5/01/03	244
[Aff. évacuation]	rFt	13831 = 16#3607	206C/20	5FBD/76	A6/01/20	258
[Aff. mémo. réf.]	SPM	8491 = 16#212B	2036/5C	5FBC/AD	8B/01/5C	218
[Aff. sens arrière]	rrS	11105 = 16#2B61	2051/6	5FBC/FE	98/01/6A	166
[Affect. arrêt rapide]	FSt	11204 = 16#2BC4	2052/5	5FBD/04	99/01/05	205
[Affect. auto/manu]	PAU	11970 = 16#2EC2	2059/47	5FBD/22	9C/01/AB	235
[Affect. auto-réglage]	tUL	9610 = 16#258A	2042/B	5FBC/EF	91/01/0B	253

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[Affect. défaut ext]	EtF	7131 = 16#1BDB	2029/20	5FBC/99	84/01/84	269
[Affect. inhib. déf.]	Inh	7125 = 16#1BD5	2029/1A	5FBC/98	84/01/7E	274
[Affect. inject. DC]	dCI	11203 = 16#2BC3	2052/4	5FBD/03	99/01/04	206
[Affect. réf. couple]	tAA	9214 = 16#23FE	203E/F	5FBC/B8	8F/01/0F	242
[Affect. réf. vitesse]	FPI	11950 = 16#2EAE	2059/33	5FBD/1F	9C/01/97	234
[Affect. retour PID]	PIF	11901 = 16#2E7D	2059/2	5FBD/19	9C/01/66	230
[Affect. roue libre]	nSt	11202 = 16#2BC2	2052/3	5FBD/02	99/01/03	205
[Affect. touche F1]	FN1	13501 = 16#34BD	2069/2	5FBD/60	A4/01/66	196
[Affect. touche F2]	FN2	13502 = 16#34BE	2069/3	5FBD/61	A4/01/67	196
[Affect. touche F3]	FN3	13503 = 16#34BF	2069/4	5FBD/62	A4/01/68	196
[Affect. touche F4]	FN4	13504 = 16#34C0	2069/5	5FBD/63	A4/01/69	197
[Affect. verrouillage]	LES	13601 = 16#3521	206A/2	5FBD/6D	A5/01/02	244
[Affectation +vite]	USI	11520 = 16#2D00	2055/15	5FBD/0E	9D/01/0E	216
[Affectation +vite]	USP	11501 = 16#2CED	2055/2	5FBD/0A	9A/01/66	215
[Affectation AO1]	AO1	5021 = 16#139D	2014/16	5FBC/6D	7A/01/16	188
[Affectation AO2]	AO2	5022 = 16#139E	2014/17	5FBC/6E	7A/01/17	190
[Affectation AO3]	AO3	5023 = 16#139F	2014/18	5FBC/6F	7A/01/18	191
[Affectation fluxage]	FLI	13901 = 16#364D	206D/2	5FBD/79	A6/01/66	219
[Affectation frein]	bLC	10001 = 16#2711	2046/2	5FBC/F1	93/01/02	221
[Affectation JOG]	JOG	11110 = 16#2B66	2051/B	5FBC/FF	98/01/6F	209
[Affectation LO1]	LO1	5009 = 16#1391	2014/A	5FB3/7D	7A/01/0A	184
[Affectation LO2]	LO2	5010 = 16#1392	2014/B	5FBC/6A	7A/01/0B	185
[Affectation LO3]	LO3	5011 = 16#1393	2014/C	5FBC/6B	7A/01/0C	186
[Affectation LO4]	LO4	5012 = 16#1394	2014/D	5FBC/6C	7A/01/0D	187
[Affectation peson]	PES	10070 = 16#2756	2046/47	5FBC/F4	93/01/47	226
[Affectation R2]	r2	5002 = 16#138A	2014/3	5FB3/7C	7A/01/03	181
[Affectation R3]	r3	5003 = 16#138B	2014/4	5FBC/67	7A/01/04	182
[Affectation R4]	r4	5004 = 16#138C	2014/5	5FBC/68	7A/01/05	183
[Affectation -vite]	dSI	11521 = 16#2D01	2055/16	5FBD/0F	9A/01/7A	216
[Affectation -vite]	dSP	11502 = 16#2CEE	2055/3	5FBD/0B	9A/01/67	215
[Affectatoin R1]	r1	5001 = 16#1389	2014/2	5FB3/7B	7A/01/02	179

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[AI2 Perte 4-20 mA]	LFL2	7003 = 16#1B5B	2028/4	5FB3/BF	84/01/04	273
[AI3 Perte 4-20 mA]	LFL3	7013 = 16#1B65	2028/E	5FB3/C3	84/01/0E	273
[AI4 Perte 4-20 mA]	LFL4	7014 = 16#1B66	2028/F	5FB3/C4	84/01/0F	273
[Alarme erreur PID]	PEr	11963 = 16#2EBB	2059/40	5FB4/01	9C/01/A4	233
[Alarme retour maxi]	PAH	11962 = 16#2EBA	2059/3F	5FB3/FF	9C/01/A3	233
[Alarme retour mini]	PAL	11961 = 16#2EB9	2059/3E	5FB3/FE	9C/01/A2	233
[Arrêt contrôl. couple]	tSt	9227 = 16#240B	203E/1C	5FBC/BC	8F/01/1C	239
[Arrêt différé]	SAt	11021 = 16#2B0D	2050/16	5FB3/E7	98/01/16	268
[Arrêt lim. I/couple]	SSb	9240 = 16#2418	203E/29	5FBC/BE	8F/01/29	277
[Arrondi déb. Acc]	tA1	9005 = 16#232D	203C/6	5FB3/CC	8E/01/06	202
[Arrondi déb. Déc]	tA3	9007 = 16#232F	203C/8	5FB3/CE	8E/01/08	202
[Arrondi fin Acc]	tA2	9006 = 16#232E	203C/7	5FB3/CD	8E/01/07	202
[Arrondi fin Déc]	tA4	9008 = 16#2330	203C/9	5FB3/CF	8E/01/09	202
[Auto-réglage auto]	AUt	9615 = 16#258F	2042/10	5FC2/0B	91/01/10	149
[Auto-réglage]	tUn	9608 = 16#2588	2042/9	5FB3/D7	91/01/09	149
[Bande morte -]	dbn	9223 = 16#2407	203E/18	5FBF/2E	8F/01/18	240
[Bande morte +]	dbP	9224 = 16#2408	203E/19	5FBF/2F	8F/01/19	240
[BRH_b0]	brH0	10050 = 16# 2742 (bit 0)	2046/33 (bit 0)	5FBC/F3 (bit 0)	93/01/33 (bit 0)	224
[BRH_b1]	brH1	10050 = 16# 2742 (bit 1)	2046/33 (bit 1)	5FBC/F3 (bit 1)	93/01/33 (bit 1)	224
[BRH_b2]	brH2	10050 = 16# 2742 (bit 2)	2046/33 (bit 2)	5FBC/F3 (bit 2)	93/01/33 (bit 2)	224
[BRH_b3]	brH3	10050 = 16# 2742 (bit 3)	2046/33 (bit 3)	5FBC/F3 (bit 3)	93/01/33 (bit 3)	224
[BRH_b4]	brH4	10050 = 16# 2742 (bit 4)	2046/33 (bit 4)	5FBC/F3 (bit 4)	93/01/33 (bit 4)	225
[Canal AI réseau]	AIC1	5282 = 16#14A2	2016/53	5FBC/70	7B/01/53	230
[Canal Cde 1]	Cd1	8423 = 16#20E7	2036/18	5FBC/A8	8B/01/18	194
[Canal Cde 2]	Cd2	8424 = 16#20E8	2036/19	5FBC/A9	8B/01/19	194
[Canal réf. 1]	Fr1	8413 = 16#20DD	2036/E	5FBC/A4	8B/01/0E	193
[Canal réf. 1B]	Fr1b	8415 = 16#20DF	2036/10	5FBC/A6	8B/01/10	198
[Canal réf. 2]	Fr2	8414 = 16#20DE	2036/F	5FBC/A5	8B/01/0F	195
[Canal réf. de couple]	tr1	9221 = 16#2405	203E/16	5FBC/BA	8F/01/16	238



# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[Cde 2 fils/3fils]	tCC	11101 = 16#2B5D	2051/2	5FB3/E8	98/01/66	166
[Cmd HMI]	bMP	13529 = 16#34D9	2069/1E	5FBD/6C	A4/01/82	197
[Code appairage]	PPI	14001 = 16#36B1	206E/2	5FBD/7A	A7/01/02	279
[Coeff. vit. descente]	COr	12304 = 16#3010	205D/5	5FBF/89	9E/01/69	228
[Coeff. vit. montée]	COF	12303 = 16#300F	205D/4	5FBF/88	9E/01/68	228
[Comm. couple/vit]	tSS	9220 = 16#2404	203E/15	5FBC/B9	8F/01/15	238
[Commut. rampe]	rPS	9010 = 16#2332	203C/B	5FBC/B3	8E/01/0B	203
[Commut. réf. 1B]	rCb	8412 = 16#20DC	2036/D	5FBC/A3	8B/01/0D	198
[Commutation cmd]	CCS	8421 = 16#20D1	2036/16	5FBC/A7	8B/01/16	194
[Commutation réf.2]	rFC	8411 = 16#20DB	2036/C	5FBC/A2	8B/01/0C	195
[Comp. glissement]	SLP	9625 = 16#2599	2042/1A	5FB3/DC	91/01/1A	156
[Compensation RI]	UFR	9623 = 16#2597	2042/18	5FC2/0E	91/01/18	156
[Config. Active]	CNFS	8020 = 16#1F54	2032/15	5FB9/CD	89/01/15	86
[Constante FEM syn.]	PHS	9673 = 16#25C9	2042/4A	5FC2/21	91/01/4A	154
[Contact de frein]	bCI	10009 = 16#2719	2046/A	5FBC/F2	93/01/0A	221
[Contrôle filaire]	trC	12201 = 16#2FA9	205C/2	5FBD/24	9E/01/02	254
[Contrôle vect. 2pt.]	UC2	14201 = 16#3779	2070/2	5FBD/80	A8/01/02	153
[Copie Canal 1 <-> 2]	COP	8402 = 16#20D2	2036/3	5FBC/A0	8B/01/03	195
[Correction basse]	LbC1	14303 = 16#37DF	2071/4	5FBF/D6	A8/01/68	165
[Correction charge]	LbC	14302 = 16#37DE	2071/3	5FBF/D5	A8/01/67	164
[Correction haute]	LbC2	14304 = 16#37E0	2071/5	5FBF/D7	A8/01/69	165
[Counter wobble]	SnC	12212 = 16#2FB4	205C/D	5FBD/26	9E/01/0D	256
[Courant nom. mot.]	nCr	9603 = 16#2583	2042/4	5FB3/D5	91/01/04	148
[Courant nom. syn.]	nCrS	9670 = 16#25C6	2042/47	5FC2/1E	91/01/47	154
[Courant therm. mot.]	ItH	9622 = 16#2596	2042/17	5FB3/DB	2A/01/0A	145
[Décél. traverse ctrl.]	tdn	12207 = 16#2FAF	205C/8	5FBF/84	9E/01/08	255
[Décélération 2]	dE2	9013 = 16#2335	203C/E	5FBF/25	8E/01/0E	203
[Décélération 2]	dE2	9013 = 16#2335	203C/E	5FBF/25	8E/01/0E	217
[Décélération]	dEC	9002 = 16#232A	203C/3	5FBF/1F	8E/01/03	201
[Délai ferm. frein]	tbE	10010 = 16#271A	2046/B	5FBF/3C	93/01/0B	223
[Delta consigne]	dtF	12211 = 16#2FB3	205C/C	5FBF/86	9E/01/0C	256

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[Désactiv. FdC]	CLS	12507 = 16#30DB	205F/8	5FBD/3B	9F/01/6C	248
[Dét. therm. mot. 2]	ttd2	11006 = 16#2AFE	2050/7	5FBF/4C	98/01/07	264
[Dét. therm. mot. 2]	ttd2	11006 = 16#2AFE	2050/7	5FBF/4C	98/01/07	268
[Dét. therm. mot. 3]	ttd3	11007 = 16#2AFF	2050/8	5FBF/4D	98/01/08	264
[Dét. therm. mot. 3]	ttd3	11007 = 16#2AFF	2050/8	5FBF/4D	98/01/08	268
[Dét. therm. mot.]	ttd	11002 = 16#2AFA	2050/3	5FB3/E4	98/01/03	264
[Dét. therm. mot.]	ttd	11002 = 16#2AFA	2050/3	5FB3/E4	98/01/03	268
[Détection dévirage]	Sdd	7005 = 16#1B5D	2028/6	5FB3/C1	84/01/06	276
[Diviseur rampe]	dCF	11230 = 16#2BDE	2052/1F	5FB3/ED	99/01/1F	206
[Diviseur rampe]	dCF	11230 = 16#2BDE	2052/1F	5FB3/ED	99/01/1F	280
[ENA system]	EnA	12101 = 16#2F45	205B/2	5FBD/23	9D/01/66	161
[Equilibre charge]	LbA	14301 = 16#37DD	2071/2	5FBD/83	A8/01/66	164
[Equilibre freinage]	bbA	14102 = 16#3716	206F/3	5FBD/7B	A7/01/67	164
[Etat Auto-réglage]	tUS	9609 = 16#2589	2042/A	5FC2/08	91/01/0A	150
[F1]	F1	12404 = 16#3074	205E/5	5FBD/2C	9F/01/05	151
[F2]	F2	12406 = 16#3076	205E/7	5FBD/2E	9F/01/07	151
[F3]	F3	12408 = 16#3078	205E/9	5FBD/30	9F/01/09	152
[F4]	F4	12410 = 16#307A	205E/B	5FBD/32	9F/01/0B	152
[F5]	F5	12412 = 16#307C	205E/D	5FBD/34	9F/01/0D	152
[FdC arrêt arrière]	LAr	11602 = 16#2D52	2056/3	5FBD/11	9B/01/03	220
[FdC arrêt arrière]	SAr	12502 = 16#30D6	205F/3	5FBD/36	9F/01/67	247
[FdC arrêt avant]	LAF	11601 = 16#2D51	2056/2	5FBD/10	9B/01/02	220
[FdC arrêt avant]	SAF	12501 = 16#30D5	205F/2	5FBD/35	9F/01/66	247
[FdC ralent. arrière]	dAr	12504 = 16#30D8	205F/5	5FBD/38	9F/01/69	248
[FdC ralent. avant]	dAF	12503 = 16#30D7	205F/4	5FBD/37	9F/01/68	248
[Ferm. à l'inversion]	bEd	10020 = 16#2724	2046/15	5FBF/41	93/01/15	223
[Filtre de AI1]	AI1F	4452 = 16#1164	200E/35	5FBC/44	77/01/35	169
[Filtre de AI2]	AI2F	4453 = 16#1165	200E/36	5FBC/45	77/01/36	170
[Filtre de AI3]	AI3F	4454 = 16#1166	200E/37	5FBC/46	77/01/37	172
[Filtre de AI4]	AI4F	4455 = 16#1167	200E/38	5FBC/47	77/01/38	174
[Filtre de AO1]	AO1F	4611 = 16#1203	2010/C	5FBC/56	78/01/0C	189

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[Filtre de AO2]	AO2F	4612 = 16#1204	2010/D	5FBC/57	78/01/0D	190
[Filtre de AO3]	AO3F	4613 = 16#1205	2010/E	5FBC/58	78/01/0E	191
[Filtre de RP]	PFI	13304 = 16#33F8	2067/5	5FBD/5B	A3/01/69	176
[Filtre équilibrage]	LbF	14306 = 16#37E2	2071/7	5FBF/D9	A8/01/6B	165
[Filtre signal fréq]	EFI	13312 = 16#3400	2067/D	5FBD/5E	A3/01/71	178
[Filtre sinus]	OFI	3109 = 16#C25	2001/A	5FBC/0B	70/01/6E	162
[Fin bobine]	EbO	12213 = 16#2FB5	205C/E	5FBD/27	9E/01/0E	255
[Fluxage moteur]	FLU	13902 = 16#364E	206D/3	5FB4/05	A6/01/67	146
[Fluxage moteur]	FLU	13902 = 16#364E	206D/3	5FB4/05	A6/01/67	219
[Forme rampe]	rPt	9004 = 16#232C	203C/5	5FB3/CB	8E/01/05	201
[Forme référence]	bSP	3106 = 16#C22	2001/7	5FB3/77	70/01/6B	168
[Fréq. évacuation]	rSP	13833 = 16#3609	206C/22	5FB4/04	A6/01/22	258
[Fréq. ferm. frein]	bEn	10003 = 16#2713	2046/4	5FBF/36	93/01/04	222
[Fréq. nom. mot.]	FrS	9602 = 16#2582	2042/3	5FB3/D4	91/01/03	149
[Fréq. nom. syn.]	FrSS	9679 = 16#25CF	2042/50	5FC2/24	91/01/50	159
[Fréq. ouvert. frein]	blr	10012 = 16#271C	2046/D	5FB3/E1	93/01/0D	222
[Fréq. Puiss. Cste]	FCP	14203 = 16#377B	2070/4	5FBD/82	A8/01/04	153
[Fréquence découp]	SFr	3102 = 16#C1E	2001/3	5FBF/02	70/01/67	162
[Fréquence I Limit.]	SCL	12306 = 16#3012	205D/7	5FBF/8B	9E/01/6B	229
[Fréquence JOG]	JGF	11111 = 16#2B67	2051/C	5FBF/50	98/01/70	209
[Fréquence maxi.]	tFr	3103 = 16#C1F	2001/4	5FB3/74	70/01/68	149
[Gain dérivé PID]	rdG	11943 = 16#2EA7	2059/2C	5FB3/FC	9C/01/90	232
[Gain intégral ENA]	GIE	12104 = 16#2F48	205B/5	5FBF/7D	9D/01/69	161
[Gain intégral PID]	rIG	11942 = 16#2EA6	2059/2B	5FB3/FB	9C/01/8F	232
[Gain prop. ENA]	GPE	12103 = 16#2F47	205B/4	5FBF/7C	9D/01/68	161
[Gain prop. PID]	RPG	11941 = 16#2EA5	2059/2A	5FB3/FA	9C/01/8E	231
[Gain prop. vit.]	SPG	9103 = 16#238F	203D/4	5FB3/D1	8E/01/68	145
[Gest. déf. CANopen]	COL	7011 = 16#1B63	2028/C	5FBC/8F	84/01/0C	275
[Gest. déf. Mdb]	SLL	7010 = 16#1B62	2028/B	5FBC/8E	84/01/0B	275
[Gest. déf. Network]	CLL	7015 = 16#1B67	2028/10	5FBC/93	84/01/10	275
[Gest. déf. R. couple]	tOb	9228 = 16#240C	203E/1D	5FBC/BD	8F/01/1D	240

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[Gestion défaut ext]	EPL	7006 = 16#1B5E	2028/7	5FB3/C2	84/01/07	269
[Gestion défaut tnF]	tnL	7012 = 16#1B64	2028/D	5FBC/90	84/01/0D	279
[Gestion sous U]	USb	13803 = 16#35EB	206C/4	5FBD/72	A6/01/04	270
[Gestion surcharge]	OLL	7009 = 16#1B61	2028/A	5FBC/8D	84/01/0A	265
[Gestion surchauffe]	OHL	7008 = 16#1B60	2028/9	5FBC/8C	84/01/09	267
[Grande vitesse]	HSP	3104 = 16#C20	2001/5	5FB3/75	70/01/69	145
[I inject. DC auto 1]	SdC1	10403 = 16#28A3	204A/4	5FBF/45	95/01/04	208
[I inject. DC auto 1]	SdC1	10403 = 16#28A3	204A/4	5FBF/45	95/01/04	223
[I inject. DC auto 2]	SdC2	10405 = 16#28A5	204A/6	5FBF/47	95/01/06	208
[I injection DC 1]	IdC	11210 = 16#2BCA	2052/B	5FB3/EC	99/01/0B	206
[I injection DC 1]	IdC	11210 = 16#2BCA	2052/B	5FB3/EC	99/01/0B	281
[I injection DC 2]	IdC2	11212 = 16#2BCC	2052/D	5FBF/54	99/01/0D	207
[I injection DC 2]	IdC2	11212 = 16#2BCC	2052/D	5FBF/54	99/01/0D	281
[I Limit. haute vit.]	CLO	12302 = 16#300E	205D/3	5FBF/87	9E/01/67	229
[I ouv. frein desc.]	Ird	10011 = 16#271B	2046/C	5FBF/3D	93/01/0C	222
[I ouv. frein montée]	Ibr	10006 = 16#2716	2046/7	5FB3/DF	93/01/07	222
[Ibr perte 4-20 mA]	IbrA	10075 = 16#275B	2046 / 4C	5FBC/F9	93/01/4C	227
[Idr]	IdM	9650 = 16#25B2	2042/33	5FB9/E0	91/01/33	157
[Idw]	IdA	9652 = 16#25B4	2042/35	5FC2/15	91/01/35	158
[Impulsion de frein]	bIP	10007 = 16#2717	2046/8	5FB3/E0	93/01/08	221
[Incrément rampe]	Inr	9020 = 16#233C	203C/15	5FBF/26	8E/01/15	201
[Inductance axe d]	LdS	9674 = 16#25CA	2042/4B	5FC2/22	91/01/4B	154
[Inductance axe q]	LqS	9675 = 16#25CB	2042/4C	5FC2/23	91/01/4C	155
[Inhibition sens RV]	rIn	3108 = 16#C24	2001/9	5FB3/79	70/01/6D	193
[Init. traverse ctrl]	rtr	12210 = 16#2FB2	205C/B	5FBD/25	9E/01/0B	257
[Injection DC auto]	AdC	10401 = 16#28A1	204A/2	5FB3/E2	95/01/02	208
[Inversion corr. PID]	PIC	11940 = 16#2EA4	2059/29	5FB3/F9	9C/01/8D	232
[K filtre boucle vit.]	SFC	9105 = 16#2391	203D/6	5FBF/29	8E/01/6A	145
[Levage haute vit.]	HSO	12301 = 16#300D	205D/2	5FBD/29	9E/01/66	228
[Lfr]	LFM	9660 = 16#25BC	2042/3D	5FB9/E1	91/01/3D	157
[Lfw]	LFA	9662 = 16#25BE	2042/3F	5FC2/19	91/01/3F	158

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[Lim. couple généré.]	tLIG	9212 = 16#23FC	203E/D	5FBF/2D	8F/01/0D	241
[Lim. couple moteur]	tLIM	9211 = 16#23FB	203E/C	5FBF/2C	8F/01/0C	241
[Lim. surtens. mot]	SUL	12601 = 16#3139	2060/2	5FBD/3C	A0/01/02	162
[Limit. +/- vite]	SrP	11505 = 16#2CF1	2055/6	5FB3/F7	9A/01/6A	216
[Limitation courant]	CLI	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	8F/01/02	162
[Limitation courant]	CLI	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	93/01/D2	243
[Limitation courant]	CLI	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	8F/01/02	146
[LO1 actif à]	LO1S	4209 = 16#1071	200C/A	5FBC/20	76/01/0A	184
[LO2 actif à]	LO2S	4210 = 16#1072	200C/B	5FBC/21	76/01/0B	185
[LO3 actif à]	LO3S	4211 = 16#1073	200C/C	5FBC/22	76/01/0C	186
[LO4 actif à]	LO4S	4212 = 16#1074	200C/D	5FBC/23	76/01/0D	187
[Macro configuration]	CFG	3052 = 16#BEC	2000/35	5FBC/07	70/01/35	144
[Macro perso.]	CCFG	3053 = 16#BED	2000/36	5FB9/02	70/01/36	144
[Maintenance LO1]	LO1H	4229 = 16#1085	200C/1E	5FBC/28	76/01/1E	184
[Maintenance LO2]	LO2H	4230 = 16#1086	200C/1F	5FBC/29	76/01/1F	185
[Maintenance LO3]	LO3H	4231 = 16#1087	200C/20	5FBC/2A	76/01/20	186
[Maintenance LO4]	LO4H	4232 = 16#1088	200C/21	5FBC/2B	76/01/21	187
[Maintenance R1]	r1H	4221 = 16#107D	200C/16	5FBC/24	76/01/16	180
[Maintenance R2]	r2H	4222 = 16#107E	200C/17	5FBC/25	76/01/17	181
[Maintenance R3]	r3H	4223 = 16#107F	200C/18	5FBC/26	76/01/18	182
[Maintenance R4]	r4H	4224 = 16#1080	200C/19	5FBC/27	76/01/19	183
[Mémoire Réf.]	Str	11503 = 16#2CEF	2055/4	5FBD/0C	9A/01/68	215
[Multimoteurs]	CHM	8025 = 16#1F59	2032/1A	5FBC/9E	89/01/1A	251
[Niveau prévention]	UPL	13811 = 16#35F3	206C/C	5FBD/74	A6/01/0C	271
[Niveau sous U]	USL	13802 = 16#35EA	206C/3	5FBD/71	A6/01/03	270
[Nombre impulsions]	PGI	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	159
[Nombre impulsions]	PGI	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	177
[NSLr]	nSL	9605 = 16#2585	2042/6	5FB9/DD	91/01/06	157
[Offset sur couple]	LbC3	14305 = 16#37E1	2071/6	5FBF/D8	A8/01/6A	165
[Optim. lim surtens]	SOP	12602 = 16#313A	2060/3	5FBD/3D	A0/01/03	163
[Paires pôles syn.]	PPnS	9672 = 16#25C8	2042/49	5FC2/20	91/01/49	154

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[Perte phase moteur]	OPL	9611 = 16#258B	2042/C	5FB3/D8	91/01/0C	266
[Perte phase réseau]	IPL	7002 = 16#1B5A	2028/3	5FB3/BE	84/01/03	266
[Petite vitesse]	LSP	3105 = 16#C21	2001/6	5FB3/76	70/01/6A	145
[Plage de AI2]	AI2L	4483 = 16#1183	200E/54	5FBC/50	77/01/54	171
[Plage de AI3]	AI3L	4484 = 16#1184	200E/55	5FBC/51	77/01/55	172
[Plage de AI4]	AI4L	4485 = 16#1185	200E/56	5FBC/52	77/01/56	175
[Point 1X]	LP1	10071 = 16#2757	2046/48	5FBC/F5	93/01/48	226
[Point 1Y]	CP1	10072 = 16#2758	2046/49	5FBC/F6	93/01/49	226
[Point 2X]	LP2	10073 = 16#2759	2046/4A	5FBC/F7	93/01/4A	226
[Point 2Y]	CP2	10074 = 16#275A	2046/4B	5FBC/F8	93/01/4B	227
[Point X interm AI1]	AI1E	4462 = 16#116E	200E/3F	5FBC/48	77/01/3F	169
[Point X interm AI2]	AI2E	4463 = 16#116F	200E/40	5FBC/49	77/01/40	171
[Point X interm AI3]	AI3E	4464 = 16#1170	200E/41	5FBC/4A	77/01/4A	173
[Point X interm AI4]	AI4E	4465 = 16#1171	200E/42	5FBC/4B	77/01/42	175
[Point Y interm AI1]	AI1S	4472 = 16#1178	200E/49	5FBC/4C	77/01/49	169
[Point Y interm AI2]	AI2S	4473 = 16#1179	200E/4A	5FBC/4D	77/01/4A	171
[Point Y interm AI3]	AI3S	4474 = 16#117A	200E/4B	5FBC/4E	77/01/4A	173
[Point Y interm AI4]	AI4S	4475 = 16#117B	200E/4C	5FBC/4F	77/01/4C	175
[Pr]	PPn	9618 = 16#2592	2042/13	5FB3/DA	91/01/13	158
[Prévention sous U]	StP	7004 = 16#1B5C	2028/5	5FB3/C0	84/01/05	271
[Priorité STOP]	PSt	64002 = 16#FA02	2262/3	5FBD/88	94/01/06	193
[Profil]	CHCF	8401 = 16#20D1	2036/2	5FBC/9F	8B/01/02	193
[Prot. R freinage]	brO	14111 = 16#371F	206F/C	5FBD/7C	A7/01/70	278
[Puissance nom. mot.]	nPr	9613 = 16#258D	2042/E	5FC2/0A	91/01/0E	148
[Puissance R frein]	brP	14112 = 16#3720	206F/D	5FBD/7D	A7/01/71	278
[Quick step high]	qSH	12204 = 16#2FAC	205C/5	5FBF/81	9E/01/05	254
[Quick step low]	qSL	12205 = 16#2FAD	205C/6	5FBF/82	9E/01/06	254
[R. couple time out]	rtO	9229 = 16#240D	203E/1E	5FBF/32	8F/01/1E	240
[R1 actif à]	r1S	4201 = 16#1069	200C/2	5FBC/1C	76/01/02	180
[R1r]	rSM	9640 = 16#25A8	2042/29	5FB9/DF	91/01/29	157
[R1rS]	rSMS	9680 = 16#25D0	2042/51	5FB9/E3	91/01/51	159

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[R1w]	rSA	9642 = 16#25AA	2042/2B	5FC2/11	91/01/2B	158
[R2 actif à]	r2S	4202 = 16#106A	200C/3	5FBC/1D	76/01/03	181
[R3 actif à]	r3S	4203 = 16#106B	200C/4	5FBC/1E	76/01/04	182
[R4 actif à]	r4S	4204 = 16#106C	200C/5	5FBC/1F	76/01/05	183
[Rampe PID]	PrP	11984 = 16#2ED0	2059/55	5FBF/7B	9C/01/B9	232
[Rapport réduction]	rAP	12105 = 16#2F49	205B/6	5FBF/7E	9D/01/6A	161
[Ratio couple]	trt	9225 = 16#2409	203E/1A	5FBF/30	8F/01/1A	239
[RAZ intégral PID]	PIS	11944 = 16#2EA8	2059/2D	5FBD/1E	9C/01/91	234
[Redémarrage auto]	Atr	7122 = 16#1BD2	2029/17	5FB3/C9	84/01/7B	262
[Réduction bruit]	nrd	3107 = 16#C23	2001/8	5FB3/78	70/01/6C	162
[Réf. interne PID]	RPI	11920 = 16#2E90	2059/15	5FBF/6E	9C/01/79	231
[Réf. multiplic 2]	MA2	11821 = 16#2E2D	2058/16	5FBD/17	9C/01/16	200
[Réf. multiplic 3]	MA3	11822 = 16#2E2E	2058/17	5FBD/18	9C/01/17	200
[Réf. PID maxi]	PIP2	11907 = 16#2E83	2059/8	5FBF/6D	9C/01/6C	231
[Réf. PID mini]	PIP1	11906 = 16#2E82	2059/7	5FBF/6C	9C/01/6B	231
[Réf. présel. PID 2]	rP2	11921 = 16#2E91	2059/16	5FBF/6F	9C/01/7A	237
[Réf. présel. PID 3]	rP3	11922 = 16#2E92	2059/17	5FBF/70	9C/01/7B	237
[Réf. présel. PID 4]	rP4	11923 = 16#2E93	2059/18	9F/01/71	9C/01/7C	237
[Réf. sommatrice 2]	SA2	11801 = 16#2E19	2058/2	5FBD/13	9C/01/02	199
[Réf. sommatrice 3]	SA3	11802 = 16#2E1A	2058/3	5FBD/14	9C/01/03	199
[Réf. soustract 2]	dA2	11811 = 16#2E23	2058/C	5FBD/15	9C/01/0C	199
[Réf. soustract 3]	dA3	11812 = 16#2E24	2058/D	5FBD/16	9C/01/0D	199
[Référence manuel]	PIM	11954 = 16#2EB2	2059/37	5FBD/20	9C/01/9B	235
[Reprise à la volée]	FLr	3110 = 16#C26	2001/B	5FB3/7A	70/01/6F	263
[Reset défauts]	rSF	7124 = 16#1BD4	2029/19	5FBC/97	84/01/7D	261
[Résist. stator syn.]	rSAS	9682 = 16#25D2	2042/53	5FC2/26	91/01/53	155
[Retard 0-->1 LI1]	L1d	4001 = 16#FA1	200A/2	5FBC/0E	75/01/02	167
[Retard 0-->1 LI10]	L10d	4010 = 16#FAA	200A/B	5FBC/17	75/01/0B	167
[Retard 0-->1 LI12]	L12d	4012 = 16#FAC	200A/D	5FBC/19	75/01/0D	167
[Retard 0-->1 LI13]	L13d	4013 = 16#FAD	200A/E	5FBC/1A	75/01/0E	167
[Retard 0-->1 LI14]	L14d	4014 = 16#FAE	200A/F	5FBC/1B	75/01/0F	167

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[Retard 0-->1 LI2]	L2d	4002 = 16#FA2	200A/3	5FBC/0F	75/01/03	167
[Retard 0-->1 LI3]	L3d	4003 = 16#FA3	200A/4	5FBC/10	75/01/04	167
[Retard 0-->1 LI4]	L4d	4004 = 16#FA4	200A/5	5FBC/11	75/01/05	167
[Retard 0-->1 LI5]	L5d	4005 = 16#FA5	200A/6	5FBC/12	75/01/06	167
[Retard 0-->1 LI6]	L6d	4006 = 16#FA6	200A/7	5FBC/13	75/01/07	167
[Retard 0-->1 LI7]	L7d	4007 = 16#FA7	200A/8	5FBC/14	75/01/08	167
[Retard 0-->1 LI8]	L8d	4008 = 16#FA8	200A/9	5FBC/15	75/01/09	167
[Retard 0-->1 LI9]	L9d	4009 = 16#FA9	200A/A	5FBC/16	75/01/0A	167
[Retard 0-->4 LI11]	L11d	4011 = 16#FAB	200A/C	5FBC/18	75/01/0C	167
[Retard LO1]	LO1d	4249 = 16#1099	200C/32	5FBC/30	76/01/32	184
[Retard LO2]	LO2d	4250 = 16#109A	200C/33	5FBC/31	76/01/33	185
[Retard LO3]	LO3d	4251 = 16#109B	200C/34	5FBC/32	76/01/34	186
[Retard LO4]	LO4d	4252 = 16#109C	200C/35	5FBC/33	76/01/35	187
[Retard R1]	r1d	4241 = 16#1091	200C/2A	5FBC/2C	76/01/2A	180
[Retard R2]	r2d	4242 = 16#1092	200C/2B	5FBC/2D	76/01/2B	181
[Retard R3]	r3d	4243 = 16#1093	200C/2C	5FBC/2E	76/01/2C	182
[Retard R4]	r4d	4244 = 16#1094	200C/2D	5FBC/2F	76/01/2D	183
[Retour contact.aval]	rCA	13103 = 16#332F	2065/4	5FBD/56	A2/01/68	245
[Retour PID maxi]	PIF2	11905 = 16#2E81	2059/6	5FBF/6B	9C/01/6A	230
[Retour PID mini]	PIF1	11904 = 16#2E80	2059/5	5FBF/6A	9C/01/69	230
[Rotation phase]	PHr	13401 = 16#3459	2068/2	5FBD/5F	A4/01/02	150
[Saut à l'inversion]	JdC	10013 = 16#271D	2046/E	5FBF/3F	93/01/0E	223
[Sensibilité]	UCb	3111 = 16#C27	2001/C	5FBF/06	70/01/70	263
[Seuil de courant]	Ctd	11001 = 16#2AF9	2050/2	5FB3/E3	98/01/02	146
[Seuil de fréquence]	Ftd	11003 = 16#2AFB	2050/4	5FB3/E5	98/01/04	147
[Seuil freinage]	Ubr	14101 = 16#3715	206F/2	5FBF/D4	A7/01/66	164
[Seuil fréquence 2]	F2d	11004 = 16#2AFC	2050/5	5FB3/E6	98/01/05	147
[Seuil rampe 2]	Frt	9011 = 16#2333	203C/C	5FB3/D0	8E/01/0C	202
[Seuil réveil PID]	rSL	11960 = 16#2DB5	2059/3D	5FBD/21	9C/01/A1	235
[Seuil th. var. att.]	tHA	11009 = 16#2B01	2050/A	5FBF/4E	98/01/0A	267
[Seuil th. var. att.]	tHA	11009 = 16#2B01	2050/A	5FBF/4E	98/01/0A	268



# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[Signaux codeur]	EnS	5608 = 16#15E8	201A/A	5FBC/75	7D/01/09	159
[Signaux codeur]	EnS	5608 = 16#15E8	201A/9	5FBC/75	7D/01/09	177
[Signe réf. couple]	tSd	9222 = 16#2406	203E/17	5FBC/BB	8F/01/17	239
[Sondes LI6 = PTC]	PtCL	13203 = 16#3396	2066/4	5FBF/CD	A3/01/04	260
[Sondes PTC1]	PtC1	13201 = 16#3391	2066/2	5FBF/CB	A3/01/02	260
[Sondes PTC2]	PtC2	13202 = 16#3392	2066/3	5FBF/CC	A3/01/03	260
[Sortie PID maxi]	POH	11953 = 16#2EB1	2059/36	5FBF/77	9C/01/9A	233
[Sortie PID mini]	POL	11952 = 16#2EB0	2059/35	5FBF/76	9C/01/99	232
[Standard fréq. mot.]	bFr	3015 = 16#BC7	2000/10	5FBC/05	70/01/10	148
[Synchro. wobble]	tSY	12214 = 16#2FB6	205C/F	5FBD/28	9E/01/0F	256
[T. maintien flux]	SPt	9230 = 16#240E	203E/1F	5FBF/33	8F/01/1F	240
[T. rampe couple]	trP	9226 = 16#240A	203E/1B	5FBF/31	8F/01/1B	239
[T. redémarr. sous U]	tSM	13813 = 16#35F5	206C/E	5FBF/CF	A6/01/0E	271
[T2r]	trM	9665 = 16#25C1	2042/42	5FB9/E2	91/01/42	157
[T2w]	trA	9667 = 16#25C3	2042/44	5FC2/1C	91/01/44	158
[Tempo arrêt ]	dAS	13102 = 16#332E	2065/3	5FB4/03	A2/01/67	246
[Tempo marche]	dbS	13101 = 16#332D	2065/2	5FB4/02	A2/01/66	245
[Tempo sous U]	USt	13804 = 16#35EC	206C/5	5FBD/73	A6/01/05	270
[Tempo. JOG]	JGT	11112 = 16#2B68	2051/D	5FB3/EA	98/01/71	209
[Temps arrêt maxi]	StM	13814 = 16#35EC	206C/F	5FBF/D0	A6/01/0F	271
[Temps bobine]	tbO	12208 = 16#2FB0	205C/9	5FBF/85	9E/01/09	255
[Temps de mesure]	tOS	12307 = 16#3013	205D/8	5FBF/8C	9E/01/6C	228
[Temps ferm. frein]	bEt	10005 = 16#2715	2046/6	5FB3/DE	93/01/06	223
[Temps inj. DC 1]	tdl	11213 = 16#2BCD	2052/E	5FBF/55	99/01/0E	206
[Temps inj. DC 1]	tdl	11213 = 16#2BCD	2052/E	5FBF/55	99/01/0E	281
[Temps inj. DC 2]	tdC	11211 = 16#2BCB	2052/C	5FBF/53	99/01/0C	207
[Temps inj. DC 2]	tdC	11211 = 16#2BCB	2052/C	5FBF/53	99/01/0C	281
[Temps integr. vit.]	SlT	9104 = 16#2390	203D/5	5FBF/28	8E/01/69	146
[Temps maintien DC]	tbS	13812 = 16#35F4	206C/D	5FBF/CE	A6/01/0D	271
[Temps ouv. frein]	brt	10004 = 16#2714	2046/5	5FB3/DD	93/01/05	222
[Temps perte phase]	Odt	7081 = 16#1BA9	2028/52	5FBF/08	84/01/52	266

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[Temps petite vit.]	tLS	11701 = 16#2DB5	2057/2	5FB3/F8	9B/01/66	146
[Temps petite vit.]	tLS	11701 = 16#2DB5	2057/2	5FB3/F8	9B/01/66	235
[Temps rampe I]	brr	10015 = 16#271F	2046/10	5FBF/40	93/01/10	225
[Temps redémar.]	ttr	10022 = 16#2726	2046/17	5FBF/42	93/01/17	224
[Temps vérif. codeur]	ECt	5609 = 16#15E9	201A/A	5FBF/07	7D/01/0A	276
[Tension évac.]	rSU	13832 = 16#3608	206C/21	5FBD/77	A6/01/21	258
[Tension nom. mot.]	UnS	9601 = 16#2581	2042/2	5FB3/D3	77/01/10	148
[Tests IGBT]	Strt	3112 = 16#C28	2001/D	5FBC/0D	70/01/71	272
[Time out limit. I]	StO	9241 = 16#2419	203E/2A	5FBF/34	8F/01/2A	277
[Time out U ligne]	LCt	13603 = 16#3523	206A/4	5FBD/6F	A5/01/04	244
[Tmax redémarrage]	tAr	7123 = 16#1BD3	2029/18	5FBC/96	84/01/7C	262
[Tps inj. DC auto 1]	tdC1	10402 = 16#28A2	204A/3	5FBF/44	95/01/03	208
[Tps inj. DC auto 2]	tdC2	10404 = 16#28A4	204A/5	5FBF/46	95/01/05	208
[Traverse freq. high]	trH	12202 = 16#2FAA	205C/3	5FBF/7F	9E/01/03	254
[Traverse freq. low]	trL	12203 = 16#2FAB	205C/4	5FBF/80	9E/01/04	254
[Type AI1]	AI1t	4402 = 16#1132	200E/3	5FBC/34	77/01/03	169
[Type AI2]	AI2t	4403 = 16#1133	200E/4	5FBC/35	77/01/04	170
[Type AI3]	AI3t	4404 = 16#1134	200E/5	5FBC/36	77/01/05	172
[Type AI4]	AI4t	4405 = 16#1135	200E/6	5FBC/37	77/01/06	174
[Type AO1]	AO1t	4601 = 16#11F9	2010/2	5FBC/53	78/01/02	188
[Type AO2]	AO2t	4602 = 16#11FA	2010/3	5FBC/54	78/01/03	190
[Type AO3]	AO3t	4603 = 16#11FB	2010/4	5FBC/55	78/01/04	191
[Type cde 2 fils]	tCt	11102 = 16#2B5E	2051/3	5FB3/E9	98/01/67	166
[Type cde moteur]	Ctt	9607 = 16#2587	2042/8	5FC2/06	91/01/08	150
[Type d'arrêt]	LAS	11603 = 16#2D53	2056/4	5FBD/12	9B/01/04	220
[Type d'arrêt]	PAS	12506 = 16#30DA	205F/7	5FBD/3A	9F/01/6B	249
[Type d'arrêt]	Stt	11201 = 16#2BC1	2052/2	5FB3/EB	99/01/02	205
[Type décélération]	dSF	12505 = 16#30D9	205F/6	5FBD/39	9F/01/6A	249
[Type mouvement]	bSt	10008 = 16#2718	2046/9	5FBF/3B	93/01/09	221
[Type protect. mot]	tHt	9612 = 16#258C	2042/D	5FB3/D9	91/01/0D	264
[Type référence]	PGA	13301 = 16#33F5	2067/2	5FBD/58	A3/01/66	177

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[U Puissance Cste]	UCP	14202 = 16#377A	2070/3	5FBD/81	A8/01/03	153
[U réseau évac.]	UrES	13801 = 16#35E9	206C/2	5FBD/70	A6/01/02	270
[U0]	U0	12401 = 16#3071	205E/2	5FBD/2A	9F/01/02	150
[U1]	U1	12403 = 16#3073	205E/4	5FBD/2B	9F/01/04	151
[U2]	U2	12405 = 16#3075	205E/6	5FBD/2D	9F/01/06	151
[U3]	U3	12407 = 16#3077	205E/8	5FBD/2F	9F/01/08	151
[U4]	U4	12409 = 16#3079	205E/9	5FBD/31	9F/01/0A	152
[U5]	U5	12411 = 16#307B	205E/C	5FBD/33	9F/01/0C	152
[Unité de couple]	Int	9260 = 16#242C	203E/3D	5FBF/35	8F/01/3D	238
[Utilisation codeur]	EnU	5606 = 16#15E6	201A/7	5FBC/73	7D/01/07	160
[Utilisation codeur]	EnU	5606 = 16#15E6	201A/7	5FBC/73	7D/01/07	177
[Valeur I limit. 2]	CL2	9203 = 16#23F3	203E/4	5FBF/2B	8F/01/04	243
[Valeur maxi AI1]	UIH1	4422 = 16#1146	200E/17	5FBC/3B	77/01/17	169
[Valeur maxi AI2]	CrH2	4443 = 16#115B	200E/2C	5FBC/41	77/01/2C	170
[Valeur maxi AI2]	UIH2	4423 = 16#1147	200E/18	5FBC/3C	77/01/18	170
[Valeur maxi AI3]	CrH3	4444 = 16#115C	200E/2D	5FBC/42	77/01/2D	172
[Valeur maxi AI4]	CrH4	4445 = 16#115D	200E/2E	5FBC/43	77/01/2E	174
[Valeur maxi AI4]	UIH4	4425 = 16#1149	200E/1A	5FBC/3D	77/01/1A	174
[Valeur maxi AO1]	AOH1	4651 = 16#122B	2010/34	5FBC/62	78/01/34	188
[Valeur maxi AO1]	UOH1	4631 = 16#1217	2010/20	5FBC/5C	78/01/20	189
[Valeur maxi AO2]	AOH2	4652 = 16#122C	2010/35	5FBC/63	78/01/35	190
[Valeur maxi AO2]	UOH2	4632 = 16#1218	2010/21	5FBC/5D	78/01/21	190
[Valeur maxi AO3]	AOH3	4653 = 16#122D	2010/36	5FBC/64	78/01/36	191
[Valeur maxi AO3]	UOH3	4633 = 16#1219	2010/22	5FBC/5E	78/01/22	191
[Valeur maxi fréq]	EFr	13311 = 16#33FF	2067/C	5FBD/5D	A3/01/70	178
[Valeur maxi RP]	PFr	13303 = 16#33F7	2067/4	5FBD/5A	A3/01/68	176
[Valeur mini AI1]	UIL1	4412 = 16#113C	200E/D	5FBC/38	77/01/0D	169
[Valeur mini AI2]	CrL2	4433 = 16#1151	200E/22	5FBC/3E	77/01/22	170
[Valeur mini AI2]	UIL2	4413 = 16#113D	200E/E	5FBC/39	77/01/0E	170
[Valeur mini AI3]	CrL3	4434 = 16#1152	200E/23	5FBC/3F	77/01/23	172
[Valeur mini AI4]	CrL4	4435 = 16#1153	200E/24	5FBC/40	77/01/24	174

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
[Valeur mini AI4]	UIL4	4415 = 16#113D	200E/10	5FBC/3A	77/01/10	174
[Valeur mini AO1]	AOL1	4641 = 16#1221	2010/2A	5FBC/5F	78/01/2A	188
[Valeur mini AO1]	UOL1	4621 = 16#120D	2010/16	5FBC/59	78/01/16	189
[Valeur mini AO2]	AOL2	4642 = 16#1222	2010/2B	5FBC/60	78/01/2B	190
[Valeur mini AO2]	UOL2	4622 = 16#120E	2010/17	5FBC/5A	78/01/17	190
[Valeur mini AO3]	AOL3	4643 = 16#1223	2010/2C	5FBC/61	78/01/2C	191
[Valeur mini AO3]	UOL3	4623 = 16#120F	2010/18	5FBC/5B	78/01/18	191
[Valeur mini fréq]	EIL	13310 = 16#33FE	2067/B	5FBD/5C	A3/01/6F	178
[Valeur mini RP]	PIL	13302 = 16#33F6	2067/3	5FBD/59	A3/01/67	176
[Valeur R freinage]	brU	14113 = 16#3721	206F/E	5FBD/7E	A7/01/72	278
[Vérificateur codeur]	EnC	5605 = 16#15E5	201A/6	5FB3/7F	7D/01/06	160
[Vérification codeur]	EnC	5605 = 16#15E5	201A/6	5FB3/7F	7D/01/06	177
[Vit. présélect. 10]	SP10	11418 = 16#2C9A	2054/13	5FBF/60	9A/01/13	213
[Vit. présélect. 11]	SP11	11419 = 16#2C9B	2054/14	5FBF/61	9A/01/14	213
[Vit. présélect. 12]	SP12	11420 = 16#2C9C	2054/15	5FBF/62	9A/01/15	213
[Vit. présélect. 13]	SP13	11421 = 16#2C9D	2054/16	9F/01/63	9A/01/16	214
[Vit. présélect. 14]	SP14	11422 = 16#2C9E	2054/17	5FBF/64	9A/01/17	214
[Vit. présélect. 15]	SP15	11423 = 16#2C9F	2054/18	5FBF/65	9A/01/18	214
[Vit. présélect. 16]	SP16	11424 = 16#2CA0	2054/19	5FBF/66	9A/01/19	214
[Vit. présélect. 2]	SP2	11410 = 16#2C92	2054/B	5FB3/F0	9A/01/0B	211
[Vit. présélect. 3]	SP3	11411 = 16#2C93	2054/C	5FB3/F1	9A/01/0C	212
[Vit. présélect. 4]	SP4	11412 = 16#2C94	2054/D	5FB3/F2	9A/01/0D	212
[Vit. présélect. 5]	SP5	11413 = 16#2C95	2054/E	5FB3/F3	9A/01/0E	212
[Vit. présélect. 6]	SP6	11414 = 16#2C96	2054/F	5FB3/F4	9A/01/0F	212
[Vit. présélect. 7]	SP7	11415 = 16#2C97	2054/10	5FB3/F5	9A/01/10	212
[Vit. présélect. 8]	SP8	11416 = 16#2C98	2054/11	5FB3/F6	9A/01/11	213
[Vit. présélect. 9]	SP9	11417 = 16#2C99	2054/12	5FBF/5F	9A/01/12	213
[Vitesse de mesure]	OSP	12305 = 16#3011	205D/6	5FBF/8A	9E/01/6A	228
[Vitesse de repli]	LFF	7080 = 16#1BA8	2028/51	5FB3/C5	84/01/51	279
[Vitesse nom. mot.]	nSP	9604 = 16#2584	2042/5	5FB3/D6	91/01/05	149
[Vitesse nom. syn.]	nSPS	9671 = 16#25C7	2042/48	5FC2/1F	91/01/48	154

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Affectation pour 2 configurations	CNF1	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	9C/01/9C	67
Affectation pour 2 jeux	CHA1	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	9C/01/9C	70
Affectation pour 3 configurations	CNF2	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	9C/01/9D	67
Affectation pour 3 jeux	CHA2	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	9C/01/9D	70
Calibre du variateur	nCV	3011 = 16#0BC3	2000/C	5FB0/02	70/01/0C	124
Canal de commande actif	CCC	8442 = 16#20FA	2036/2B	5FB9/CF	8B/01/2B	86
Canal de commande actif au défaut n-1	dCC1	64301 = 16#FB2D	2265/2	5FBA/09	9A/01/09	109
Canal de commande actif au défaut n-2	dCC2	64302 = 16#FB2E	2265/3	5FBA/0A	9A/01/0A	111
Canal de commande actif au défaut n-3	dCC3	64303 = 16#FB2F	2265/4	5FBA/0B	9A/01/0B	113
Canal de commande actif au défaut n-4	dCC4	64304 = 16#FB30	2265/5	5FBA/0C	9A/01/0C	115
Canal de commande actif au défaut n-5	dCC5	64305 = 16#FB31	2265/6	5FBA/0D	9A/01/0D	117
Canal de commande actif au défaut n-6	dCC6	64306 = 16#FB32	2265/7	5FBA/0E	9A/01/0E	119
Canal de commande actif au défaut n-7	dCC7	64307 = 16#FB33	2265/8	5FBA/0F	9A/01/0F	121
Canal de commande actif au défaut n-8	dCC8	64308 = 16#FB34	2265/9	5FBA/10	9A/01/10	123
Canal de commande actif au dernier défaut	dCC0	64300 = 16#FB2C	2265/1	5FBA/08	9A/01/08	106
Canal de consigne actif	CRC	8441 = 16#20F9	2036/2A	5FB9/CE	8B/01/2A	85
Canal de consigne actif au défaut n-1	drC1	64311 = 16#FB37	2265/C	5FBA/12	9A/01/12	109
Canal de consigne actif au défaut n-2	drC2	64312 = 16#FB38	2265/D	5FBA/13	9A/01/13	111
Canal de consigne actif au défaut n-3	drC3	64313 = 16#FB39	2265/E	5FBA/14	9A/01/14	113
Canal de consigne actif au défaut n-4	drC4	64314 = 16#FB3A	2265/F	5FBA/15	9A/01/15	115
Canal de consigne actif au défaut n-5	drC5	64315 = 16#FB3B	2265/10	5FBA/16	9A/01/16	117
Canal de consigne actif au défaut n-6	drC6	64316 = 16#FB3C	2265/11	5FBA/17	9A/01/17	119
Canal de consigne actif au défaut n-7	drC7	64317 = 16#FB3D	2265/12	5FBA/18	9A/01/18	121
Canal de consigne actif au défaut n-8	drC8	64318 = 16#FB3E	2265/13	5FBA/19	9A/01/19	123
Canal de consigne actif au dernier défaut	drC0	64310 = 16#FB36	2265/B	5FBA/11	9A/01/11	106
Canaux actifs au défaut n-1	CrP1	7291 = 16#1C7B	202A/5C	5FB9/A7	85/01/5C	109

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Canaux actifs au défaut n-2	CrP2	7292 = 16#1C7C	202A/5D	5FB9/A8	85/01/5D	111
Canaux actifs au défaut n-3	CrP3	7293 = 16#1C7D	202A/5E	5FB9/A9	85/01/5E	113
Canaux actifs au défaut n-4	CrP4	7294 = 16#1C7E	202A/5F	5FB9/AA	85/01/5F	115
Canaux actifs au défaut n-5	CrP5	7295 = 16#1C7F	202A/60	5FB9/AB	85/01/60	117
Canaux actifs au défaut n-6	CrP6	7296 = 16#1C80	202A/61	5FB9/AC	85/01/61	119
Canaux actifs au défaut n-7	CrP7	7297 = 16#1C81	202A/62	5FB9/AD	85/01/62	121
Canaux actifs au défaut n-8	CrP8	7298 = 16#1C82	202A/63	5FB9/AE	85/01/63	123
Canaux actifs au dernier défaut	CrP0	7290 = 16#1C7A	202A/5B	5FB9/A6	85/01/5B	107
Code de défaut Altivar	LFt	7121 = 16#1BD1	2029/16	5FB3/C8	84/01/7A	100
Code de défaut au défaut n-1	dP1	7201 = 16#1C21	202A/2	5FB9/56	85/01/02	107
Code de défaut au défaut n-2	dP2	7202 = 16#1C22	202A/3	5FB9/57	85/01/03	109
Code de défaut au défaut n-3	dP3	7203 = 16#1C23	202A/4	5FB9/58	85/01/04	111
Code de défaut au défaut n-4	dP4	7204 = 16#1C24	202A/5	5FB9/59	85/01/05	113
Code de défaut au défaut n-5	dP5	7205 = 16#1C25	202A/6	5FB9/5A	85/01/06	115
Code de défaut au défaut n-6	dP6	7206 = 16#1C26	202A/7	5FB9/5B	85/01/07	117
Code de défaut au défaut n-7	dP7	7207 = 16#1C27	202A/8	5FB9/5C	85/01/08	119
Code de défaut au défaut n-8	dP8	7208 = 16#1C28	202A/9	5FB9/5D	85/01/09	121
Code de défaut au dernier défaut	dP0	7200 = 16#1C20	202A/1	5FB9/55	85/01/01	105
Code de défaut de la carte "Controller Inside"	APF	7133 = 16#1BDD	2029/22	5FB0/97	84/01/86	102
Code de défaut de la carte réseau	CnF	7132 = 16#1BDC	2029/21	5FB0/96	84/01/85	102
Code de défaut de la carte option 1	ILF1	7134 = 16#1BDE	2029/23	5FB0/98	84/01/87	103
Code de défaut de la carte option 2	ILF2	7135 = 16#1BDF	2029/24	5FB0/99	84/01/88	103
Code de défaut DSP402	Errd	8606 = 16#219E	603F	5FB9/D7	8C/01/07	99
Code de défaut Ethernet	Fdrd	64233 = 16#FAE9	2264/22	-	-	103
Coefficient multiplicateur	MFr	11831 = 16#2E37	2058/20	5FB6/3E	9C/01/20	78
Commande de chargement du jeu de paramètres	VAL	12901 = 16#3265	2063/02	5FB9/ED	A1/01/66	73
Compteur de défauts	Fnb	7393 = 16#1CE1	202B/5E	5FB9/CC	99/01/CC	104
Compteur de points codeur	PGI	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	98
Compteur divisé du codeur variateur	PUC	5611 = 16#15EB	201A/C	5FB9/41	7D/01/0C	132
Configuration active	CNFS	8020 = 16#1F54	2032/15	5FB9/CD	89/01/15	67

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Configuration incorrecte	CIC	7130 = 16#1BDA	2029/1F	5FB6/1A	84/01/83	102
Consigne de couple	LTR	8505 = 16#2139	6071	6071	8B/01/6A	77
Consigne de couple (Nm)	LtCr	9261 = 16#242D	203E/3E	5FB6/3D	2A/01/0C	77
Consigne de fréquence	LFR	8502 = 16#2136	2037/3	5FB6/1C	8B/01/67	77
Consigne de vitesse	LFRD	8602 = 16#219A	6042	6042	2A/01/08	77
Consigne du régulateur PID	PISP	8503 = 16#2137	2037/4	5FB6/1D	8B/01/68	78
Consommation d'énergie	APH	3230 = 16#0C9E	2002/1F	5FB9/15	71/01/1F	92
Constante de temps rotorique	trM	9665 = 16#25C1	2042/42	5FB9/E2	91/01/42	94
Couple de sortie	Otr	3205 = 16#0C85	6077	6077	71/01/06	87
Couple de sortie (mN)	Otrn	3216 = 16#0C90	2002/11	5FB9/10	2A/01/0B	88
Courant magnétisant	IdM	9650 = 16#25B2	2042/33	5FB9/E0	91/01/33	93
Courant moteur	LCr	3204 = 16#0C84	2002/5	5FB9/06	2A/01/09	88
Courant moteur au défaut n-1	LCP1	7241 = 16#1C49	202A/2A	5FB9/7A	85/01/2A	108
Courant moteur au défaut n-2	LCP2	7242 = 16#1C4A	202A/2B	5FB9/7B	85/01/2B	110
Courant moteur au défaut n-3	LCP3	7243 = 16#1C4B	202A/2C	5FB9/7C	85/01/2C	112
Courant moteur au défaut n-4	LCP4	7244 = 16#1C4C	202A/2D	5FB9/7D	85/01/2D	114
Courant moteur au défaut n-5	LCP5	7245 = 16#1C4D	202A/2E	5FB9/7E	85/01/2E	116
Courant moteur au défaut n-6	LCP6	7246 = 16#1C4E	202A/2F	5FB9/7F	85/01/2F	118
Courant moteur au défaut n-7	LCP7	7247 = 16#1C4F	202A/30	5FB9/80	85/01/30	120
Courant moteur au défaut n-8	LCP8	7248 = 16#1C50	202A/31	5FB9/81	85/01/31	122
Courant moteur au dernier défaut	LCP0	7240 = 16#1C48	202A/29	5FB9/79	85/01/29	105
Courant nominal du variateur	InV	3017 = 16#0BC9	2000/12	5FB0/07	70/01/12	124
Date	dAY	7391 = 16#1CDF	202B/5C	5FB9/CA	85/01/C0	132
Date au défaut n-1	Md1	7301 = 16#1C85	202B/2	5FB9/B0	85/01/66	109
Date au défaut n-2	Md2	7302 = 16#1C86	202B/3	5FB9/B1	85/01/67	111
Date au défaut n-3	Md3	7303 = 16#1C87	202B/4	5FB9/B2	85/01/68	113
Date au défaut n-4	Md4	7304 = 16#1C88	202B/5	5FB9/B3	85/01/69	115
Date au défaut n-5	Md5	7305 = 16#1C89	202B/6	5FB9/B4	85/01/6A	117
Date au défaut n-6	Md6	7306 = 16#1C8A	202B/7	5FB9/BE	85/01/6B	119
Date au défaut n-7	Md7	7307 = 16#1C8B	202B/8	5FB9/B6	85/01/6C	121
Date au défaut n-8	Md8	7308 = 16#1C8C	202B/9	5FB9/B7	85/01/6D	123

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Date au dernier défaut	Md0	7300 = 16#1C84	202B/1	5FB9/AF	85/01/65	107
Delta temps d'accélération	SPAt	8613 = 16#21A5	6048/2	6048/2	8C/01/0E	140
Delta temps de décélération	SPdt	8616 = 16#21A8	6049/2	6049/2	8C/01/11	141
Delta vitesse d'accélération	SPAL	8611 = 16#21A3	6048/1	6048/1	8C/01/0C	140
Delta vitesse de décélération	SPdL	8614 = 16#21A6	6049/1	6049/1	8C/01/0F	140
Dénominateur du coefficient de consigne de vitesse	SPFd	8643 = 16#21C3	604B/2	604B/2	8C/01/2C	142
Diviseur du compteur codeur variateur	Pdl	5610 = 16#15EA	201A/B	5FBC/76	7D/01/0B	131
Ecart du régulateur PID	rPE	11980 = 16#2ECC	2059/51	5FB9/E5	9C/01/B5	91
Etat thermique moteur	tHr	9630 = 16#259E	2042/1F	5FB9/DE	91/01/1F	92
Etat thermique moteur au défaut n-1	tHP1	7281 = 16#1C71	202A/52	5FB9/9E	85/01/52	108
Etat thermique moteur au défaut n-2	tHP2	7282 = 16#1C72	202A/53	5FB9/9F	85/01/53	110
Etat thermique moteur au défaut n-3	tHP3	7283 = 16#1C73	202A/54	5FB9/A0	85/01/54	112
Etat thermique moteur au défaut n-4	tHP4	7284 = 16#1C74	202A/55	5FB9/A1	85/01/55	114
Etat thermique moteur au défaut n-5	tHP5	7285 = 16#1C75	202A/56	5FB9/A2	85/01/56	116
Etat thermique moteur au défaut n-6	tHP6	7286 = 16#1C76	202A/57	5FB9/A3	85/01/57	118
Etat thermique moteur au défaut n-7	tHP7	7287 = 16#1C77	202A/58	5FB9/A4	85/01/58	120
Etat thermique moteur au défaut n-8	tHP8	7288 = 16#1C78	202A/59	5FB9/A5	85/01/59	122
Etat thermique moteur au dernier défaut	tHP0	7280 = 16#1C70	202A/51	5FB9/9D	85/01/51	105
Etat thermique résistance	tHb	14114 = 16#3722	206F/F	5FBD/7F	A7/01/73	92
Etat thermique variateur	tHd	3209 = 16#0C89	2002/A	5FB9/0B	71/01/0A	92
Fréquence de sortie	rFr	3202 = 16#C82	2002/3	5FB9/04	71/01/03	87
Fréquence de sortie au défaut n-1	rFP1	7251 = 16#1C53	202A/34	5FB9/83	85/01/34	108
Fréquence de sortie au défaut n-2	rFP2	7252 = 16#1C54	202A/35	5FB9/84	85/01/35	110
Fréquence de sortie au défaut n-3	rFP3	7253 = 16#1C55	202A/36	5FB9/85	85/01/36	112
Fréquence de sortie au défaut n-4	rFP4	7254 = 16#1C56	202A/37	5FB9/86	85/01/37	114
Fréquence de sortie au défaut n-5	rFP5	7255 = 16#1C57	202A/38	5FB9/87	85/01/38	116
Fréquence de sortie au défaut n-6	rFP6	7256 = 16#1C58	202A/39	5FB9/88	85/01/39	118
Fréquence de sortie au défaut n-7	rFP7	7257 = 16#1C59	202A/3A	5FB9/89	85/01/3A	120
Fréquence de sortie au défaut n-8	rFP8	7258 = 16#1C5A	202A/3B	5FB9/8A	85/01/3B	122



# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Fréquence de sortie au dernier défaut	rFP0	7250 = 16#1C52	202A/33	5FB9/82	85/01/33	105
Heure	tIME	7392 = 16#1CE0	202B/5D	5FB9/CB	85/01/C1	132
Heure au défaut n-1	dM1	7311 = 16#1C8F	202B/C	5FB9/B9	85/01/70	109
Heure au défaut n-2	dM2	7312 = 16#1C90	202B/D	5FB9/BA	85/01/71	111
Heure au défaut n-3	dM3	7313 = 16#1C91	202B/E	5FB9/BB	85/01/72	113
Heure au défaut n-4	dM4	7314 = 16#1C92	202B/F	5FB9/BC	85/01/73	115
Heure au défaut n-5	dM5	7315 = 16#1C93	202B/10	5FB9/BD	85/01/74	117
Heure au défaut n-6	dM6	7316 = 16#1C94	202B/11	5FB9/B5	85/01/75	119
Heure au défaut n-7	dM7	7317 = 16#1C95	202B/12	5FB9/BF	85/01/76	121
Heure au défaut n-8	dM8	7318 = 16#1C96	202B/13	5FB9/C0	85/01/77	123
Heure au dernier défaut	dM0	7310 = 16#1C8E	202B/B	5FB9/B8	85/01/6F	107
Image des entrées logiques	IL1r	5202 = 16#1452	2016/3	5FB9/28	7B/01/03	95
Image des entrées logiques du "Controller Inside"	PIL1	6901 = 16#1AF5	2027/2	5FB9/49	83/01/66	131
Image des sorties logiques	OL1r	5212 = 16#145C	2016/D	5FB9/2A	7B/01/0D	95
Image des sorties logiques du "Controller Inside"	POL1	6911 = 16#1AFF	2027/C	5FB9/4A	83/01/70	131
Image normée de l'entrée analogique 1	AI1r	5232 = 16#1470	2016/21	5FB9/2F	7B/01/21	96
Image normée de l'entrée analogique 2	AI2r	5233 = 16#1471	2016/22	5FB9/30	7B/01/22	96
Image normée de l'entrée analogique 3	AI3r	5234 = 16#1472	2016/23	5FB9/31	7B/01/23	96
Image normée de l'entrée analogique 4	AI4r	5235 = 16#1473	2016/24	5FB9/32	7B/01/24	97
Image normée la sortie analogique 1	AO1r	5261 = 16#148D	2016/3E	5FB9/3A	7B/01/3E	97
Image normée la sortie analogique 2	AO2r	5262 = 16#148E	2016/3F	5FB9/3B	7B/01/3F	97
Image normée la sortie analogique 3	AO3r	5263 = 16#148F	2016/40	5FB9/3C	7B/01/40	98
Image physique de l'entrée analogique 1	AI1C	5242 = 16#147A	2016/2B	5FB9/33	7B/01/2B	96
Image physique de l'entrée analogique 1	PAI1	6942 = 16#1B1E	2027/2B	5FB9/4B	83/01/8F	131
Image physique de l'entrée analogique 2	AI2C	5243 = 16#147B	2016/2C	5FB9/34	7B/01/2C	96
Image physique de l'entrée analogique 2	PAI2	6943 = 16#1B1F	2027/2C	5FB9/4C	83/01/90	131

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Image physique de l'entrée analogique 3	AI3C	5244 = 16#147C	2016/2D	5FB9/35	7B/01/2D	96
Image physique de l'entrée analogique 4	AI4C	5245 = 16#147D	2016/2E	5FB9/36	7B/01/2E	96
Image physique de la sortie analogique 1	AO1C	5271 = 16#1497	2016/48	5FB9/3D	7B/01/48	97
Image physique de la sortie analogique 1	PAO1	6971 = 16#1B3B	2027/48	5FB9/4D	83/01/AC	131
Image physique de la sortie analogique 2	AO2C	5272 = 16#1498	2016/49	5FB9/3E	7B/01/49	97
Image physique de la sortie analogique 2	PAO2	6972 = 16#1B3C	2027/49	5FB9/4E	83/01/AD	131
Image physique de la sortie analogique 3	AO3C	5273 = 16#1499	2016/4A	5FB9/3F	7B/01/4A	97
Inductance de fuite	LFM	9660 = 16#25BC	2042/3D	5FB9/E1	91/01/3D	94
Jeu de paramètres actif	CFPS	12900 = 16#3264	2063/01	5FB9/EC	A1/01/65	70
Jeu de paramètres actif	CFPS	12900 = 16#3264	2063/01	5FB9/EC	A1/01/65	86
Mémorisation de configuration	SCS	8001 = 16#1F41	2032/2	5FBC/9A	9C/01/9A	69
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 1	O01	6401 = 16#1901	2022/2	5FB3/81	81/01/02	132
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 10	O10	6410 = 16#190A	2022/B	5FB3/8A	81/01/0B	133
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 11	O11	6411 = 16#190B	2022/C	5FB3/8B	81/01/0C	133
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 12	O12	6412 = 16#190C	2022/D	5FB3/8C	81/01/0D	134
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 13	O13	6413 = 16#190D	2022/E	5FB3/8D	81/01/0E	134
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 14	O14	6414 = 16#190E	2022/F	5FB3/8E	81/01/0F	134
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 15	O15	6415 = 16#190F	2022/10	5FB3/8F	81/01/10	134
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 16	O16	6416 = 16#1910	2022/11	5FB3/90	81/01/11	134
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 17	O17	6417 = 16#1911	2022/12	5FB3/91	81/01/12	134
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 18	O18	6418 = 16#1912	2022/13	5FB3/92	81/01/13	134
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 19	O19	6419 = 16#1913	2022/14	5FB3/93	81/01/14	135

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 2	O02	6402 = 16#1902	2022/3	5FB3/82	81/01/03	132
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 20	O20	6420 = 16#1914	2022/15	5FB3/94	81/01/15	135
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 21	O21	6421 = 16#1915	2022/16	5FB3/95	81/01/16	135
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 22	O22	6422 = 16#1916	2022/17	5FB3/96	81/01/17	135
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 23	O23	6423 = 16#1917	2022/18	5FB3/97	81/01/18	135
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 24	O24	6424 = 16#1918	2022/19	5FB3/98	81/01/19	135
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 25	O25	6425 = 16#1919	2022/1A	5FB3/99	81/01/1A	135
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 26	O26	6426 = 16#191A	2022/1B	5FB3/9A	81/01/1B	136
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 27	O27	6427 = 16#191B	2022/1C	5FB3/9B	81/01/1C	136
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 28	O28	6428 = 16#191C	2022/1D	5FB3/9C	81/01/1D	136
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 29	O29	6429 = 16#191D	2022/1E	5FB3/9D	81/01/1E	136
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 3	O03	6403 = 16#1903	2022/4	5FB3/83	81/01/04	132
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 30	O30	6430 = 16#191E	2022/1F	5FB3/9E	81/01/1F	136
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 31	O31	6431 = 16#191F	2022/20	5FB3/9F	81/01/20	136
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 32	O32	6432 = 16#1920	2022/21	5FB3/A0	81/01/21	136
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 33	O33	6433 = 16#1921	2022/22	5FB3/A1	81/01/22	137
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 34	O34	6434 = 16#1922	2022/23	5FB3/A2	81/01/23	137
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 35	O35	6435 = 16#1923	2022/24	5FB3/A3	81/01/24	137
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 36	O36	6436 = 16#1924	2022/25	5FB3/A4	81/01/25	137
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 37	O37	6437 = 16#1925	2022/26	5FB3/A5	81/01/26	137
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 38	O38	6438 = 16#1926	2022/27	5FB3/A6	81/01/27	137

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 39	O39	6439 = 16#1927	2022/28	5FB3/A7	81/01/28	137
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 4	O04	6404 = 16#1904	2022/5	5FB3/84	81/01/05	132
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 40	O40	6440 = 16#1928	2022/29	5FB3/A8	81/01/29	138
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 41	O41	6441 = 16#1929	2022/2A	5FB3/A9	81/01/2A	138
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 42	O42	6442 = 16#192A	2022/2B	5FB3/AA	81/01/2B	138
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 43	O43	6443 = 16#192B	2022/2C	5FB3/AB	81/01/2C	138
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 44	O44	6444 = 16#192C	2022/2D	5FB3/AC	81/01/2D	138
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 45	O45	6445 = 16#192D	2022/2E	5FB3/AD	81/01/2E	138
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 46	O46	6446 = 16#192E	2022/2F	5FB3/AE	81/01/2F	138
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 47	O47	6447 = 16#192F	2022/30	5FB3/AF	81/01/30	139
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 48	O48	6448 = 16#1930	2022/31	5FB3/B0	81/01/31	139
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 49	O49	6449 = 16#1931	2022/32	5FB3/B1	81/01/32	139
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 5	O05	6405 = 16#1905	2022/6	5FB3/85	81/01/06	133
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 50	O50	6450 = 16#1932	2022/33	5FC8/32	81/01/33	139
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 6	O06	6406 = 16#1906	2022/7	5FB3/86	81/01/07	133
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 7	O07	6407 = 16#1907	2022/8	5FB3/87	81/01/08	133
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 8	O08	6408 = 16#1908	2022/9	5FB3/88	81/01/09	133
Mot d'échange IHM "Controller Inside" 9	O09	6409 = 16#1909	2022/A	5FB3/89	81/01/0A	133
Mot d'état au défaut n-1	EP1	7211 = 16#1C2B	202A/C	5FB9/5F	85/01/0C	108
Mot d'état au défaut n-2	EP2	7212 = 16#1C2C	202A/D	5FB9/60	85/01/0D	110
Mot d'état au défaut n-3	EP3	7213 = 16#1C2D	202A/E	5FB9/61	85/01/0E	112
Mot d'état au défaut n-4	EP4	7214 = 16#1C2E	202A/F	5FB9/62	85/01/0F	114

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Mot d'état au défaut n-5	EP5	7215 = 16#1C2F	202A/10	5FB9/63	85/01/10	116
Mot d'état au défaut n-6	EP6	7216 = 16#1C30	202A/11	5FB9/64	85/01/11	118
Mot d'état au défaut n-7	EP7	7217 = 16#1C31	202A/12	5FB9/65	85/01/12	120
Mot d'état au défaut n-8	EP8	7218 = 16#1C32	202A/13	5FB9/66	85/01/13	122
Mot d'état au dernier défaut	EP0	7210 = 16#1C2A	202A/B	5FB9/5E	85/01/0B	105
Mot d'état étendu 0 au dernier défaut	IP0	7220 = 16#1C34	202A/15	5FB9/67	85/01/15	106
Mot d'état étendu au défaut n-1	IP1	7221 = 16#1C35	202A/16	5FB9/68	85/01/16	108
Mot d'état étendu au défaut n-2	IP2	7222 = 16#1C36	202A/17	5FB9/69	85/01/17	110
Mot d'état étendu au défaut n-3	IP3	7223 = 16#1C37	202A/18	5FB9/6A	85/01/18	112
Mot d'état étendu au défaut n-4	IP4	7224 = 16#1C38	202A/19	5FB9/6B	85/01/19	114
Mot d'état étendu au défaut n-5	IP5	7225 = 16#1C39	202A/1A	5FB9/6C	85/01/1A	116
Mot d'état étendu au défaut n-6	IP6	7226 = 16#1C3A	202A/1B	5FB9/6D	85/01/1B	118
Mot d'état étendu au défaut n-7	IP7	7227 = 16#1C3B	202A/1C	5FB9/6E	85/01/1C	120
Mot d'état étendu au défaut n-8	IP8	7228 = 16#1C3C	202A/1D	5FB9/6F	85/01/1D	122
Mot de commande	CMd	8601 = 16#2199	6040	6040	B7/01/01	74
Mot de commande au défaut n-1	CMP1	7231 = 16#1C3F	202A/20	5FB9/71	85/01/20	108
Mot de commande au défaut n-2	CMP2	7232 = 16#1C40	202A/21	5FB9/72	85/01/21	110
Mot de commande au défaut n-3	CMP3	7233 = 16#1C41	202A/22	5FB9/73	85/01/22	112
Mot de commande au défaut n-4	CMP4	7234 = 16#1C42	202A/23	5FB9/74	85/01/23	114
Mot de commande au défaut n-5	CMP5	7235 = 16#1C43	202A/24	5FB9/75	85/01/24	116
Mot de commande au défaut n-6	CMP6	7236 = 16#1C44	202A/25	5FB9/76	85/01/25	118
Mot de commande au défaut n-7	CMP7	7237 = 16#1C45	202A/26	5FB9/77	85/01/26	120
Mot de commande au défaut n-8	CMP8	7238 = 16#1C46	202A/27	5FB9/78	85/01/27	122
Mot de commande au dernier défaut	CMP0	7230 = 16#1C3E	202A/1F	5FB9/70	85/01/1F	106
Mot de commande étendu	CMI	8504 = 16#2138	2037/5	5FB6/1E	8B/01/69	76
Mot d'état	ETA	8603 = 16#219B	6041	6041	71/01/02	79
Mot d'état étendu 0	ETI	3206 = 16#0C86	2002/7	5FB9/08	71/01/07	81
Mot d'état étendu 1	LRS1	3250 = 16#0CB2	2002/33	5FB9/1C	71/01/33	81
Mot d'état étendu 3	LRS3	3252 = 16#0CB4	2002/35	5FB9/1E	71/01/35	82
Mot d'état étendu 4	LRS4	3253 = 16#0CB5	2002/36	5FB9/1F	71/01/36	83

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Mot d'état étendu 5	LRS5	3254 = 16#0CB6	2002/37	5FB9/20	71/01/37	83
Mot d'état étendu 6	LRS6	3255 = 16#0CB7	2002/38	5FB9/21	71/01/38	84
Mot d'état étendu 7	LRS7	3256 = 16#0CB8	2002/39	5FB9/22	71/01/39	84
Mot d'état étendu 8	LRS8	3257 = 16#0CB9	2002/3A	5FB9/23	71/01/3A	85
Mot d'état étendu2	LRS2	3251 = 16#0CB3	2002/34	5FB9/1D	71/01/34	82
Nom de l'appareil : caractères 1 et 2	PAn0	3340 = 16#0D0C	2003/29	5FB0/25	71/01/8D	124
Nom de l'appareil : caractères 11 et 12	PAn5	3345 = 16#0D11	2003/2E	5FB0/2A	71/01/92	125
Nom de l'appareil : caractères 13 et 14	PAn6	3346 = 16#0D12	2003/2F	5FB0/2B	71/01/93	125
Nom de l'appareil : caractères 15 et 16	PAn7	3346 = 16#0D12	2003/30	5FB0/2C	71/01/94	125
Nom de l'appareil : caractères 3 et 4	PAn1	3341 = 16#0D0D	2003/2A	5FB0/26	71/01/8E	124
Nom de l'appareil : caractères 5 et 6	PAn2	3342 = 16#0D0E	2003/2B	5FB0/27	71/01/8F	125
Nom de l'appareil : caractères 7 et 8	PAn3	3343 = 16#0D0F	2003/2C	5FB0/28	71/01/90	125
Nom de l'appareil : caractères 9 et 10	PAn4	3344 = 16#0D10	2003/2D	5FB0/29	71/01/91	125
Numérateur du coefficient de consigne de vitesse	SPFn	8642 = 16#21C2	604B/1	604B/1	8C/01/2B	141
Puissance moteur	OPr	3211 = 16#0C8B	2002/C	5FB9/0C	71/01/0C	88
Rappel de configuration	FCS	8002 = 16#1F42	2032/3	5FBC/9B	9C/01/9B	69
Référence de couple après la rampe	trO	9232 = 16#2410	203E/21	5FB9/DC	8F/01/21	90
Référence de couple avant la rampe	trr	9231 = 16#240F	203E/20	5FB9/DB	8F/01/20	90
Référence de fréquence après la rampe	FrO	9021 = 16#233D	203C/16	5FB9/D9	8E/01/16	89
Référence de fréquence avant la rampe	FrH	3203 = 16#0C83	2002/4	5FB9/05	71/01/04	89
Référence de retour du régulateur PID	rPF	11981 = 16#2ECD	2059/52	5FB9/E6	9C/01/B6	91
Référence de vitesse après la rampe	FrOd	8641 = 16#21C1	6043	5FB9/D8	8C/01/2A	89
Référence de vitesse avant la rampe	FrHd	8605 = 16#219D	2038/6	5FB9/D6	8C/01/06	89
Référence en sortie de limitation du régulateur PID	rPO	11983 = 16#2ECF	2059/54	5FB9/E8	9C/01/B8	91
Référence PDI après la rampe	rPC	11982 = 16#2ECE	2059/53	5FB9/E7	9C/01/B7	91
Résistance statorique à froid moteur asynchrone	rSM	9640 = 16#25A8	2042/29	5FB9/DF	91/01/29	94
Résistance statorique à froid moteur synchrone	rSMS	9680 = 16#25D0	2042/51	5FB9/E3	91/01/51	94
Retour du régulateur PID	AIU1	5281 = 16 #14A1	2016/52	5FB9/40	7B/01/52	78

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Scanner de communication adresse du mot d'écriture 1	nCA1	12721 = 16#31B1	2061/16	5FBD/46	A0/01/7A	128
Scanner de communication adresse du mot d'écriture 2	nCA2	12722 = 16#31B2	2061/17	5FBD/47	A0/01/7B	128
Scanner de communication adresse du mot d'écriture 3	nCA3	12723 = 16#31B3	2061/18	5FBD/48	A0/01/7C	128
Scanner de communication adresse du mot d'écriture 4	nCA4	12724 = 16#31B4	2061/19	5FBD/49	A0/01/7D	128
Scanner de communication adresse du mot d'écriture 5	nCA5	12725 = 16#31B5	2061/1A	5FBD/4A	A0/01/7E	128
Scanner de communication adresse du mot d'écriture 6	nCA6	12726 = 16#31B6	2061/1B	5FBD/4B	A0/01/7F	129
Scanner de communication adresse du mot d'écriture 7	nCA7	12727 = 16#31B7	2061/1C	5FBD/4C	A0/01/80	129
Scanner de communication adresse du mot d'écriture 8	nCA8	12728 = 16#31B8	2061/1D	5FBD/4D	A0/01/81	129
Scanner de communication adresse du mot de lecture 1	nMA1	12701 = 16#319D	2061/2	5FBD/3E	A0/01/66	129
Scanner de communication adresse du mot de lecture 2	nMA2	12702 = 16#319E	2061/3	5FBD/3F	A0/01/67	129
Scanner de communication adresse du mot de lecture 3	nMA3	12703 = 16#319F	2061/4	5FBD/40	A0/01/68	129
Scanner de communication adresse du mot de lecture 4	nMA4	12704 = 16#31A0	2061/5	5FBD/41	A0/01/69	129
Scanner de communication adresse du mot de lecture 5	nMA5	12705 = 16#31A1	2061/6	5FBD/42	A0/01/6A	130
Scanner de communication adresse du mot de lecture 6	nMA6	12706 = 16#31A2	2061/7	5FBD/43	A0/01/6B	130
Scanner de communication adresse du mot de lecture 7	nMA7	12707 = 16#31A3	2061/8	5FBD/44	A0/01/6C	130
Scanner de communication adresse du mot de lecture 8	nMA8	12708 = 16#31A4	2061/9	5FBD/45	A0/01/6D	130
Scanner de communication valeur du mot d'écriture 1	nC1	12761 = 16#31D9	2061/3E	5FB6/4B	A0/01/A2	126
Scanner de communication valeur du mot d'écriture 2	nC2	12762 = 16#31DA	2061/3F	5FB6/4C	A0/01/A3	126
Scanner de communication valeur du mot d'écriture 3	nC3	12763 = 16#31DB	2061/40	5FB6/4D	A0/01/A4	126
Scanner de communication valeur du mot d'écriture 4	nC4	12764 = 16#31DC	2061/41	5FB6/4E	A0/01/A5	126
Scanner de communication valeur du mot d'écriture 5	nC5	12765 = 16#31DD	2061/42	5FB6/4F	A0/01/A6	126

# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Scanner de communication valeur du mot d'écriture 6	nC6	12766 = 16#31DE	2061/43	5FB6/50	A0/01/A7	126
Scanner de communication valeur du mot d'écriture 7	nC7	12767 = 16#31DF	2061/44	5FB6/51	A0/01/A8	126
Scanner de communication valeur du mot d'écriture 8	nC8	12768 = 16#31E0	2061/45	5FB6/52	A0/01/A9	127
Scanner de communication valeur du mot de lecture 1	nM1	12741 = 16#31C5	2061/2A	5FB6/43	A0/01/8E	127
Scanner de communication valeur du mot de lecture 2	nM2	12742 = 16#31C6	2061/2B	5FB6/44	A0/01/8F	127
Scanner de communication valeur du mot de lecture 3	nM3	12743 = 16#31C7	2061/2C	5FB6/45	A0/01/90	127
Scanner de communication valeur du mot de lecture 4	nM4	12744 = 16#31C8	2061/2D	5FB6/46	A0/01/91	127
Scanner de communication valeur du mot de lecture 5	nM5	12745 = 16#31C9	2061/2E	5FB6/47	A0/01/92	127
Scanner de communication valeur du mot de lecture 6	nM6	12746 = 16#31CA	2061/2F	5FB6/48	A0/01/93	127
Scanner de communication valeur du mot de lecture 7	nM7	12747 = 16#31CB	2061/30	5FB6/49	A0/01/94	128
Scanner de communication valeur du mot de lecture 8	nM8	12748 = 16#31CC	2061/31	5FB6/4A	A0/01/95	128
Temps d'accélération ODVA	ACCd	-	-	-	2A/01/12	143
Temps d'alarme IGBT	tAC	3235 = 16#0CA3	2002/24	5FB9/1A	71/01/24	93
Temps de décélération ODVA	dECd	-	-	-	2A/01/13	143
Temps de fonctionnement du moteur au dernier défaut	rtP0	7260 = 16#1C5C	202A/3D	5FB9/8B	85/01/3D	107
Temps de fonctionnement intermédiaire du moteur	rtHI	3232 = 16#0CA0	2002/21	5FB9/17	71/01/21	93
Temps de fonctionnement moteur au défaut n-1	rtP1	7261 = 16#1C5D	202A/3E	5FB9/8C	85/01/3E	109
Temps de fonctionnement moteur au défaut n-2	rtP2	7262 = 16#1C5E	202A/3F	5FB9/8D	85/01/3F	111
Temps de fonctionnement moteur au défaut n-3	rtP3	7263 = 16#1C5F	202A/40	5FB9/8E	85/01/40	113
Temps de fonctionnement moteur au défaut n-4	rtP4	7264 = 16#1C60	202A/41	5FB9/8F	85/01/41	115
Temps de fonctionnement moteur au défaut n-5	rtP5	7265 = 16#1C61	202A/42	5FB9/90	85/01/42	117
Temps de fonctionnement moteur au défaut n-6	rtP6	7266 = 16#1C62	202A/43	5FB9/91	85/01/43	119



# Index des noms des paramètres

Nom	Code	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
Temps de fonctionnement moteur au défaut n-7	rtP7	7267 = 16#1C63	202A/44	5FB9/92	85/01/44	121
Temps de fonctionnement moteur au défaut n-8	rtP8	7268 = 16#1C64	202A/45	5FB9/93	85/01/45	123
Temps de fonctionnement total du moteur	rtH	3231 = 16#0C9F	2002/20	5FB9/16	71/01/20	93
Temps de fonctionnement total du variateur	PtH	3233 = 16#0CA1	2002/22	5FB9/18	71/01/22	93
Temps de la bobine courante	EbOt	12209 = 16#2FB1	205C/A	5FB9/EB	9E/01/0A	93
Tension d'alimentation au défaut n-1	ULP1	7271 = 16#1C67	202A/48	5FB9/95	85/01/48	108
Tension d'alimentation au défaut n-2	ULP2	7272 = 16#1C68	202A/49	5FB9/96	85/01/49	110
Tension d'alimentation au défaut n-3	ULP3	7273 = 16#1C69	202A/4A	5FB9/97	85/01/4A	112
Tension d'alimentation au défaut n-4	ULP4	7274 = 16#1C6A	202A/4B	5FB9/98	85/01/4B	114
Tension d'alimentation au défaut n-5	ULP5	7275 = 16#1C6B	202A/4C	5FB9/99	85/01/4C	116
Tension d'alimentation au défaut n-6	ULP6	7276 = 16#1C6C	202A/4D	5FB9/9A	85/01/4D	118
Tension d'alimentation au défaut n-7	ULP7	7277 = 16#1C6D	202A/4E	5FB9/9B	85/01/4E	120
Tension d'alimentation au défaut n-8	ULP8	7278 = 16#1C6E	202A/4F	5FB9/9C	85/01/4F	122
Tension d'alimentation puissance	ULn	3207 = 16#0C87	2002/8	5FB9/09	71/01/08	92
Tension d'alimentation puissance au dernier défaut	ULP0	7270 = 16#1C66	202A/47	5FB9/94	85/01/47	105
Tension du variateur	UCAL	3012 = 16#0BC4	2000/D	5FB0/03	70/01/0D	124
Tension moteur	UOP	3208 = 16#0C88	2002/9	5FB9/0A	71/01/09	88
Version du logiciel du variateur	UdP	3302 = 16#0CE6	2003/3	5FB0/0D	71/01/67	124
Vitesse de sortie	rFrd	8604 = 16#219C	6044	6044	2A/01/07	87
Vitesse moyenne ENA	AUS	12102 = 16#2F46	205B/3	5FB9/EA	9D/01/67	88

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
10001 = 16#2711	bLC	[Affectation frein]	2046/2	5FBC/F1	93/01/02	221
10003 = 16#2713	bEn	[Fréq. ferm. frein]	2046/4	5FBF/36	93/01/04	222
10004 = 16#2714	brt	[Temps ouv. frein]	2046/5	5FB3/DD	93/01/05	222
10005 = 16#2715	bEt	[Temps ferm. frein]	2046/6	5FB3/DE	93/01/06	223
10006 = 16#2716	lbr	[l ouv. frein montée]	2046/7	5FB3/DF	93/01/07	222
10007 = 16#2717	bIP	[Impulsion de frein]	2046/8	5FB3/E0	93/01/08	221
10008 = 16#2718	bSt	[Type mouvement]	2046/9	5FBF/3B	93/01/09	221
10009 = 16#2719	bCI	[Contact de frein]	2046/A	5FBC/F2	93/01/0A	221
10010 = 16#271A	tbE	[Délai ferm. frein]	2046/B	5FBF/3C	93/01/0B	223
10011 = 16#271B	lrd	[l ouv. frein desc.]	2046/C	5FBF/3D	93/01/0C	222
10012 = 16#271C	blr	[Fréq. ouvert. frein]	2046/D	5FB3/E1	93/01/0D	222
10013 = 16#271D	JdC	[Saut à l'inversion]	2046/E	5FBF/3F	93/01/0E	223
10015 = 16#271F	brr	[Temps rampe l]	2046/10	5FBF/40	93/01/10	225
10020 = 16#2724	bEd	[Ferm. à l'inversion]	2046/15	5FBF/41	93/01/15	223
10022 = 16#2726	ttr	[Temps redémar.]	2046/17	5FBF/42	93/01/17	224
10050 = 16# 2742 (bit 0)	brH0	[BRH_b0]	2046/33 (bit 0)	5FBC/F3 (bit 0)	93/01/33 (bit 0)	224
10050 = 16# 2742 (bit 1)	brH1	[BRH_b1]	2046/33 (bit 1)	5FBC/F3 (bit 1)	93/01/33 (bit 1)	224
10050 = 16# 2742 (bit 2)	brH2	[BRH_b2]	2046/33 (bit 2)	5FBC/F3 (bit 2)	93/01/33 (bit 2)	224
10050 = 16# 2742 (bit 3)	brH3	[BRH_b3]	2046/33 (bit 3)	5FBC/F3 (bit 3)	93/01/33 (bit 3)	224
10050 = 16# 2742 (bit 4)	brH4	[BRH_b4]	2046/33 (bit 4)	5FBC/F3 (bit 4)	93/01/33 (bit 4)	225
10070 = 16#2756	PES	[Affectation peson]	2046/47	5FBC/F4	93/01/47	226
10071 = 16#2757	LP1	[Point 1X]	2046/48	5FBC/F5	93/01/48	226
10072 = 16#2758	CP1	[Point 1Y]	2046/49	5FBC/F6	93/01/49	226
10073 = 16#2759	LP2	[Point 2X]	2046/4A	5FBC/F7	93/01/4A	226
10074 = 16#275A	CP2	[Point 2Y]	2046/4B	5FBC/F8	93/01/4B	227
10075 = 16#275B	lbrA	[lbr perte 4-20 mA]	2046 / 4C	5FBC/F9	93/01/4C	227
10401 = 16#28A1	AdC	[Injection DC auto]	204A/2	5FB3/E2	95/01/02	208
10402 = 16#28A2	tdC1	[Tps inj. DC auto 1]	204A/3	5FBF/44	95/01/03	208

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
10403 = 16#28A3	SdC1	[I inject. DC auto 1]	204A/4	5FBF/45	95/01/04	208
10403 = 16#28A3	SdC1	[I inject. DC auto 1]	204A/4	5FBF/45	95/01/04	223
10404 = 16#28A4	tdC2	[Tps inj. DC auto 2]	204A/5	5FBF/46	95/01/05	208
10405 = 16#28A5	SdC2	[I inject. DC auto 2]	204A/6	5FBF/47	95/01/06	208
11001 = 16#2AF9	Ctd	[Seuil de courant]	2050/2	5FB3/E3	98/01/02	146
11002 = 16#2AFA	ttd	[Dét. therm. mot.]	2050/3	5FB3/E4	98/01/03	264
11002 = 16#2AFA	ttd	[Dét. therm. mot.]	2050/3	5FB3/E4	98/01/03	268
11003 = 16#2AFB	Ftd	[Seuil de fréquence]	2050/4	5FB3/E5	98/01/04	147
11004 = 16#2AFC	F2d	[Seuil fréquence 2]	2050/5	5FB3/E6	98/01/05	147
11006 = 16#2AFE	ttd2	[Dét. therm. mot. 2]	2050/7	5FBF/4C	98/01/07	264
11006 = 16#2AFE	ttd2	[Dét. therm. mot. 2]	2050/7	5FBF/4C	98/01/07	268
11007 = 16#2AFF	ttd3	[Dét. therm. mot. 3]	2050/8	5FBF/4D	98/01/08	264
11007 = 16#2AFF	ttd3	[Dét. therm. mot. 3]	2050/8	5FBF/4D	98/01/08	268
11009 = 16#2B01	tHA	[Seuil th. var. att.]	2050/A	5FBF/4E	98/01/0A	267
11009 = 16#2B01	tHA	[Seuil th. var. att.]	2050/A	5FBF/4E	98/01/0A	268
11021 = 16#2B0D	SAt	[Arrêt différé]	2050/16	5FB3/E7	98/01/16	268
11101 = 16#2B5D	tCC	[Cde 2 fils/3fils]	2051/2	5FB3/E8	98/01/66	166
11102 = 16#2B5E	tCt	[Type cde 2 fils]	2051/3	5FB3/E9	98/01/67	166
11105 = 16#2B61	rrS	[Aff. sens arrière]	2051/6	5FBC/FE	98/01/6A	166
11110 = 16#2B66	JOG	[Affectation JOG]	2051/B	5FBC/FF	98/01/6F	209
11111 = 16#2B67	JGF	[Fréquence JOG]	2051/C	5FBF/50	98/01/70	209
11112 = 16#2B68	JGT	[Tempo. JOG]	2051/D	5FB3/EA	98/01/71	209
11201 = 16#2BC1	Stt	[Type d'arrêt]	2052/2	5FB3/EB	99/01/02	205
11202 = 16#2BC2	nSt	[Affect. roue libre]	2052/3	5FBD/02	99/01/03	205
11203 = 16#2BC3	dCl	[Affect. inject. DC]	2052/4	5FBD/03	99/01/04	206
11204 = 16#2BC4	FSt	[Affect. arrêt rapide]	2052/5	5FBD/04	99/01/05	205
11210 = 16#2BCA	IdC	[I injection DC 1]	2052/B	5FB3/EC	99/01/0B	206
11210 = 16#2BCA	IdC	[I injection DC 1]	2052/B	5FB3/EC	99/01/0B	281
11211 = 16#2BCB	tdC	[Temps inj. DC 2]	2052/C	5FBF/53	99/01/0C	207
11211 = 16#2BCB	tdC	[Temps inj. DC 2]	2052/C	5FBF/53	99/01/0C	281
11212 = 16#2BCC	IdC2	[I injection DC 2]	2052/D	5FBF/54	99/01/0D	207

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
11212 = 16#2BCC	IdC2	[I injection DC 2]	2052/D	5FBF/54	99/01/0D	281
11213 = 16#2BCD	tdI	[Temps inj. DC 1]	2052/E	5FBF/55	99/01/0E	206
11213 = 16#2BCD	tdI	[Temps inj. DC 1]	2052/E	5FBF/55	99/01/0E	281
11230 = 16#2BDE	dCF	[Diviseur rampe]	2052/1F	5FB3/ED	99/01/1F	206
11230 = 16#2BDE	dCF	[Diviseur rampe]	2052/1F	5FB3/ED	99/01/1F	280
11401 = 16#2C89	PS2	[2 vitesses présél.]	2054/2	5FBD/06	9A/01/02	210
11402 = 16#2C8A	PS4	[4 vitesses présél.]	2054/3	5FBD/07	9D/01/07	210
11403 = 16#2C8B	PS8	[8 vitesses présél.]	2054/4	5FBD/08	9A/01/04	211
11404 = 16#2C8C	PS16	[16 vitesses présél.]	2054/5	5FBD/09	9A/01/05	211
11410 = 16#2C92	SP2	[Vit. présélect. 2]	2054/B	5FB3/F0	9A/01/0B	211
11411 = 16#2C93	SP3	[Vit. présélect. 3]	2054/C	5FB3/F1	9A/01/0C	212
11412 = 16#2C94	SP4	[Vit. présélect. 4]	2054/D	5FB3/F2	9A/01/0D	212
11413 = 16#2C95	SP5	[Vit. présélect. 5]	2054/E	5FB3/F3	9A/01/0E	212
11414 = 16#2C96	SP6	[Vit. présélect. 6]	2054/F	5FB3/F4	9A/01/0F	212
11415 = 16#2C97	SP7	[Vit. présélect. 7]	2054/10	5FB3/F5	9A/01/10	212
11416 = 16#2C98	SP8	[Vit. présélect. 8]	2054/11	5FB3/F6	9A/01/11	213
11417 = 16#2C99	SP9	[Vit. présélect. 9]	2054/12	5FBF/5F	9A/01/12	213
11418 = 16#2C9A	SP10	[Vit. présélect. 10]	2054/13	5FBF/60	9A/01/13	213
11419 = 16#2C9B	SP11	[Vit. présélect. 11]	2054/14	5FBF/61	9A/01/14	213
11420 = 16#2C9C	SP12	[Vit. présélect. 12]	2054/15	5FBF/62	9A/01/15	213
11421 = 16#2C9D	SP13	[Vit. présélect. 13]	2054/16	9F/01/63	9A/01/16	214
11422 = 16#2C9E	SP14	[Vit. présélect. 14]	2054/17	5FBF/64	9A/01/17	214
11423 = 16#2C9F	SP15	[Vit. présélect. 15]	2054/18	5FBF/65	9A/01/18	214
11424 = 16#2CA0	SP16	[Vit. présélect. 16]	2054/19	5FBF/66	9A/01/19	214
11501 = 16#2CED	USP	[Affectation +vite]	2055/2	5FBD/0A	9A/01/66	215
11502 = 16#2CEE	dSP	[Affectation -vite]	2055/3	5FBD/0B	9A/01/67	215
11503 = 16#2CEF	Str	[Mémoire Réf.]	2055/4	5FBD/0C	9A/01/68	215
11505 = 16#2CF1	SrP	[Limit. +/- vite]	2055/6	5FB3/F7	9A/01/6A	216
11520 = 16#2D00	USI	[Affectation +vite]	2055/15	5FBD/0E	9D/01/0E	216
11521 = 16#2D01	dSI	[Affectation -vite]	2055/16	5FBD/0F	9A/01/7A	216
11601 = 16#2D51	LAF	[FdC arrêt avant]	2056/2	5FBD/10	9B/01/02	220

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
11602 = 16#2D52	LAr	[FdC arrêt arrière]	2056/3	5FBD/11	9B/01/03	220
11603 = 16#2D53	LAS	[Type d'arrêt]	2056/4	5FBD/12	9B/01/04	220
11701 = 16#2DB5	tLS	[Temps petite vit.]	2057/2	5FB3/F8	9B/01/66	146
11701 = 16#2DB5	tLS	[Temps petite vit.]	2057/2	5FB3/F8	9B/01/66	235
11801 = 16#2E19	SA2	[Réf. sommatrice 2]	2058/2	5FBD/13	9C/01/02	199
11802 = 16#2E1A	SA3	[Réf. sommatrice 3]	2058/3	5FBD/14	9C/01/03	199
11811 = 16#2E23	dA2	[Réf. soustract 2]	2058/C	5FBD/15	9C/01/0C	199
11812 = 16#2E24	dA3	[Réf. soustract 3]	2058/D	5FBD/16	9C/01/0D	199
11821 = 16#2E2D	MA2	[Réf. multiplic 2]	2058/16	5FBD/17	9C/01/16	200
11822 = 16#2E2E	MA3	[Réf. multiplic 3]	2058/17	5FBD/18	9C/01/17	200
11831 = 16#2E37	MFr	Coefficient multiplicateur	2058/20	5FB6/3E	9C/01/20	78
11901 = 16#2E7D	PIF	[Affect. retour PID]	2059/2	5FBD/19	9C/01/66	230
11904 = 16#2E80	PIF1	[Retour PID mini]	2059/5	5FBF/6A	9C/01/69	230
11905 = 16#2E81	PIF2	[Retour PID maxi]	2059/6	5FBF/6B	9C/01/6A	230
11906 = 16#2E82	PIP1	[Réf. PID mini]	2059/7	5FBF/6C	9C/01/6B	231
11907 = 16#2E83	PIP2	[Réf. PID maxi]	2059/8	5FBF/6D	9C/01/6C	231
11908 = 16#2E84	PII	[Act. réf. interne PID]	2059/9	5FBD/1A	9C/01/6D	231
11909 = 16#2E85	Pr2	[2 réf. PID présél.]	2059/A	5FBD/1B	9C/01/6E	236
11910 = 16#2E86	Pr4	[4 réf. PID présél.]	2059/B	5FBD/1C	9C/01/6F	236
11920 = 16#2E90	RPI	[Réf. interne PID]	2059/15	5FBF/6E	9C/01/79	231
11921 = 16#2E91	rP2	[Réf. présél. PID 2]	2059/16	5FBF/6F	9C/01/7A	237
11922 = 16#2E92	rP3	[Réf. présél. PID 3]	2059/17	5FBF/70	9C/01/7B	237
11923 = 16#2E93	rP4	[Réf. présél. PID 4]	2059/18	9F/01/71	9C/01/7C	237
11940 = 16#2EA4	PIC	[Inversion corr. PID]	2059/29	5FB3/F9	9C/01/8D	232
11941 = 16#2EA5	RPG	[Gain prop. PID]	2059/2A	5FB3/FA	9C/01/8E	231
11942 = 16#2EA6	rIG	[Gain intégral PID]	2059/2B	5FB3/FB	9C/01/8F	232
11943 = 16#2EA7	rdG	[Gain dérivé PID]	2059/2C	5FB3/FC	9C/01/90	232
11944 = 16#2EA8	PIS	[RAZ intégral PID]	2059/2D	5FBD/1E	9C/01/91	234
11950 = 16#2EAE	FPI	[Affect. réf. vitesse]	2059/33	5FBD/1F	9C/01/97	234
11951 = 16#2EAF	PSr	[% Réf. Vitesse]	2059/34	5FB3/FD	9C/01/98	234
11952 = 16#2EB0	POL	[Sortie PID mini]	2059/35	5FBF/76	9C/01/99	232

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
11953 = 16#2EB1	POH	[Sortie PID maxi]	2059/36	5FBF/77	9C/01/9A	233
11954 = 16#2EB2	PIM	[Référence manuel]	2059/37	5FBD/20	9C/01/9B	235
11960 = 16#2DB5	rSL	[Seuil réveil PID]	2059/3D	5FBD/21	9C/01/A1	235
11961 = 16#2EB9	PAL	[Alarme retour mini]	2059/3E	5FB3/FE	9C/01/A2	233
11962 = 16#2EBA	PAH	[Alarme retour maxi]	2059/3F	5FB3/FF	9C/01/A3	233
11963 = 16#2EBB	PEr	[Alarme erreur PID]	2059/40	5FB4/01	9C/01/A4	233
11970 = 16#2EC2	PAU	[Affect. auto/manu]	2059/47	5FBD/22	9C/01/AB	235
11980 = 16#2ECC	rPE	Ecart du régulateur PID	2059/51	5FB9/E5	9C/01/B5	91
11981 = 16#2ECD	rPF	Référence de retour du régulateur PID	2059/52	5FB9/E6	9C/01/B6	91
11982 = 16#2ECE	rPC	Référence PDI après la rampe	2059/53	5FB9/E7	9C/01/B7	91
11983 = 16#2ECF	rPO	Référence en sortie de limitation du régulateur PID	2059/54	5FB9/E8	9C/01/B8	91
11984 = 16#2ED0	PrP	[Rampe PID]	2059/55	5FBF/7B	9C/01/B9	232
12101 = 16#2F45	EnA	[ENA system]	205B/2	5FBD/23	9D/01/66	161
12102 = 16#2F46	AUS	Vitesse moyenne ENA	205B/3	5FB9/EA	9D/01/67	88
12103 = 16#2F47	GPE	[Gain prop. ENA]	205B/4	5FBF/7C	9D/01/68	161
12104 = 16#2F48	GIE	[Gain intégral ENA]	205B/5	5FBF/7D	9D/01/69	161
12105 = 16#2F49	rAP	[Rapport réduction]	205B/6	5FBF/7E	9D/01/6A	161
12201 = 16#2FA9	trC	[Contrôle filaire]	205C/2	5FBD/24	9E/01/02	254
12202 = 16#2FAA	trH	[Traverse freq. high]	205C/3	5FBF/7F	9E/01/03	254
12203 = 16#2FAB	trL	[Traverse freq. low]	205C/4	5FBF/80	9E/01/04	254
12204 = 16#2FAC	qSH	[Quick step high]	205C/5	5FBF/81	9E/01/05	254
12205 = 16#2FAD	qSL	[Quick step low]	205C/6	5FBF/82	9E/01/06	254
12206 = 16#2FAE	tUP	[Accél. traverse ctrl.]	205C/7	5FBF/83	9E/01/07	255
12207 = 16#2FAF	tdn	[Décél. traverse ctrl.]	205C/8	5FBF/84	9E/01/08	255
12208 = 16#2FB0	tbO	[Temps bobine]	205C/9	5FBF/85	9E/01/09	255
12209 = 16#2FB1	EbOt	Temps de la bobine courante	205C/A	5FB9/EB	9E/01/0A	93
12210 = 16#2FB2	rtr	[Init. traverse ctrl]	205C/B	5FBD/25	9E/01/0B	257
12211 = 16#2FB3	dtF	[Delta consigne]	205C/C	5FBF/86	9E/01/0C	256
12212 = 16#2FB4	SnC	[Counter wobble]	205C/D	5FBD/26	9E/01/0D	256
12213 = 16#2FB5	EbO	[Fin bobine]	205C/E	5FBD/27	9E/01/0E	255
12214 = 16#2FB6	tSY	[Synchro. wobble]	205C/F	5FBD/28	9E/01/0F	256

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
12301 = 16#300D	HSO	[Levage haute vit.]	205D/2	5FBD/29	9E/01/66	228
12302 = 16#300E	CLO	[l Limit. haute vit.]	205D/3	5FBD/87	9E/01/67	229
12303 = 16#300F	COF	[Coeff. vit. montée]	205D/4	5FBD/88	9E/01/68	228
12304 = 16#3010	COr	[Coeff. vit. descente]	205D/5	5FBD/89	9E/01/69	228
12305 = 16#3011	OSP	[Vitesse de mesure]	205D/6	5FBD/8A	9E/01/6A	228
12306 = 16#3012	SCL	[Fréquence l Limit.]	205D/7	5FBD/8B	9E/01/6B	229
12307 = 16#3013	tOS	[Temps de mesure]	205D/8	5FBD/8C	9E/01/6C	228
12401 = 16#3071	U0	[U0]	205E/2	5FBD/2A	9F/01/02	150
12403 = 16#3073	U1	[U1]	205E/4	5FBD/2B	9F/01/04	151
12404 = 16#3074	F1	[F1]	205E/5	5FBD/2C	9F/01/05	151
12405 = 16#3075	U2	[U2]	205E/6	5FBD/2D	9F/01/06	151
12406 = 16#3076	F2	[F2]	205E/7	5FBD/2E	9F/01/07	151
12407 = 16#3077	U3	[U3]	205E/8	5FBD/2F	9F/01/08	151
12408 = 16#3078	F3	[F3]	205E/9	5FBD/30	9F/01/09	152
12409 = 16#3079	U4	[U4]	205E/9	5FBD/31	9F/01/0A	152
12410 = 16#307A	F4	[F4]	205E/B	5FBD/32	9F/01/0B	152
12411 = 16#307B	U5	[U5]	205E/C	5FBD/33	9F/01/0C	152
12412 = 16#307C	F5	[F5]	205E/D	5FBD/34	9F/01/0D	152
12501 = 16#30D5	SAF	[FdC arrêt avant]	205F/2	5FBD/35	9F/01/66	247
12502 = 16#30D6	SAr	[FdC arrêt arrière]	205F/3	5FBD/36	9F/01/67	247
12503 = 16#30D7	dAF	[FdC ralent. avant]	205F/4	5FBD/37	9F/01/68	248
12504 = 16#30D8	dAr	[FdC ralent. arrière]	205F/5	5FBD/38	9F/01/69	248
12505 = 16#30D9	dSF	[Type décélération]	205F/6	5FBD/39	9F/01/6A	249
12506 = 16#30DA	PAS	[Type d'arrêt]	205F/7	5FBD/3A	9F/01/6B	249
12507 = 16#30DB	CLS	[Désactiv. FdC]	205F/8	5FBD/3B	9F/01/6C	248
12601 = 16#3139	SUL	[Lim. surtens. mot]	2060/2	5FBD/3C	A0/01/02	162
12602 = 16#313A	SOP	[Optim. lim surtens]	2060/3	5FBD/3D	A0/01/03	163
12701 = 16#319D	nMA1	Scanner de communication adresse du mot de lecture 1	2061/2	5FBD/3E	A0/01/66	129
12702 = 16#319E	nMA2	Scanner de communication adresse du mot de lecture 2	2061/3	5FBD/3F	A0/01/67	129
12703 = 16#319F	nMA3	Scanner de communication adresse du mot de lecture 3	2061/4	5FBD/40	A0/01/68	129

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
12704 = 16#31A0	nMA4	Scanner de communication adresse du mot de lecture 4	2061/5	5FBD/41	A0/01/69	129
12705 = 16#31A1	nMA5	Scanner de communication adresse du mot de lecture 5	2061/6	5FBD/42	A0/01/6A	130
12706 = 16#31A2	nMA6	Scanner de communication adresse du mot de lecture 6	2061/7	5FBD/43	A0/01/6B	130
12707 = 16#31A3	nMA7	Scanner de communication adresse du mot de lecture 7	2061/8	5FBD/44	A0/01/6C	130
12708 = 16#31A4	nMA8	Scanner de communication adresse du mot de lecture 8	2061/9	5FBD/45	A0/01/6D	130
12721 = 16#31B1	nCA1	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 1	2061/16	5FBD/46	A0/01/7A	128
12722 = 16#31B2	nCA2	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 2	2061/17	5FBD/47	A0/01/7B	128
12723 = 16#31B3	nCA3	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 3	2061/18	5FBD/48	A0/01/7C	128
12724 = 16#31B4	nCA4	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 4	2061/19	5FBD/49	A0/01/7D	128
12725 = 16#31B5	nCA5	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 5	2061/1A	5FBD/4A	A0/01/7E	128
12726 = 16#31B6	nCA6	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 6	2061/1B	5FBD/4B	A0/01/7F	129
12727 = 16#31B7	nCA7	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 7	2061/1C	5FBD/4C	A0/01/80	129
12728 = 16#31B8	nCA8	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 8	2061/1D	5FBD/4D	A0/01/81	129
12741 = 16#31C5	nM1	Scanner de communication valeur du mot de lecture 1	2061/2A	5FB6/43	A0/01/8E	127
12742 = 16#31C6	nM2	Scanner de communication valeur du mot de lecture 2	2061/2B	5FB6/44	A0/01/8F	127
12743 = 16#31C7	nM3	Scanner de communication valeur du mot de lecture 3	2061/2C	5FB6/45	A0/01/90	127
12744 = 16#31C8	nM4	Scanner de communication valeur du mot de lecture 4	2061/2D	5FB6/46	A0/01/91	127
12745 = 16#31C9	nM5	Scanner de communication valeur du mot de lecture 5	2061/2E	5FB6/47	A0/01/92	127
12746 = 16#31CA	nM6	Scanner de communication valeur du mot de lecture 6	2061/2F	5FB6/48	A0/01/93	127
12747 = 16#31CB	nM7	Scanner de communication valeur du mot de lecture 7	2061/30	5FB6/49	A0/01/94	128
12748 = 16#31CC	nM8	Scanner de communication valeur du mot de lecture 8	2061/31	5FB6/4A	A0/01/95	128



# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
12761 = 16#31D9	nC1	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 1	2061/3E	5FB6/4B	A0/01/A2	126
12762 = 16#31DA	nC2	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 2	2061/3F	5FB6/4C	A0/01/A3	126
12763 = 16#31DB	nC3	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 3	2061/40	5FB6/4D	A0/01/A4	126
12764 = 16#31DC	nC4	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 4	2061/41	5FB6/4E	A0/01/A5	126
12765 = 16#31DD	nC5	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 5	2061/42	5FB6/4F	A0/01/A6	126
12766 = 16#31DE	nC6	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 6	2061/43	5FB6/50	A0/01/A7	126
12767 = 16#31DF	nC7	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 7	2061/44	5FB6/51	A0/01/A8	126
12768 = 16#31E0	nC8	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 8	2061/45	5FB6/52	A0/01/A9	127
12900 = 16#3264	CFPS	Jeu de paramètres actif	2063/01	5FB9/EC	A1/01/65	70
12900 = 16#3264	CFPS	Jeu de paramètres actif	2063/01	5FB9/EC	A1/01/65	86
12901 = 16#3265	VAL	Commande de chargement du jeu de paramètres	2063/02	5FB9/ED	A1/01/66	73
12902 = 16#3266	CHA1	[2 jeux paramètres]	2063/3	5FBD/54	A1/01/67	250
12903 = 16#3267	CHA2	[3 jeux paramètres]	2063/4	5FBD/55	A1/01/68	250
13101 = 16#332D	dbS	[Tempo marche]	2065/2	5FB4/02	A2/01/66	245
13102 = 16#332E	dAS	[Tempo arrêt ]	2065/3	5FB4/03	A2/01/67	246
13103 = 16#332F	rCA	[Retour contact.aval]	2065/4	5FBD/56	A2/01/68	245
13104 = 16#3330	OCC	[Aff. contacteur aval]	2065/5	5FBD/57	A2/01/69	245
13201 = 16#3391	PtC1	[Sondes PTC1]	2066/2	5FBF/CB	A3/01/02	260
13202 = 16#3392	PtC2	[Sondes PTC2]	2066/3	5FBF/CC	A3/01/03	260
13203 = 16#3396	PtCL	[Sondes LI6 = PTC]	2066/4	5FBF/CD	A3/01/04	260
13301 = 16#33F5	PGA	[Type référence]	2067/2	5FBD/58	A3/01/66	177
13302 = 16#33F6	PIL	[Valeur mini RP]	2067/3	5FBD/59	A3/01/67	176
13303 = 16#33F7	PFr	[Valeur maxi RP]	2067/4	5FBD/5A	A3/01/68	176
13304 = 16#33F8	PFI	[Filtre de RP]	2067/5	5FBD/5B	A3/01/69	176
13310 = 16#33FE	EIL	[Valeur mini fréq]	2067/B	5FBD/5C	A3/01/6F	178
13311 = 16#33FF	EFr	[Valeur maxi fréq]	2067/C	5FBD/5D	A3/01/70	178
13312 = 16#3400	EFI	[Filtre signal fréq]	2067/D	5FBD/5E	A3/01/71	178

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
13401 = 16#3459	PHr	[Rotation phase]	2068/2	5FBD/5F	A4/01/02	150
13501 = 16#34BD	FN1	[Affect. touche F1]	2069/2	5FBD/60	A4/01/66	196
13502 = 16#34BE	FN2	[Affect. touche F2]	2069/3	5FBD/61	A4/01/67	196
13503 = 16#34BF	FN3	[Affect. touche F3]	2069/4	5FBD/62	A4/01/68	196
13504 = 16#34C0	FN4	[Affect. touche F4]	2069/5	5FBD/63	A4/01/69	197
13529 = 16#34D9	bMP	[Cmd HMI]	2069/1E	5FBD/6C	A4/01/82	197
13601 = 16#3521	LES	[Affect. verrouillage]	206A/2	5FBD/6D	A5/01/02	244
13602 = 16#3522	LLC	[Aff. contacteur ligne]	206A/3	5FBD/6E	A5/01/03	244
13603 = 16#3523	LCt	[Time out U ligne]	206A/4	5FBD/6F	A5/01/04	244
13801 = 16#35E9	UrES	[U réseau évac.]	206C/2	5FBD/70	A6/01/02	270
13802 = 16#35EA	USL	[Niveau sous U]	206C/3	5FBD/71	A6/01/03	270
13803 = 16#35EB	USb	[Gestion sous U]	206C/4	5FBD/72	A6/01/04	270
13804 = 16#35EC	USt	[Tempo sous U]	206C/5	5FBD/73	A6/01/05	270
13811 = 16#35F3	UPL	[Niveau prévention]	206C/C	5FBD/74	A6/01/0C	271
13812 = 16#35F4	tbS	[Temps maintien DC]	206C/D	5FBF/CE	A6/01/0D	271
13813 = 16#35F5	tSM	[T. redémarr. sous U]	206C/E	5FBF/CF	A6/01/0E	271
13814 = 16#35EC	StM	[Temps arrêt maxi]	206C/F	5FBF/D0	A6/01/0F	271
13831 = 16#3607	rFt	[Aff. évacuation]	206C/20	5FBD/76	A6/01/20	258
13832 = 16#3608	rSU	[Tension évac.]	206C/21	5FBD/77	A6/01/21	258
13833 = 16#3609	rSP	[Fréq. évacuation]	206C/22	5FB4/04	A6/01/22	258
13841 = 16#3611	dCO	[Aff. cont. précharge]	206C/2A	5FBD/78	A6/01/2A	259
13901 = 16#364D	FLI	[Affectation fluxage]	206D/2	5FBD/79	A6/01/66	219
13902 = 16#364E	FLU	[Fluxage moteur]	206D/3	5FB4/05	A6/01/67	146
13902 = 16#364E	FLU	[Fluxage moteur]	206D/3	5FB4/05	A6/01/67	219
14001 = 16#36B1	PPI	[Code appairage]	206E/2	5FBD/7A	A7/01/02	279
14101 = 16#3715	Ubr	[Seuil freinage]	206F/2	5FBF/D4	A7/01/66	164
14102 = 16#3716	bbA	[Equilibre freinage]	206F/3	5FBD/7B	A7/01/67	164
14111 = 16#371F	brO	[Prot. R freinage]	206F/C	5FBD/7C	A7/01/70	278
14112 = 16#3720	brP	[Puissance R frein]	206F/D	5FBD/7D	A7/01/71	278
14113 = 16#3721	brU	[Valeur R freinage]	206F/E	5FBD/7E	A7/01/72	278
14114 = 16#3722	tHb	Etat thermique résistance	206F/F	5FBD/7F	A7/01/73	92

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
14201 = 16#3779	UC2	[Contrôle vect. 2pt.]	2070/2	5FBD/80	A8/01/02	153
14202 = 16#377A	UCP	[U Puissance Cste]	2070/3	5FBD/81	A8/01/03	153
14203 = 16#377B	FCP	[Fréq. Puiss. Cste]	2070/4	5FBD/82	A8/01/04	153
14301 = 16#37DD	LbA	[Equilibre charge]	2071/2	5FBD/83	A8/01/66	164
14302 = 16#37DE	LbC	[Correction charge]	2071/3	5FBF/D5	A8/01/67	164
14303 = 16#37DF	LbC1	[Correction basse]	2071/4	5FBF/D6	A8/01/68	165
14304 = 16#37E0	LbC2	[Correction haute]	2071/5	5FBF/D7	A8/01/69	165
14305 = 16#37E1	LbC3	[Offset sur couple]	2071/6	5FBF/D8	A8/01/6A	165
14306 = 16#37E2	LbF	[Filtre équilibrage]	2071/7	5FBF/D9	A8/01/6B	165
3011 = 16#0BC3	nCV	Calibre du variateur	2000/C	5FB0/02	70/01/0C	124
3012 = 16#0BC4	UCAL	Tension du variateur	2000/D	5FB0/03	70/01/0D	124
3015 = 16#BC7	bFr	[Standard fréq. mot.]	2000/10	5FBC/05	70/01/10	148
3017 = 16#0BC9	InV	Courant nominal du variateur	2000/12	5FB0/07	70/01/12	124
3052 = 16#BEC	CFG	[Macro configuration]	2000/35	5FBC/07	70/01/35	144
3053 = 16#BED	CCFG	[Macro perso.]	2000/36	5FB9/02	70/01/36	144
3102 = 16#C1E	SFr	[Fréquence découp]	2001/3	5FBF/02	70/01/67	162
3103 = 16#C1F	tFr	[Fréquence maxi.]	2001/4	5FB3/74	70/01/68	149
3104 = 16#C20	HSP	[Grande vitesse]	2001/5	5FB3/75	70/01/69	145
3105 = 16#C21	LSP	[Petite vitesse]	2001/6	5FB3/76	70/01/6A	145
3106 = 16#C22	bSP	[Forme référence]	2001/7	5FB3/77	70/01/6B	168
3107 = 16#C23	nrd	[Réduction bruit]	2001/8	5FB3/78	70/01/6C	162
3108 = 16#C24	rIn	[Inhibition sens RV]	2001/9	5FB3/79	70/01/6D	193
3109 = 16#C25	OFl	[Filtre sinus]	2001/A	5FBC/0B	70/01/6E	162
3110 = 16#C26	FLr	[Reprise à la volée]	2001/B	5FB3/7A	70/01/6F	263
3111 = 16#C27	UCb	[Sensibilité]	2001/C	5FBF/06	70/01/70	263
3112 = 16#C28	Strt	[Tests IGBT]	2001/D	5FBC/0D	70/01/71	272
3202 = 16#C82	rFr	Fréquence de sortie	2002/3	5FB9/04	71/01/03	87
3203 = 16#0C83	FrH	Référence de fréquence avant la rampe	2002/4	5FB9/05	71/01/04	89
3204 = 16#0C84	LCr	Courant moteur	2002/5	5FB9/06	2A/01/09	88
3205 = 16#0C85	Otr	Couple de sortie	6077	6077	71/01/06	87
3206 = 16#0C86	ETI	Mot d'état étendu 0	2002/7	5FB9/08	71/01/07	81

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
3207 = 16#0C87	ULn	Tension d'alimentation puissance	2002/8	5FB9/09	71/01/08	92
3208 = 16#0C88	UOP	Tension moteur	2002/9	5FB9/0A	71/01/09	88
3209 = 16#0C89	tHd	Etat thermique variateur	2002/A	5FB9/0B	71/01/0A	92
3211 = 16#0C8B	OPr	Puissance moteur	2002/C	5FB9/0C	71/01/0C	88
3216 = 16#0C90	Otrn	Couple de sortie (mN)	2002/11	5FB9/10	2A/01/0B	88
3230 = 16#0C9E	APH	Consommation d'énergie	2002/1F	5FB9/15	71/01/1F	92
3231 = 16#0C9F	rtH	Temps de fonctionnement total du moteur	2002/20	5FB9/16	71/01/20	93
3232 = 16#0CA0	rtHI	Temps de fonctionnement intermédiaire du moteur	2002/21	5FB9/17	71/01/21	93
3233 = 16#0CA1	PtH	Temps de fonctionnement total du variateur	2002/22	5FB9/18	71/01/22	93
3235 = 16#0CA3	tAC	Temps d'alarme IGBT	2002/24	5FB9/1A	71/01/24	93
3250 = 16#0CB2	LRS1	Mot d'état étendu 1	2002/33	5FB9/1C	71/01/33	81
3251 = 16#0CB3	LRS2	Mot d'état étendu2	2002/34	5FB9/1D	71/01/34	82
3252 = 16#0CB4	LRS3	Mot d'état étendu 3	2002/35	5FB9/1E	71/01/35	82
3253 = 16#0CB5	LRS4	Mot d'état étendu 4	2002/36	5FB9/1F	71/01/36	83
3254 = 16#0CB6	LRS5	Mot d'état étendu 5	2002/37	5FB9/20	71/01/37	83
3255 = 16#0CB7	LRS6	Mot d'état étendu 6	2002/38	5FB9/21	71/01/38	84
3256 = 16#0CB8	LRS7	Mot d'état étendu 7	2002/39	5FB9/22	71/01/39	84
3257 = 16#0CB9	LRS8	Mot d'état étendu 8	2002/3A	5FB9/23	71/01/3A	85
3302 = 16#0CE6	UdP	Version du logiciel du variateur	2003/3	5FB0/0D	71/01/67	124
3340 = 16#0D0C	PAn0	Nom de l'appareil : caractères 1 et 2	2003/29	5FB0/25	71/01/8D	124
3341 = 16#0D0D	PAn1	Nom de l'appareil : caractères 3 et 4	2003/2A	5FB0/26	71/01/8E	124
3342 = 16#0D0E	PAn2	Nom de l'appareil : caractères 5 et 6	2003/2B	5FB0/27	71/01/8F	125
3343 = 16#0D0F	PAn3	Nom de l'appareil : caractères 7 et 8	2003/2C	5FB0/28	71/01/90	125
3344 = 16#0D10	PAn4	Nom de l'appareil : caractères 9 et 10	2003/2D	5FB0/29	71/01/91	125
3345 = 16#0D11	PAn5	Nom de l'appareil : caractères 11 et 12	2003/2E	5FB0/2A	71/01/92	125
3346 = 16#0D12	PAn6	Nom de l'appareil : caractères 13 et 14	2003/2F	5FB0/2B	71/01/93	125
3346 = 16#0D12	PAn7	Nom de l'appareil : caractères 15 et 16	2003/30	5FB0/2C	71/01/94	125
4001 = 16#FA1	L1d	[Retard 0-->1 LI1]	200A/2	5FBC/0E	75/01/02	167
4002 = 16#FA2	L2d	[Retard 0-->1 LI2]	200A/3	5FBC/0F	75/01/03	167
4003 = 16#FA3	L3d	[Retard 0-->1 LI3]	200A/4	5FBC/10	75/01/04	167

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
4004 = 16#FA4	L4d	[Retard 0-->1 LI4]	200A/5	5FBC/11	75/01/05	167
4005 = 16#FA5	L5d	[Retard 0-->1 LI5]	200A/6	5FBC/12	75/01/06	167
4006 = 16#FA6	L6d	[Retard 0-->1 LI6]	200A/7	5FBC/13	75/01/07	167
4007 = 16#FA7	L7d	[Retard 0-->1 LI7]	200A/8	5FBC/14	75/01/08	167
4008 = 16#FA8	L8d	[Retard 0-->1 LI8]	200A/9	5FBC/15	75/01/09	167
4009 = 16#FA9	L9d	[Retard 0-->1 LI9]	200A/A	5FBC/16	75/01/0A	167
4010 = 16#FAA	L10d	[Retard 0-->1 LI10]	200A/B	5FBC/17	75/01/0B	167
4011 = 16#FAB	L11d	[Retard 0-->4 LI11]	200A/C	5FBC/18	75/01/0C	167
4012 = 16#FAC	L12d	[Retard 0-->1 LI12]	200A/D	5FBC/19	75/01/0D	167
4013 = 16#FAD	L13d	[Retard 0-->1 LI13]	200A/E	5FBC/1A	75/01/0E	167
4014 = 16#FAE	L14d	[Retard 0-->1 LI14]	200A/F	5FBC/1B	75/01/0F	167
4201 = 16#1069	r1S	[R1 actif à]	200C/2	5FBC/1C	76/01/02	180
4202 = 16#106A	r2S	[R2 actif à]	200C/3	5FBC/1D	76/01/03	181
4203 = 16#106B	r3S	[R3 actif à]	200C/4	5FBC/1E	76/01/04	182
4204 = 16#106C	r4S	[R4 actif à]	200C/5	5FBC/1F	76/01/05	183
4209 = 16#1071	LO1S	[LO1 actif à]	200C/A	5FBC/20	76/01/0A	184
4210 = 16#1072	LO2S	[LO2 actif à]	200C/B	5FBC/21	76/01/0B	185
4211 = 16#1073	LO3S	[LO3 actif à]	200C/C	5FBC/22	76/01/0C	186
4212 = 16#1074	LO4S	[LO4 actif à]	200C/D	5FBC/23	76/01/0D	187
4221 = 16#107D	r1H	[Maintenance R1]	200C/16	5FBC/24	76/01/16	180
4222 = 16#107E	r2H	[Maintenance R2]	200C/17	5FBC/25	76/01/17	181
4223 = 16#107F	r3H	[Maintenance R3]	200C/18	5FBC/26	76/01/18	182
4224 = 16#1080	r4H	[Maintenance R4]	200C/19	5FBC/27	76/01/19	183
4229 = 16#1085	LO1H	[Maintenance LO1]	200C/1E	5FBC/28	76/01/1E	184
4230 = 16#1086	LO2H	[Maintenance LO2]	200C/1F	5FBC/29	76/01/1F	185
4231 = 16#1087	LO3H	[Maintenance LO3]	200C/20	5FBC/2A	76/01/20	186
4232 = 16#1088	LO4H	[Maintenance LO4]	200C/21	5FBC/2B	76/01/21	187
4241 = 16#1091	r1d	[Retard R1]	200C/2A	5FBC/2C	76/01/2A	180
4242 = 16#1092	r2d	[Retard R2]	200C/2B	5FBC/2D	76/01/2B	181
4243 = 16#1093	r3d	[Retard R3]	200C/2C	5FBC/2E	76/01/2C	182
4244 = 16#1094	r4d	[Retard R4]	200C/2D	5FBC/2F	76/01/2D	183

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
4249 = 16#1099	LO1d	[Retard LO1]	200C/32	5FBC/30	76/01/32	184
4250 = 16#109A	LO2d	[Retard LO2]	200C/33	5FBC/31	76/01/33	185
4251 = 16#109B	LO3d	[Retard LO3]	200C/34	5FBC/32	76/01/34	186
4252 = 16#109C	LO4d	[Retard LO4]	200C/35	5FBC/33	76/01/35	187
4402 = 16#1132	AI1t	[Type AI1]	200E/3	5FBC/34	77/01/03	169
4403 = 16#1133	AI2t	[Type AI2]	200E/4	5FBC/35	77/01/04	170
4404 = 16#1134	AI3t	[Type AI3]	200E/5	5FBC/36	77/01/05	172
4405 = 16#1135	AI4t	[Type AI4]	200E/6	5FBC/37	77/01/06	174
4412 = 16#113C	UIL1	[Valeur mini AI1]	200E/D	5FBC/38	77/01/0D	169
4413 = 16#113D	UIL2	[Valeur mini AI2]	200E/E	5FBC/39	77/01/0E	170
4415 = 16#113D	UIL4	[Valeur mini AI4]	200E/10	5FBC/3A	77/01/10	174
4422 = 16#1146	UIH1	[Valeur maxi AI1]	200E/17	5FBC/3B	77/01/17	169
4423 = 16#1147	UIH2	[Valeur maxi AI2]	200E/18	5FBC/3C	77/01/18	170
4425 = 16#1149	UIH4	[Valeur maxi AI4]	200E/1A	5FBC/3D	77/01/1A	174
4433 = 16#1151	CrL2	[Valeur mini AI2]	200E/22	5FBC/3E	77/01/22	170
4434 = 16#1152	CrL3	[Valeur mini AI3]	200E/23	5FBC/3F	77/01/23	172
4435 = 16#1153	CrL4	[Valeur mini AI4]	200E/24	5FBC/40	77/01/24	174
4443 = 16#115B	CrH2	[Valeur maxi AI2]	200E/2C	5FBC/41	77/01/2C	170
4444 = 16#115C	CrH3	[Valeur maxi AI3]	200E/2D	5FBC/42	77/01/2D	172
4445 = 16#115D	CrH4	[Valeur maxi AI4]	200E/2E	5FBC/43	77/01/2E	174
4452 = 16#1164	AI1F	[Filtre de AI1]	200E/35	5FBC/44	77/01/35	169
4453 = 16#1165	AI2F	[Filtre de AI2]	200E/36	5FBC/45	77/01/36	170
4454 = 16#1166	AI3F	[Filtre de AI3]	200E/37	5FBC/46	77/01/37	172
4455 = 16#1167	AI4F	[Filtre de AI4]	200E/38	5FBC/47	77/01/38	174
4462 = 16#116E	AI1E	[Point X interm AI1]	200E/3F	5FBC/48	77/01/3F	169
4463 = 16#116F	AI2E	[Point X interm AI2]	200E/40	5FBC/49	77/01/40	171
4464 = 16#1170	AI3E	[Point X interm AI3]	200E/41	5FBC/4A	77/01/4A	173
4465 = 16#1171	AI4E	[Point X internm AI4]	200E/42	5FBC/4B	77/01/42	175
4472 = 16#1178	AI1S	[Point Y interm AI1]	200E/49	5FBC/4C	77/01/49	169
4473 = 16#1179	AI2S	[Point Y interm AI2]	200E/4A	5FBC/4D	77/01/4A	171
4474 = 16#117A	AI3S	[Point Y interm AI3]	200E/4B	5FBC/4E	77/01/4A	173

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
4475 = 16#117B	AI4S	[Point Y interm AI4]	200E/4C	5FBC/4F	77/01/4C	175
4483 = 16#1183	AI2L	[Plage de AI2]	200E/54	5FBC/50	77/01/54	171
4484 = 16#1184	AI3L	[Plage de AI3]	200E/55	5FBC/51	77/01/55	172
4485 = 16#1185	AI4L	[Plage de AI4]	200E/56	5FBC/52	77/01/56	175
4601 = 16#11F9	AO1t	[Type AO1]	2010/2	5FBC/53	78/01/02	188
4602 = 16#11FA	AO2t	[Type AO2]	2010/3	5FBC/54	78/01/03	190
4603 = 16#11FB	AO3t	[Type AO3]	2010/4	5FBC/55	78/01/04	191
4611 = 16#1203	AO1F	[Filtre de AO1]	2010/C	5FBC/56	78/01/0C	189
4612 = 16#1204	AO2F	[Filtre de AO2]	2010/D	5FBC/57	78/01/0D	190
4613 = 16#1205	AO3F	[Filtre de AO3]	2010/E	5FBC/58	78/01/0E	191
4621 = 16#120D	UOL1	[Valeur mini AO1]	2010/16	5FBC/59	78/01/16	189
4622 = 16#120E	UOL2	[Valeur mini AO2]	2010/17	5FBC/5A	78/01/17	190
4623 = 16#120F	UOL3	[Valeur mini AO3]	2010/18	5FBC/5B	78/01/18	191
4631 = 16#1217	UOH1	[Valeur maxi AO1]	2010/20	5FBC/5C	78/01/20	189
4632 = 16#1218	UOH2	[Valeur maxi AO2]	2010/21	5FBC/5D	78/01/21	190
4633 = 16#1219	UOH3	[Valeur maxi AO3]	2010/22	5FBC/5E	78/01/22	191
4641 = 16#1221	AOL1	[Valeur mini AO1]	2010/2A	5FBC/5F	78/01/2A	188
4642 = 16#1222	AOL2	[Valeur mini AO2]	2010/2B	5FBC/60	78/01/2B	190
4643 = 16#1223	AOL3	[Valeur mini AO3]	2010/2C	5FBC/61	78/01/2C	191
4651 = 16#122B	AOH1	[Valeur maxi AO1]	2010/34	5FBC/62	78/01/34	188
4652 = 16#122C	AOH2	[Valeur maxi AO2]	2010/35	5FBC/63	78/01/35	190
4653 = 16#122D	AOH3	[Valeur maxi AO3]	2010/36	5FBC/64	78/01/36	191
5001 = 16#1389	r1	[Affectatoin R1]	2014/2	5FB3/7B	7A/01/02	179
5002 = 16#138A	r2	[Affectation R2]	2014/3	5FB3/7C	7A/01/03	181
5003 = 16#138B	r3	[Affectation R3]	2014/4	5FBC/67	7A/01/04	182
5004 = 16#138C	r4	[Affectation R4]	2014/5	5FBC/68	7A/01/05	183
5009 = 16#1391	LO1	[Affectation LO1]	2014/A	5FB3/7D	7A/01/0A	184
5010 = 16#1392	LO2	[Affectation LO2]	2014/B	5FBC/6A	7A/01/0B	185
5011 = 16#1393	LO3	[Affectation LO3]	2014/C	5FBC/6B	7A/01/0C	186
5012 = 16#1394	LO4	[Affectation LO4]	2014/D	5FBC/6C	7A/01/0D	187
5021 = 16#139D	AO1	[Affectation AO1]	2014/16	5FBC/6D	7A/01/16	188

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
5022 = 16#139E	AO2	[Affectation AO2]	2014/17	5FBC/6E	7A/01/17	190
5023 = 16#139F	AO3	[Affectation AO3]	2014/18	5FBC/6F	7A/01/18	191
5202 = 16#1452	IL1r	Image des entrées logiques	2016/3	5FB9/28	7B/01/03	95
5212 = 16#145C	OL1r	Image des sorties logiques	2016/D	5FB9/2A	7B/01/0D	95
5232 = 16#1470	AI1r	Image normée de l'entrée analogique 1	2016/21	5FB9/2F	7B/01/21	96
5233 = 16#1471	AI2r	Image normée de l'entrée analogique 2	2016/22	5FB9/30	7B/01/22	96
5234 = 16#1472	AI3r	Image normée de l'entrée analogique 3	2016/23	5FB9/31	7B/01/23	96
5235 = 16#1473	AI4r	Image normée de l'entrée analogique 4	2016/24	5FB9/32	7B/01/24	97
5242 = 16#147A	AI1C	Image physique de l'entrée analogique 1	2016/2B	5FB9/33	7B/01/2B	96
5243 = 16#147B	AI2C	Image physique de l'entrée analogique 2	2016/2C	5FB9/34	7B/01/2C	96
5244 = 16#147C	AI3C	Image physique de l'entrée analogique 3	2016/2D	5FB9/35	7B/01/2D	96
5245 = 16#147D	AI4C	Image physique de l'entrée analogique 4	2016/2E	5FB9/36	7B/01/2E	96
5261 = 16#148D	AO1r	Image normée la sortie analogique 1	2016/3E	5FB9/3A	7B/01/3E	97
5262 = 16#148E	AO2r	Image normée la sortie analogique 2	2016/3F	5FB9/3B	7B/01/3F	97
5263 = 16#148F	AO3r	Image normée la sortie analogique 3	2016/40	5FB9/3C	7B/01/40	98
5271 = 16#1497	AO1C	Image physique de la sortie analogique 1	2016/48	5FB9/3D	7B/01/48	97
5272 = 16#1498	AO2C	Image physique de la sortie analogique 2	2016/49	5FB9/3E	7B/01/49	97
5273 = 16#1499	AO3C	Image physique de la sortie analogique 3	2016/4A	5FB9/3F	7B/01/4A	97
5281 = 16 #14A1	AIU1	Retour du régulateur PID	2016/52	5FB9/40	7B/01/52	78
5282 = 16#14A2	AIC1	[Canal AI réseau]	2016/53	5FBC/70	7B/01/53	230
5604 = 16#15E4	PGI	Compteur de points codeur	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	98
5604 = 16#15E4	PGI	[Nombre impulsions]	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	159
5604 = 16#15E4	PGI	[Nombre impulsions]	201A/5	5FB3/7E	7D/01/05	177
5605 = 16#15E5	EnC	[Vérificateur codeur]	201A/6	5FB3/7F	7D/01/06	160
5605 = 16#15E5	EnC	[Vérification codeur]	201A/6	5FB3/7F	7D/01/06	177
5606 = 16#15E6	EnU	[Utilisation codeur]	201A/7	5FBC/73	7D/01/07	160



# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
5606 = 16#15E6	EnU	[Utilisation codeur]	201A/7	5FBC/73	7D/01/07	177
5607 = 16#15E7	ECC	[Accoupl. codeur]	201A/8	5FBC/74	7D/01/08	276
5608 = 16#15E8	EnS	[Signaux codeur]	201A/A	5FBC/75	7D/01/09	159
5608 = 16#15E8	EnS	[Signaux codeur]	201A/9	5FBC/75	7D/01/09	177
5609 = 16#15E9	ECt	[Temps vérif. codeur]	201A/A	5FBF/07	7D/01/0A	276
5610 = 16#15EA	PdI	Diviseur du compteur codeur variateur	201A/B	5FBC/76	7D/01/0B	131
5611 = 16#15EB	PUC	Compteur divisé du codeur variateur	201A/C	5FB9/41	7D/01/0C	132
64002 = 16#FA02	PSt	[Priorité STOP]	2262/3	5FBD/88	94/01/06	193
6401 = 16#1901	O01	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 1	2022/2	5FB3/81	81/01/02	132
6402 = 16#1902	O02	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 2	2022/3	5FB3/82	81/01/03	132
6403 = 16#1903	O03	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 3	2022/4	5FB3/83	81/01/04	132
6404 = 16#1904	O04	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 4	2022/5	5FB3/84	81/01/05	132
6405 = 16#1905	O05	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 5	2022/6	5FB3/85	81/01/06	133
6406 = 16#1906	O06	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 6	2022/7	5FB3/86	81/01/07	133
6407 = 16#1907	O07	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 7	2022/8	5FB3/87	81/01/08	133
6408 = 16#1908	O08	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 8	2022/9	5FB3/88	81/01/09	133
6409 = 16#1909	O09	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 9	2022/A	5FB3/89	81/01/0A	133
6410 = 16#190A	O10	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 10	2022/B	5FB3/8A	81/01/0B	133
6411 = 16#190B	O11	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 11	2022/C	5FB3/8B	81/01/0C	133
6412 = 16#190C	O12	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 12	2022/D	5FB3/8C	81/01/0D	134
6413 = 16#190D	O13	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 13	2022/E	5FB3/8D	81/01/0E	134
6414 = 16#190E	O14	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 14	2022/F	5FB3/8E	81/01/0F	134
6415 = 16#190F	O15	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 15	2022/10	5FB3/8F	81/01/10	134

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
6416 = 16#1910	O16	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 16	2022/11	5FB3/90	81/01/11	134
6417 = 16#1911	O17	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 17	2022/12	5FB3/91	81/01/12	134
6418 = 16#1912	O18	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 18	2022/13	5FB3/92	81/01/13	134
6419 = 16#1913	O19	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 19	2022/14	5FB3/93	81/01/14	135
6420 = 16#1914	O20	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 20	2022/15	5FB3/94	81/01/15	135
6421 = 16#1915	O21	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 21	2022/16	5FB3/95	81/01/16	135
6422 = 16#1916	O22	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 22	2022/17	5FB3/96	81/01/17	135
6423 = 16#1917	O23	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 23	2022/18	5FB3/97	81/01/18	135
64233 = 16#FAE9	Fdrd	Code de défaut Ethernet	2264/22	-	-	103
6424 = 16#1918	O24	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 24	2022/19	5FB3/98	81/01/19	135
6425 = 16#1919	O25	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 25	2022/1A	5FB3/99	81/01/1A	135
6426 = 16#191A	O26	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 26	2022/1B	5FB3/9A	81/01/1B	136
6427 = 16#191B	O27	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 27	2022/1C	5FB3/9B	81/01/1C	136
6428 = 16#191C	O28	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 28	2022/1D	5FB3/9C	81/01/1D	136
6429 = 16#191D	O29	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 29	2022/1E	5FB3/9D	81/01/1E	136
6430 = 16#191E	O30	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 30	2022/1F	5FB3/9E	81/01/1F	136
64300 = 16#FB2C	dCC0	Canal de commande actif au dernier défaut	2265/1	5FBA/08	9A/01/08	106
64301 = 16#FB2D	dCC1	Canal de commande actif au défaut n-1	2265/2	5FBA/09	9A/01/09	109
64302 = 16#FB2E	dCC2	Canal de commande actif au défaut n-2	2265/3	5FBA/0A	9A/01/0A	111
64303 = 16#FB2F	dCC3	Canal de commande actif au défaut n-3	2265/4	5FBA/0B	9A/01/0B	113
64304 = 16#FB30	dCC4	Canal de commande actif au défaut n-4	2265/5	5FBA/0C	9A/01/0C	115

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
64305 = 16#FB31	dCC5	Canal de commande actif au défaut n-5	2265/6	5FBA/0D	9A/01/0D	117
64306 = 16#FB32	dCC6	Canal de commande actif au défaut n-6	2265/7	5FBA/0E	9A/01/0E	119
64307 = 16#FB33	dCC7	Canal de commande actif au défaut n-7	2265/8	5FBA/0F	9A/01/0F	121
64308 = 16#FB34	dCC8	Canal de commande actif au défaut n-8	2265/9	5FBA/10	9A/01/10	123
6431 = 16#191F	O31	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 31	2022/20	5FB3/9F	81/01/20	136
64310 = 16#FB36	drC0	Canal de consigne actif au dernier défaut	2265/B	5FBA/11	9A/01/11	106
64311 = 16#FB37	drC1	Canal de consigne actif au défaut n-1	2265/C	5FBA/12	9A/01/12	109
64312 = 16#FB38	drC2	Canal de consigne actif au défaut n-2	2265/D	5FBA/13	9A/01/13	111
64313 = 16#FB39	drC3	Canal de consigne actif au défaut n-3	2265/E	5FBA/14	9A/01/14	113
64314 = 16#FB3A	drC4	Canal de consigne actif au défaut n-4	2265/F	5FBA/15	9A/01/15	115
64315 = 16#FB3B	drC5	Canal de consigne actif au défaut n-5	2265/10	5FBA/16	9A/01/16	117
64316 = 16#FB3C	drC6	Canal de consigne actif au défaut n-6	2265/11	5FBA/17	9A/01/17	119
64317 = 16#FB3D	drC7	Canal de consigne actif au défaut n-7	2265/12	5FBA/18	9A/01/18	121
64318 = 16#FB3E	drC8	Canal de consigne actif au défaut n-8	2265/13	5FBA/19	9A/01/19	123
6432 = 16#1920	O32	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 32	2022/21	5FB3/A0	81/01/21	136
6433 = 16#1921	O33	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 33	2022/22	5FB3/A1	81/01/22	137
6434 = 16#1922	O34	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 34	2022/23	5FB3/A2	81/01/23	137
6435 = 16#1923	O35	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 35	2022/24	5FB3/A3	81/01/24	137
6436 = 16#1924	O36	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 36	2022/25	5FB3/A4	81/01/25	137
6437 = 16#1925	O37	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 37	2022/26	5FB3/A5	81/01/26	137
6438 = 16#1926	O38	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 38	2022/27	5FB3/A6	81/01/27	137
6439 = 16#1927	O39	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 39	2022/28	5FB3/A7	81/01/28	137
6440 = 16#1928	O40	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 40	2022/29	5FB3/A8	81/01/29	138

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
6441 = 16#1929	O41	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 41	2022/2A	5FB3/A9	81/01/2A	138
6442 = 16#192A	O42	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 42	2022/2B	5FB3/AA	81/01/2B	138
6443 = 16#192B	O43	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 43	2022/2C	5FB3/AB	81/01/2C	138
6444 = 16#192C	O44	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 44	2022/2D	5FB3/AC	81/01/2D	138
6445 = 16#192D	O45	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 45	2022/2E	5FB3/AD	81/01/2E	138
6446 = 16#192E	O46	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 46	2022/2F	5FB3/AE	81/01/2F	138
6447 = 16#192F	O47	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 47	2022/30	5FB3/AF	81/01/30	139
6448 = 16#1930	O48	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 48	2022/31	5FB3/B0	81/01/31	139
6449 = 16#1931	O49	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 49	2022/32	5FB3/B1	81/01/32	139
6450 = 16#1932	O50	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 50	2022/33	5FC8/32	81/01/33	139
6901 = 16#1AF5	PIL1	Image des entrées logiques du "Controller Inside"	2027/2	5FB9/49	83/01/66	131
6911 = 16#1AFF	POL1	Image des sorties logiques du "Controller Inside"	2027/C	5FB9/4A	83/01/70	131
6942 = 16#1B1E	PAI1	Image physique de l'entrée analogique 1	2027/2B	5FB9/4B	83/01/8F	131
6943 = 16#1B1F	PAI2	Image physique de l'entrée analogique 2	2027/2C	5FB9/4C	83/01/90	131
6971 = 16#1B3B	PAO1	Image physique de la sortie analogique 1	2027/48	5FB9/4D	83/01/AC	131
6972 = 16#1B3C	PAO2	Image physique de la sortie analogique 2	2027/49	5FB9/4E	83/01/AD	131
7002 = 16#1B5A	IPL	[Perte phase réseau]	2028/3	5FB3/BE	84/01/03	266
7003 = 16#1B5B	LFL2	[AI2 Perte 4-20 mA]	2028/4	5FB3/BF	84/01/04	273
7004 = 16#1B5C	StP	[Prévention sous U]	2028/5	5FB3/C0	84/01/05	271
7005 = 16#1B5D	Sdd	[Détection dévirage]	2028/6	5FB3/C1	84/01/06	276
7006 = 16#1B5E	EPL	[Gestion défaut ext]	2028/7	5FB3/C2	84/01/07	269
7008 = 16#1B60	OHL	[Gestion surchauffe]	2028/9	5FBC/8C	84/01/09	267
7009 = 16#1B61	OLL	[Gestion surcharge]	2028/A	5FBC/8D	84/01/0A	265

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
7010 = 16#1B62	SLL	[Gest. déf. Mdb]	2028/B	5FBC/8E	84/01/0B	275
7011 = 16#1B63	COL	[Gest. déf. CANopen]	2028/C	5FBC/8F	84/01/0C	275
7012 = 16#1B64	tnL	[Gestion défaut tnF]	2028/D	5FBC/90	84/01/0D	279
7013 = 16#1B65	LFL3	[AI3 Perte 4-20 mA]	2028/E	5FB3/C3	84/01/0E	273
7014 = 16#1B66	LFL4	[AI4 Perte 4-20 mA]	2028/F	5FB3/C4	84/01/0F	273
7015 = 16#1B67	CLL	[Gest. déf. Network]	2028/10	5FBC/93	84/01/10	275
7080 = 16#1BA8	LFF	[Vitesse de repli]	2028/51	5FB3/C5	84/01/51	279
7081 = 16#1BA9	Odt	[Temps perte phase]	2028/52	5FBF/08	84/01/52	266
7121 = 16#1BD1	Lft	Code de défaut Altivar	2029/16	5FB3/C8	84/01/7A	100
7122 = 16#1BD2	Atr	[Redémarrage auto]	2029/17	5FB3/C9	84/01/7B	262
7123 = 16#1BD3	tAr	[Tmax redémarrage]	2029/18	5FBC/96	84/01/7C	262
7124 = 16#1BD4	rSF	[Reset défauts]	2029/19	5FBC/97	84/01/7D	261
7125 = 16#1BD5	Inh	[Affect. inhib. déf.]	2029/1A	5FBC/98	84/01/7E	274
7130 = 16#1BDA	CIC	Configuration incorrecte	2029/1F	5FB6/1A	84/01/83	102
7131 = 16#1BDB	EtF	[Affect. défaut ext]	2029/20	5FBC/99	84/01/84	269
7132 = 16#1BDC	CnF	Code de défaut de la carte réseau	2029/21	5FB0/96	84/01/85	102
7133 = 16#1BDD	APF	Code de défaut de la carte "Controller Inside"	2029/22	5FB0/97	84/01/86	102
7134 = 16#1BDE	ILF1	Code de défaut de la carte option 1	2029/23	5FB0/98	84/01/87	103
7135 = 16#1BDF	ILF2	Code de défaut de la carte option 2	2029/24	5FB0/99	84/01/88	103
7200 = 16#1C20	dP0	Code de défaut au dernier défaut	202A/1	5FB9/55	85/01/01	105
7201 = 16#1C21	dP1	Code de défaut au défaut n-1	202A/2	5FB9/56	85/01/02	107
7202 = 16#1C22	dP2	Code de défaut au défaut n-2	202A/3	5FB9/57	85/01/03	109
7203 = 16#1C23	dP3	Code de défaut au défaut n-3	202A/4	5FB9/58	85/01/04	111
7204 = 16#1C24	dP4	Code de défaut au défaut n-4	202A/5	5FB9/59	85/01/05	113
7205 = 16#1C25	dP5	Code de défaut au défaut n-5	202A/6	5FB9/5A	85/01/06	115
7206 = 16#1C26	dP6	Code de défaut au défaut n-6	202A/7	5FB9/5B	85/01/07	117
7207 = 16#1C27	dP7	Code de défaut au défaut n-7	202A/8	5FB9/5C	85/01/08	119
7208 = 16#1C28	dP8	Code de défaut au défaut n-8	202A/9	5FB9/5D	85/01/09	121
7210 = 16#1C2A	EP0	Mot d'état au dernier défaut	202A/B	5FB9/5E	85/01/0B	105
7211 = 16#1C2B	EP1	Mot d'état au défaut n-1	202A/C	5FB9/5F	85/01/0C	108
7212 = 16#1C2C	EP2	Mot d'état au défaut n-2	202A/D	5FB9/60	85/01/0D	110

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
7213 = 16#1C2D	EP3	Mot d'état au défaut n-3	202A/E	5FB9/61	85/01/0E	112
7214 = 16#1C2E	EP4	Mot d'état au défaut n-4	202A/F	5FB9/62	85/01/0F	114
7215 = 16#1C2F	EP5	Mot d'état au défaut n-5	202A/10	5FB9/63	85/01/10	116
7216 = 16#1C30	EP6	Mot d'état au défaut n-6	202A/11	5FB9/64	85/01/11	118
7217 = 16#1C31	EP7	Mot d'état au défaut n-7	202A/12	5FB9/65	85/01/12	120
7218 = 16#1C32	EP8	Mot d'état au défaut n-8	202A/13	5FB9/66	85/01/13	122
7220 = 16#1C34	IP0	Mot d'état étendu 0 au dernier défaut	202A/15	5FB9/67	85/01/15	106
7221 = 16#1C35	IP1	Mot d'état étendu au défaut n-1	202A/16	5FB9/68	85/01/16	108
7222 = 16#1C36	IP2	Mot d'état étendu au défaut n-2	202A/17	5FB9/69	85/01/17	110
7223 = 16#1C37	IP3	Mot d'état étendu au défaut n-3	202A/18	5FB9/6A	85/01/18	112
7224 = 16#1C38	IP4	Mot d'état étendu au défaut n-4	202A/19	5FB9/6B	85/01/19	114
7225 = 16#1C39	IP5	Mot d'état étendu au défaut n-5	202A/1A	5FB9/6C	85/01/1A	116
7226 = 16#1C3A	IP6	Mot d'état étendu au défaut n-6	202A/1B	5FB9/6D	85/01/1B	118
7227 = 16#1C3B	IP7	Mot d'état étendu au défaut n-7	202A/1C	5FB9/6E	85/01/1C	120
7228 = 16#1C3C	IP8	Mot d'état étendu au défaut n-8	202A/1D	5FB9/6F	85/01/1D	122
7230 = 16#1C3E	CMP0	Mot de commande au dernier défaut	202A/1F	5FB9/70	85/01/1F	106
7231 = 16#1C3F	CMP1	Mot de commande au défaut n-1	202A/20	5FB9/71	85/01/20	108
7232 = 16#1C40	CMP2	Mot de commande au défaut n-2	202A/21	5FB9/72	85/01/21	110
7233 = 16#1C41	CMP3	Mot de commande au défaut n-3	202A/22	5FB9/73	85/01/22	112
7234 = 16#1C42	CMP4	Mot de commande au défaut n-4	202A/23	5FB9/74	85/01/23	114
7235 = 16#1C43	CMP5	Mot de commande au défaut n-5	202A/24	5FB9/75	85/01/24	116
7236 = 16#1C44	CMP6	Mot de commande au défaut n-6	202A/25	5FB9/76	85/01/25	118
7237 = 16#1C45	CMP7	Mot de commande au défaut n-7	202A/26	5FB9/77	85/01/26	120
7238 = 16#1C46	CMP8	Mot de commande au défaut n-8	202A/27	5FB9/78	85/01/27	122
7240 = 16#1C48	LCP0	Courant moteur au dernier défaut	202A/29	5FB9/79	85/01/29	105
7241 = 16#1C49	LCP1	Courant moteur au défaut n-1	202A/2A	5FB9/7A	85/01/2A	108
7242 = 16#1C4A	LCP2	Courant moteur au défaut n-2	202A/2B	5FB9/7B	85/01/2B	110
7243 = 16#1C4B	LCP3	Courant moteur au défaut n-3	202A/2C	5FB9/7C	85/01/2C	112
7244 = 16#1C4C	LCP4	Courant moteur au défaut n-4	202A/2D	5FB9/7D	85/01/2D	114
7245 = 16#1C4D	LCP5	Courant moteur au défaut n-5	202A/2E	5FB9/7E	85/01/2E	116

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
7246 = 16#1C4E	LCP6	Courant moteur au défaut n-6	202A/2F	5FB9/7F	85/01/2F	118
7247 = 16#1C4F	LCP7	Courant moteur au défaut n-7	202A/30	5FB9/80	85/01/30	120
7248 = 16#1C50	LCP8	Courant moteur au défaut n-8	202A/31	5FB9/81	85/01/31	122
7250 = 16#1C52	rFP0	Fréquence de sortie au dernier défaut	202A/33	5FB9/82	85/01/33	105
7251 = 16#1C53	rFP1	Fréquence de sortie au défaut n-1	202A/34	5FB9/83	85/01/34	108
7252 = 16#1C54	rFP2	Fréquence de sortie au défaut n-2	202A/35	5FB9/84	85/01/35	110
7253 = 16#1C55	rFP3	Fréquence de sortie au défaut n-3	202A/36	5FB9/85	85/01/36	112
7254 = 16#1C56	rFP4	Fréquence de sortie au défaut n-4	202A/37	5FB9/86	85/01/37	114
7255 = 16#1C57	rFP5	Fréquence de sortie au défaut n-5	202A/38	5FB9/87	85/01/38	116
7256 = 16#1C58	rFP6	Fréquence de sortie au défaut n-6	202A/39	5FB9/88	85/01/39	118
7257 = 16#1C59	rFP7	Fréquence de sortie au défaut n-7	202A/3A	5FB9/89	85/01/3A	120
7258 = 16#1C5A	rFP8	Fréquence de sortie au défaut n-8	202A/3B	5FB9/8A	85/01/3B	122
7260 = 16#1C5C	rtP0	Temps de fonctionnement du moteur au dernier défaut	202A/3D	5FB9/8B	85/01/3D	107
7261 = 16#1C5D	rtP1	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-1	202A/3E	5FB9/8C	85/01/3E	109
7262 = 16#1C5E	rtP2	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-2	202A/3F	5FB9/8D	85/01/3F	111
7263 = 16#1C5F	rtP3	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-3	202A/40	5FB9/8E	85/01/40	113
7264 = 16#1C60	rtP4	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-4	202A/41	5FB9/8F	85/01/41	115
7265 = 16#1C61	rtP5	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-5	202A/42	5FB9/90	85/01/42	117
7266 = 16#1C62	rtP6	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-6	202A/43	5FB9/91	85/01/43	119
7267 = 16#1C63	rtP7	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-7	202A/44	5FB9/92	85/01/44	121
7268 = 16#1C64	rtP8	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-8	202A/45	5FB9/93	85/01/45	123
7270 = 16#1C66	ULP0	Tension d'alimentation puissance au dernier défaut	202A/47	5FB9/94	85/01/47	105
7271 = 16#1C67	ULP1	Tension d'alimentation au défaut n-1	202A/48	5FB9/95	85/01/48	108
7272 = 16#1C68	ULP2	Tension d'alimentation au défaut n-2	202A/49	5FB9/96	85/01/49	110
7273 = 16#1C69	ULP3	Tension d'alimentation au défaut n-3	202A/4A	5FB9/97	85/01/4A	112

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
7274 = 16#1C6A	ULP4	Tension d'alimentation au défaut n-4	202A/4B	5FB9/98	85/01/4B	114
7275 = 16#1C6B	ULP5	Tension d'alimentation au défaut n-5	202A/4C	5FB9/99	85/01/4C	116
7276 = 16#1C6C	ULP6	Tension d'alimentation au défaut n-6	202A/4D	5FB9/9A	85/01/4D	118
7277 = 16#1C6D	ULP7	Tension d'alimentation au défaut n-7	202A/4E	5FB9/9B	85/01/4E	120
7278 = 16#1C6E	ULP8	Tension d'alimentation au défaut n-8	202A/4F	5FB9/9C	85/01/4F	122
7280 = 16#1C70	tHP0	Etat thermique moteur au dernier défaut	202A/51	5FB9/9D	85/01/51	105
7281 = 16#1C71	tHP1	Etat thermique moteur au défaut n-1	202A/52	5FB9/9E	85/01/52	108
7282 = 16#1C72	tHP2	Etat thermique moteur au défaut n-2	202A/53	5FB9/9F	85/01/53	110
7283 = 16#1C73	tHP3	Etat thermique moteur au défaut n-3	202A/54	5FB9/A0	85/01/54	112
7284 = 16#1C74	tHP4	Etat thermique moteur au défaut n-4	202A/55	5FB9/A1	85/01/55	114
7285 = 16#1C75	tHP5	Etat thermique moteur au défaut n-5	202A/56	5FB9/A2	85/01/56	116
7286 = 16#1C76	tHP6	Etat thermique moteur au défaut n-6	202A/57	5FB9/A3	85/01/57	118
7287 = 16#1C77	tHP7	Etat thermique moteur au défaut n-7	202A/58	5FB9/A4	85/01/58	120
7288 = 16#1C78	tHP8	Etat thermique moteur au défaut n-8	202A/59	5FB9/A5	85/01/59	122
7290 = 16#1C7A	CrP0	Canaux actifs au dernier défaut	202A/5B	5FB9/A6	85/01/5B	107
7291 = 16#1C7B	CrP1	Canaux actifs au défaut n-1	202A/5C	5FB9/A7	85/01/5C	109
7292 = 16#1C7C	CrP2	Canaux actifs au défaut n-2	202A/5D	5FB9/A8	85/01/5D	111
7293 = 16#1C7D	CrP3	Canaux actifs au défaut n-3	202A/5E	5FB9/A9	85/01/5E	113
7294 = 16#1C7E	CrP4	Canaux actifs au défaut n-4	202A/5F	5FB9/AA	85/01/5F	115
7295 = 16#1C7F	CrP5	Canaux actifs au défaut n-5	202A/60	5FB9/AB	85/01/60	117
7296 = 16#1C80	CrP6	Canaux actifs au défaut n-6	202A/61	5FB9/AC	85/01/61	119
7297 = 16#1C81	CrP7	Canaux actifs au défaut n-7	202A/62	5FB9/AD	85/01/62	121
7298 = 16#1C82	CrP8	Canaux actifs au défaut n-8	202A/63	5FB9/AE	85/01/63	123
7300 = 16#1C84	Md0	Date au dernier défaut	202B/1	5FB9/AF	85/01/65	107
7301 = 16#1C85	Md1	Date au défaut n-1	202B/2	5FB9/B0	85/01/66	109
7302 = 16#1C86	Md2	Date au défaut n-2	202B/3	5FB9/B1	85/01/67	111
7303 = 16#1C87	Md3	Date au défaut n-3	202B/4	5FB9/B2	85/01/68	113
7304 = 16#1C88	Md4	Date au défaut n-4	202B/5	5FB9/B3	85/01/69	115
7305 = 16#1C89	Md5	Date au défaut n-5	202B/6	5FB9/B4	85/01/6A	117
7306 = 16#1C8A	Md6	Date au défaut n-6	202B/7	5FB9/BE	85/01/6B	119
7307 = 16#1C8B	Md7	Date au défaut n-7	202B/8	5FB9/B6	85/01/6C	121



# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
7308 = 16#1C8C	Md8	Date au défaut n-8	202B/9	5FB9/B7	85/01/6D	123
7310 = 16#1C8E	dM0	Heure au dernier défaut	202B/B	5FB9/B8	85/01/6F	107
7311 = 16#1C8F	dM1	Heure au défaut n-1	202B/C	5FB9/B9	85/01/70	109
7312 = 16#1C90	dM2	Heure au défaut n-2	202B/D	5FB9/BA	85/01/71	111
7313 = 16#1C91	dM3	Heure au défaut n-3	202B/E	5FB9/BB	85/01/72	113
7314 = 16#1C92	dM4	Heure au défaut n-4	202B/F	5FB9/BC	85/01/73	115
7315 = 16#1C93	dM5	Heure au défaut n-5	202B/10	5FB9/BD	85/01/74	117
7316 = 16#1C94	dM6	Heure au défaut n-6	202B/11	5FB9/B5	85/01/75	119
7317 = 16#1C95	dM7	Heure au défaut n-7	202B/12	5FB9/BF	85/01/76	121
7318 = 16#1C96	dM8	Heure au défaut n-8	202B/13	5FB9/C0	85/01/77	123
7391 = 16#1CDF	dAY	Date	202B/5C	5FB9/CA	85/01/C0	132
7392 = 16#1CE0	tIME	Heure	202B/5D	5FB9/CB	85/01/C1	132
7393 = 16#1CE1	Fnb	Compteur de défauts	202B/5E	5FB9/CC	99/01/CC	104
8001 = 16#1F41	SCS	Mémorisation de configuration	2032/2	5FBC/9A	9C/01/9A	69
8002 = 16#1F42	FCS	Rappel de configuration	2032/3	5FBC/9B	9C/01/9B	69
8020 = 16#1F54	CNFS	Configuration active	2032/15	5FB9/CD	89/01/15	67
8020 = 16#1F54	CNFS	[Config. Active]	2032/15	5FB9/CD	89/01/15	86
8021 = 16#1F55	CHA1	Affectation pour 2 jeux	2032/16	5FBC/9C	9C/01/9C	70
8021 = 16#1F55	CnF1	[2 configurations]	2032/16	5FBC/9C	89/01/16	251
8021 = 16#1F55	CNF1	Affectation pour 2 configurations	2032/16	5FBC/9C	9C/01/9C	67
8022 = 16#1F56	CHA2	Affectation pour 3 jeux	2032/17	5FBC/9D	9C/01/9D	70
8022 = 16#1F56	CnF2	[3 configurations]	2032/17	5FBC/9D	89/01/17	252
8022 = 16#1F56	CNF2	Affectation pour 3 configurations	2032/17	5FBC/9D	9C/01/9D	67
8025 = 16#1F59	CHM	[Multimoteurs]	2032/1A	5FBC/9E	89/01/1A	251
8401 = 16#20D1	CHCF	[Profil]	2036/2	5FBC/9F	8B/01/02	193
8402 = 16#20D2	COP	[Copie Canal 1 <--> 2]	2036/3	5FBC/A0	8B/01/03	195
8411 = 16#20DB	rFC	[Commutation réf.2]	2036/C	5FBC/A2	8B/01/0C	195
8412 = 16#20DC	rCb	[Commut. réf. 1B]	2036/D	5FBC/A3	8B/01/0D	198
8413 = 16#20DD	Fr1	[Canal réf. 1]	2036/E	5FBC/A4	8B/01/0E	193
8414 = 16#20DE	Fr2	[Canal réf. 2]	2036/F	5FBC/A5	8B/01/0F	195
8415 = 16#20DF	Fr1b	[Canal réf. 1B]	2036/10	5FBC/A6	8B/01/10	198

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
8421 = 16#20D1	CCS	[Commutation cmd]	2036/16	5FBC/A7	8B/01/16	194
8423 = 16#20E7	Cd1	[Canal Cde 1]	2036/18	5FBC/A8	8B/01/18	194
8424 = 16#20E8	Cd2	[Canal Cde 2]	2036/19	5FBC/A9	8B/01/19	194
8441 = 16#20F9	CRC	Canal de consigne actif	2036/2A	5FB9/CE	8B/01/2A	85
8442 = 16#20FA	CCC	Canal de commande actif	2036/2B	5FB9/CF	8B/01/2B	86
8491 = 16#212B	SPM	[Aff. mémo. réf.]	2036/5C	5FBC/AD	8B/01/5C	218
8502 = 16#2136	LFR	Consigne de fréquence	2037/3	5FB6/1C	8B/01/67	77
8503 = 16#2137	PISP	Consigne du régulateur PID	2037/4	5FB6/1D	8B/01/68	78
8504 = 16#2138	CMI	Mot de commande étendu	2037/5	5FB6/1E	8B/01/69	76
8505 = 16#2139	LTR	Consigne de couple	6071	6071	8B/01/6A	77
8601 = 16#2199	CMd	Mot de commande	6040	6040	B7/01/01	74
8602 = 16#219A	LFRD	Consigne de vitesse	6042	6042	2A/01/08	77
8603 = 16#219B	ETA	Mot d'état	6041	6041	71/01/02	79
8604 = 16#219C	rFrd	Vitesse de sortie	6044	6044	2A/01/07	87
8605 = 16#219D	FrHd	Référence de vitesse avant la rampe	2038/6	5FB9/D6	8C/01/06	89
8606 = 16#219E	Errd	Code de défaut DSP402	603F	5FB9/D7	8C/01/07	99
8611 = 16#21A3	SPAL	Delta vitesse d'accélération	6048/1	6048/1	8C/01/0C	140
8613 = 16#21A5	SPAt	Delta temps d'accélération	6048/2	6048/2	8C/01/0E	140
8614 = 16#21A6	SPdL	Delta vitesse de décélération	6049/1	6049/1	8C/01/0F	140
8616 = 16#21A8	SPdt	Delta temps de décélération	6049/2	6049/2	8C/01/11	141
8641 = 16#21C1	FrOd	Référence de vitesse après la rampe	6043	5FB9/D8	8C/01/2A	89
8642 = 16#21C2	SPFn	Numérateur du coefficient de consigne de vitesse	604B/1	604B/1	8C/01/2B	141
8643 = 16#21C3	SPFd	Dénominateur du coefficient de consigne de vitesse	604B/2	604B/2	8C/01/2C	142
9001 = 16#2329	ACC	[Accélération]	203C/2	5FBF/1E	8E/01/02	201
9002 = 16#232A	dEC	[Décélération]	203C/3	5FBF/1F	8E/01/03	201
9003 = 16#232B	brA	[Adapt. rampe déc]	203C/4	5FB3/CA	8E/01/04	204
9004 = 16#232C	rPt	[Forme rampe]	203C/5	5FB3/CB	8E/01/05	201
9005 = 16#232D	tA1	[Arrondi déb. Acc]	203C/6	5FB3/CC	8E/01/06	202
9006 = 16#232E	tA2	[Arrondi fin Acc]	203C/7	5FB3/CD	8E/01/07	202
9007 = 16#232F	tA3	[Arrondi déb. Déc]	203C/8	5FB3/CE	8E/01/08	202

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
9008 = 16#2330	tA4	[Arrondi fin Déc]	203C/9	5FB3/CF	8E/01/09	202
9010 = 16#2332	rPS	[Comm. rampe]	203C/B	5FBC/B3	8E/01/0B	203
9011 = 16#2333	FrT	[Seuil rampe 2]	203C/C	5FB3/D0	8E/01/0C	202
9012 = 16#2334	AC2	[Accélération 2]	203C/D	5FBF/24	8E/01/0D	217
9012 = 16#2334	AC2	[Accélération 2]	203C/D	5FBF/24	8E/01/0D	203
9013 = 16#2335	dE2	[Décélération 2]	203C/E	5FBF/25	8E/01/0E	203
9013 = 16#2335	dE2	[Décélération 2]	203C/E	5FBF/25	8E/01/0E	217
9020 = 16#233C	Inr	[Incrément rampe]	203C/15	5FBF/26	8E/01/15	201
9021 = 16#233D	FrO	Référence de fréquence après la rampe	203C/16	5FB9/D9	8E/01/16	89
9103 = 16#238F	SPG	[Gain prop. vit.]	203D/4	5FB3/D1	8E/01/68	145
9104 = 16#2390	SlT	[Temps integr. vit.]	203D/5	5FBF/28	8E/01/69	146
9105 = 16#2391	SFC	[K filtre boucle vit.]	203D/6	5FBF/29	8E/01/6A	145
9201 = 16#23F1	CLI	[Limitation courant]	203E/2	5FB3/D2	8F/01/02	146
9201 = 16#23F1	CLI	[Limitation courant]	203E/2	5FB3/D2	8F/01/02	162
9201 = 16#23F1	CLI	[Limitation courant]	203E/2	5FB3/D2	93/01/D2	243
9202 = 16#23F2	LC2	[Activ. I limit. 2]	203E/3	5FBC/B5	8F/01/03	243
9203 = 16#23F3	CL2	[Valeur I limit. 2]	203E/4	5FBF/2B	8F/01/04	243
9210 = 16#23FA	tLA	[Act. lim. couple AI]	203E/B	5FBC/B6	8F/01/0B	241
9211 = 16#23FB	tLIM	[Lim. couple moteur]	203E/C	5FBF/2C	8F/01/0C	241
9212 = 16#23FC	tLIG	[Lim. couple généré.]	203E/D	5FBF/2D	8F/01/0D	241
9213 = 16#23FD	tLC	[Act. lim. analogique]	203E/E	5FBC/B7	8F/01/0E	242
9214 = 16#23FE	tAA	[Affect. réf. couple]	203E/F	5FBC/B8	8F/01/0F	242
9220 = 16#2404	tSS	[Comm. couple/vit]	203E/15	5FBC/B9	8F/01/15	238
9221 = 16#2405	tr1	[Canal réf. de couple]	203E/16	5FBC/BA	8F/01/16	238
9222 = 16#2406	tSd	[Signe réf. couple]	203E/17	5FBC/BB	8F/01/17	239
9223 = 16#2407	dbn	[Bande morte -]	203E/18	5FBF/2E	8F/01/18	240
9224 = 16#2408	dbP	[Bande morte +]	203E/19	5FBF/2F	8F/01/19	240
9225 = 16#2409	trt	[Ratio couple]	203E/1A	5FBF/30	8F/01/1A	239
9226 = 16#240A	trP	[T. rampe couple]	203E/1B	5FBF/31	8F/01/1B	239
9227 = 16#240B	tSt	[Arrêt contról. couple]	203E/1C	5FBC/BC	8F/01/1C	239
9228 = 16#240C	tOb	[Gest. déf. R. couple]	203E/1D	5FBC/BD	8F/01/1D	240

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
9229 = 16#240D	rtO	[R. couple time out]	203E/1E	5FBF/32	8F/01/1E	240
9230 = 16#240E	SPt	[T. maintien flux]	203E/1F	5FBF/33	8F/01/1F	240
9231 = 16#240F	trr	Référence de couple avant la rampe	203E/20	5FB9/DB	8F/01/20	90
9232 = 16#2410	trO	Référence de couple après la rampe	203E/21	5FB9/DC	8F/01/21	90
9240 = 16#2418	SSb	[Arrêt lim. I/couple]	203E/29	5FBC/BE	8F/01/29	277
9241 = 16#2419	StO	[Time out limit. I]	203E/2A	5FBF/34	8F/01/2A	277
9260 = 16#242C	Int	[Unité de couple]	203E/3D	5FBF/35	8F/01/3D	238
9261 = 16#242D	LtCr	Consigne de couple (Nm)	203E/3E	5FB6/3D	2A/01/0C	77
9601 = 16#2581	UnS	[Tension nom. mot.]	2042/2	5FB3/D3	77/01/10	148
9602 = 16#2582	FrS	[Fréq. nom. mot.]	2042/3	5FB3/D4	91/01/03	149
9603 = 16#2583	nCr	[Courant nom. mot.]	2042/4	5FB3/D5	91/01/04	148
9604 = 16#2584	nSP	[Vitesse nom. mot.]	2042/5	5FB3/D6	91/01/05	149
9605 = 16#2585	nSL	[NSLr]	2042/6	5FB9/DD	91/01/06	157
9607 = 16#2587	Ctt	[Type cde moteur]	2042/8	5FC2/06	91/01/08	150
9608 = 16#2588	tUn	[Auto-réglage]	2042/9	5FB3/D7	91/01/09	149
9609 = 16#2589	tUS	[Etat Auto-réglage]	2042/A	5FC2/08	91/01/0A	150
9610 = 16#258A	tUL	[Affect. auto-réglage]	2042/B	5FBC/EF	91/01/0B	253
9611 = 16#258B	OPL	[Perte phase moteur]	2042/C	5FB3/D8	91/01/0C	266
9612 = 16#258C	tHt	[Type protect. mot]	2042/D	5FB3/D9	91/01/0D	264
9613 = 16#258D	nPr	[Puissance nom. mot.]	2042/E	5FC2/0A	91/01/0E	148
9615 = 16#258F	AUt	[Auto-réglage auto]	2042/10	5FC2/0B	91/01/10	149
9618 = 16#2592	PPn	[Pr]	2042/13	5FB3/DA	91/01/13	158
9622 = 16#2596	ItH	[Courant therm. mot.]	2042/17	5FB3/DB	2A/01/0A	145
9623 = 16#2597	UFr	[Compensation RI]	2042/18	5FC2/0E	91/01/18	156
9625 = 16#2599	SLP	[Comp. glissement]	2042/1A	5FB3/DC	91/01/1A	156
9630 = 16#259E	tHr	Etat thermique moteur	2042/1F	5FB9/DE	91/01/1F	92
9640 = 16#25A8	rSM	Résistance statorique à froid moteur asynchrone	2042/29	5FB9/DF	91/01/29	94
9640 = 16#25A8	rSM	[R1r]	2042/29	5FB9/DF	91/01/29	157
9642 = 16#25AA	rSA	[R1w]	2042/2B	5FC2/11	91/01/2B	158
9650 = 16#25B2	IdM	Courant magnétisant	2042/33	5FB9/E0	91/01/33	93
9650 = 16#25B2	IdM	[ldr]	2042/33	5FB9/E0	91/01/33	157

# Index des adresses logiques des paramètres

Adresse logique	Code	Nom	Index CANopen	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
9652 = 16#25B4	IdA	[ldw]	2042/35	5FC2/15	91/01/35	158
9660 = 16#25BC	LFM	Inductance de fuite	2042/3D	5FB9/E1	91/01/3D	94
9660 = 16#25BC	LFM	[Lfr]	2042/3D	5FB9/E1	91/01/3D	157
9662 = 16#25BE	LFA	[Lfw]	2042/3F	5FC2/19	91/01/3F	158
9665 = 16#25C1	trM	Constante de temps rotorique	2042/42	5FB9/E2	91/01/42	94
9665 = 16#25C1	trM	[T2r]	2042/42	5FB9/E2	91/01/42	157
9667 = 16#25C3	trA	[T2w]	2042/44	5FC2/1C	91/01/44	158
9670 = 16#25C6	nCrS	[Courant nom. syn.]	2042/47	5FC2/1E	91/01/47	154
9671 = 16#25C7	nSPS	[Vitesse nom. syn.]	2042/48	5FC2/1F	91/01/48	154
9672 = 16#25C8	PPnS	[Paires pôles syn.]	2042/49	5FC2/20	91/01/49	154
9673 = 16#25C9	PHS	[Constante FEM syn.]	2042/4A	5FC2/21	91/01/4A	154
9674 = 16#25CA	LdS	[Inductance axe d]	2042/4B	5FC2/22	91/01/4B	154
9675 = 16#25CB	LqS	[Inductance axe q]	2042/4C	5FC2/23	91/01/4C	155
9679 = 16#25CF	FrSS	[Fréq. nom. syn.]	2042/50	5FC2/24	91/01/50	159
9680 = 16#25D0	rSMS	Résistance statorique à froid moteur synchrone	2042/51	5FB9/E3	91/01/51	94
9680 = 16#25D0	rSMS	[R1rS]	2042/51	5FB9/E3	91/01/51	159
9682 = 16#25D2	rSAS	[Résist. stator syn.]	2042/53	5FC2/26	91/01/53	155

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
6040	CMd	Mot de commande	8601 = 16#2199	6040	B7/01/01	74
6041	ETA	Mot d'état	8603 = 16#219B	6041	71/01/02	79
6042	LFRD	Consigne de vitesse	8602 = 16#219A	6042	2A/01/08	77
6043	FrOd	Référence de vitesse après la rampe	8641 = 16#21C1	5FB9/D8	8C/01/2A	89
6044	rFrd	Vitesse de sortie	8604 = 16#219C	6044	2A/01/07	87
6071	LTR	Consigne de couple	8505 = 16#2139	6071	8B/01/6A	77
6077	Otr	Couple de sortie	3205 = 16#0C85	6077	71/01/06	87
2000/10	bFr	[Standard fréq. mot.]	3015 = 16#BC7	5FBC/05	70/01/10	148
2000/12	InV	Courant nominal du variateur	3017 = 16#0BC9	5FB0/07	70/01/12	124
2000/35	CFG	[Macro configuration]	3052 = 16#BEC	5FBC/07	70/01/35	144
2000/36	CCFG	[Macro perso.]	3053 = 16#BED	5FB9/02	70/01/36	144
2000/C	nCV	Calibre du variateur	3011 = 16#0BC3	5FB0/02	70/01/0C	124
2000/D	UCAL	Tension du variateur	3012 = 16#0BC4	5FB0/03	70/01/0D	124
2001/3	SFr	[Fréquence découp]	3102 = 16#C1E	5FBF/02	70/01/67	162
2001/4	tFr	[Fréquence maxi.]	3103 = 16#C1F	5FB3/74	70/01/68	149
2001/5	HSP	[Grande vitesse]	3104 = 16#C20	5FB3/75	70/01/69	145
2001/6	LSP	[Petite vitesse]	3105 = 16#C21	5FB3/76	70/01/6A	145
2001/7	bSP	[Forme référence]	3106 = 16#C22	5FB3/77	70/01/6B	168
2001/8	nrd	[Réduction bruit]	3107 = 16#C23	5FB3/78	70/01/6C	162
2001/9	rIn	[Inhibition sens RV]	3108 = 16#C24	5FB3/79	70/01/6D	193
2001/A	OFl	[Filtre sinus]	3109 = 16#C25	5FBC/0B	70/01/6E	162
2001/B	FLr	[Reprise à la volée]	3110 = 16#C26	5FB3/7A	70/01/6F	263
2001/C	UCb	[Sensibilité]	3111 = 16#C27	5FBF/06	70/01/70	263
2001/D	Strt	[Tests IGBT]	3112 = 16#C28	5FBC/0D	70/01/71	272
2002/11	Otrn	Couple de sortie (mN)	3216 = 16#0C90	5FB9/10	2A/01/0B	88
2002/1F	APH	Consommation d'énergie	3230 = 16#0C9E	5FB9/15	71/01/1F	92
2002/20	rtH	Temps de fonctionnement total du moteur	3231 = 16#0C9F	5FB9/16	71/01/20	93
2002/21	rtHI	Temps de fonctionnement intermédiaire du moteur	3232 = 16#0CA0	5FB9/17	71/01/21	93
2002/22	PtH	Temps de fonctionnement total du variateur	3233 = 16#0CA1	5FB9/18	71/01/22	93

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2002/24	tAC	Temps d'alarme IGBT	3235 = 16#0CA3	5FB9/1A	71/01/24	93
2002/3	rFr	Fréquence de sortie	3202 = 16#C82	5FB9/04	71/01/03	87
2002/33	LRS1	Mot d'état étendu 1	3250 = 16#0CB2	5FB9/1C	71/01/33	81
2002/34	LRS2	Mot d'état étendu2	3251 = 16#0CB3	5FB9/1D	71/01/34	82
2002/35	LRS3	Mot d'état étendu 3	3252 = 16#0CB4	5FB9/1E	71/01/35	82
2002/36	LRS4	Mot d'état étendu 4	3253 = 16#0CB5	5FB9/1F	71/01/36	83
2002/37	LRS5	Mot d'état étendu 5	3254 = 16#0CB6	5FB9/20	71/01/37	83
2002/38	LRS6	Mot d'état étendu 6	3255 = 16#0CB7	5FB9/21	71/01/38	84
2002/39	LRS7	Mot d'état étendu 7	3256 = 16#0CB8	5FB9/22	71/01/39	84
2002/3A	LRS8	Mot d'état étendu 8	3257 = 16#0CB9	5FB9/23	71/01/3A	85
2002/4	FrH	Référence de fréquence avant la rampe	3203 = 16#0C83	5FB9/05	71/01/04	89
2002/5	LCr	Courant moteur	3204 = 16#0C84	5FB9/06	2A/01/09	88
2002/7	ETI	Mot d'état étendu 0	3206 = 16#0C86	5FB9/08	71/01/07	81
2002/8	ULn	Tension d'alimentation puissance	3207 = 16#0C87	5FB9/09	71/01/08	92
2002/9	UOP	Tension moteur	3208 = 16#0C88	5FB9/0A	71/01/09	88
2002/A	tHd	Etat thermique variateur	3209 = 16#0C89	5FB9/0B	71/01/0A	92
2002/C	OPr	Puissance moteur	3211 = 16#0C8B	5FB9/0C	71/01/0C	88
2003/29	PAn0	Nom de l'appareil : caractères 1 et 2	3340 = 16#0D0C	5FB0/25	71/01/8D	124
2003/2A	PAn1	Nom de l'appareil : caractères 3 et 4	3341 = 16#0D0D	5FB0/26	71/01/8E	124
2003/2B	PAn2	Nom de l'appareil : caractères 5 et 6	3342 = 16#0D0E	5FB0/27	71/01/8F	125
2003/2C	PAn3	Nom de l'appareil : caractères 7 et 8	3343 = 16#0D0F	5FB0/28	71/01/90	125
2003/2D	PAn4	Nom de l'appareil : caractères 9 et 10	3344 = 16#0D10	5FB0/29	71/01/91	125
2003/2E	PAn5	Nom de l'appareil : caractères 11 et 12	3345 = 16#0D11	5FB0/2A	71/01/92	125
2003/2F	PAn6	Nom de l'appareil : caractères 13 et 14	3346 = 16#0D12	5FB0/2B	71/01/93	125
2003/3	UdP	Version du logiciel du variateur	3302 = 16#0CE6	5FB0/0D	71/01/67	124
2003/30	PAn7	Nom de l'appareil : caractères 15 et 16	3346 = 16#0D12	5FB0/2C	71/01/94	125
200A/2	L1d	[Retard 0-->1 LI1]	4001 = 16#FA1	5FBC/0E	75/01/02	167
200A/3	L2d	[Retard 0-->1 LI2]	4002 = 16#FA2	5FBC/0F	75/01/03	167
200A/4	L3d	[Retard 0-->1 LI3]	4003 = 16#FA3	5FBC/10	75/01/04	167
200A/5	L4d	[Retard 0-->1 LI4]	4004 = 16#FA4	5FBC/11	75/01/05	167
200A/6	L5d	[Retard 0-->1 LI5]	4005 = 16#FA5	5FBC/12	75/01/06	167

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
200A/7	L6d	[Retard 0-->1 LI6]	4006 = 16#FA6	5FBC/13	75/01/07	167
200A/8	L7d	[Retard 0-->1 LI7]	4007 = 16#FA7	5FBC/14	75/01/08	167
200A/9	L8d	[Retard 0-->1 LI8]	4008 = 16#FA8	5FBC/15	75/01/09	167
200A/A	L9d	[Retard 0-->1 LI9]	4009 = 16#FA9	5FBC/16	75/01/0A	167
200A/B	L10d	[Retard 0-->1 LI10]	4010 = 16#FAA	5FBC/17	75/01/0B	167
200A/C	L11d	[Retard 0-->4 LI11]	4011 = 16#FAB	5FBC/18	75/01/0C	167
200A/D	L12d	[Retard 0-->1 LI12]	4012 = 16#FAC	5FBC/19	75/01/0D	167
200A/E	L13d	[Retard 0-->1 LI13]	4013 = 16#FAD	5FBC/1A	75/01/0E	167
200A/F	L14d	[Retard 0-->1 LI14]	4014 = 16#FAE	5FBC/1B	75/01/0F	167
200C/16	r1H	[Maintenance R1]	4221 = 16#107D	5FBC/24	76/01/16	180
200C/17	r2H	[Maintenance R2]	4222 = 16#107E	5FBC/25	76/01/17	181
200C/18	r3H	[Maintenance R3]	4223 = 16#107F	5FBC/26	76/01/18	182
200C/19	r4H	[Maintenance R4]	4224 = 16#1080	5FBC/27	76/01/19	183
200C/1E	LO1H	[Maintenance LO1]	4229 = 16#1085	5FBC/28	76/01/1E	184
200C/1F	LO2H	[Maintenance LO2]	4230 = 16#1086	5FBC/29	76/01/1F	185
200C/2	r1S	[R1 actif à]	4201 = 16#1069	5FBC/1C	76/01/02	180
200C/20	LO3H	[Maintenance LO3]	4231 = 16#1087	5FBC/2A	76/01/20	186
200C/21	LO4H	[Maintenance LO4]	4232 = 16#1088	5FBC/2B	76/01/21	187
200C/2A	r1d	[Retard R1]	4241 = 16#1091	5FBC/2C	76/01/2A	180
200C/2B	r2d	[Retard R2]	4242 = 16#1092	5FBC/2D	76/01/2B	181
200C/2C	r3d	[Retard R3]	4243 = 16#1093	5FBC/2E	76/01/2C	182
200C/2D	r4d	[Retard R4]	4244 = 16#1094	5FBC/2F	76/01/2D	183
200C/3	r2S	[R2 actif à]	4202 = 16#106A	5FBC/1D	76/01/03	181
200C/32	LO1d	[Retard LO1]	4249 = 16#1099	5FBC/30	76/01/32	184
200C/33	LO2d	[Retard LO2]	4250 = 16#109A	5FBC/31	76/01/33	185
200C/34	LO3d	[Retard LO3]	4251 = 16#109B	5FBC/32	76/01/34	186
200C/35	LO4d	[Retard LO4]	4252 = 16#109C	5FBC/33	76/01/35	187
200C/4	r3S	[R3 actif à]	4203 = 16#106B	5FBC/1E	76/01/04	182
200C/5	r4S	[R4 actif à]	4204 = 16#106C	5FBC/1F	76/01/05	183
200C/A	LO1S	[LO1 actif à]	4209 = 16#1071	5FBC/20	76/01/0A	184
200C/B	LO2S	[LO2 actif à]	4210 = 16#1072	5FBC/21	76/01/0B	185



# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
200C/C	LO3S	[LO3 actif à]	4211 = 16#1073	5FBC/22	76/01/0C	186
200C/D	LO4S	[LO4 actif à]	4212 = 16#1074	5FBC/23	76/01/0D	187
200E/10	UIL4	[Valeur mini AI4]	4415 = 16#113D	5FBC/3A	77/01/10	174
200E/17	UIH1	[Valeur maxi AI1]	4422 = 16#1146	5FBC/3B	77/01/17	169
200E/18	UIH2	[Valeur maxi AI2]	4423 = 16#1147	5FBC/3C	77/01/18	170
200E/1A	UIH4	[Valeur maxi AI4]	4425 = 16#1149	5FBC/3D	77/01/1A	174
200E/22	CrL2	[Valeur mini AI2]	4433 = 16#1151	5FBC/3E	77/01/22	170
200E/23	CrL3	[Valeur mini AI3]	4434 = 16#1152	5FBC/3F	77/01/23	172
200E/24	CrL4	[Valeur mini AI4]	4435 = 16#1153	5FBC/40	77/01/24	174
200E/2C	CrH2	[Valeur maxi AI2]	4443 = 16#115B	5FBC/41	77/01/2C	170
200E/2D	CrH3	[Valeur maxi AI3]	4444 = 16#115C	5FBC/42	77/01/2D	172
200E/2E	CrH4	[Valeur maxi AI4]	4445 = 16#115D	5FBC/43	77/01/2E	174
200E/3	AI1t	[Type AI1]	4402 = 16#1132	5FBC/34	77/01/03	169
200E/35	AI1F	[Filtre de AI1]	4452 = 16#1164	5FBC/44	77/01/35	169
200E/36	AI2F	[Filtre de AI2]	4453 = 16#1165	5FBC/45	77/01/36	170
200E/37	AI3F	[Filtre de AI3]	4454 = 16#1166	5FBC/46	77/01/37	172
200E/38	AI4F	[Filtre de AI4]	4455 = 16#1167	5FBC/47	77/01/38	174
200E/3F	AI1E	[Point X interm AI1]	4462 = 16#116E	5FBC/48	77/01/3F	169
200E/4	AI2t	[Type AI2]	4403 = 16#1133	5FBC/35	77/01/04	170
200E/40	AI2E	[Point X interm AI2]	4463 = 16#116F	5FBC/49	77/01/40	171
200E/41	AI3E	[Point X interm AI3]	4464 = 16#1170	5FBC/4A	77/01/4A	173
200E/42	AI4E	[Point X interm AI4]	4465 = 16#1171	5FBC/4B	77/01/42	175
200E/49	AI1S	[Point Y interm AI1]	4472 = 16#1178	5FBC/4C	77/01/49	169
200E/4A	AI2S	[Point Y interm AI2]	4473 = 16#1179	5FBC/4D	77/01/4A	171
200E/4B	AI3S	[Point Y interm AI3]	4474 = 16#117A	5FBC/4E	77/01/4A	173
200E/4C	AI4S	[Point Y interm AI4]	4475 = 16#117B	5FBC/4F	77/01/4C	175
200E/5	AI3t	[Type AI3]	4404 = 16#1134	5FBC/36	77/01/05	172
200E/54	AI2L	[Plage de AI2]	4483 = 16#1183	5FBC/50	77/01/54	171
200E/55	AI3L	[Plage de AI3]	4484 = 16#1184	5FBC/51	77/01/55	172
200E/56	AI4L	[Plage de AI4]	4485 = 16#1185	5FBC/52	77/01/56	175
200E/6	AI4t	[Type AI4]	4405 = 16#1135	5FBC/37	77/01/06	174

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
200E/D	UIL1	[Valeur mini AI1]	4412 = 16#113C	5FBC/38	77/01/0D	169
200E/E	UIL2	[Valeur mini AI2]	4413 = 16#113D	5FBC/39	77/01/0E	170
2010/16	UOL1	[Valeur mini AO1]	4621 = 16#120D	5FBC/59	78/01/16	189
2010/17	UOL2	[Valeur mini AO2]	4622 = 16#120E	5FBC/5A	78/01/17	190
2010/18	UOL3	[Valeur mini AO3]	4623 = 16#120F	5FBC/5B	78/01/18	191
2010/2	AO1t	[Type AO1]	4601 = 16#11F9	5FBC/53	78/01/02	188
2010/20	UOH1	[Valeur maxi AO1]	4631 = 16#1217	5FBC/5C	78/01/20	189
2010/21	UOH2	[Valeur maxi AO2]	4632 = 16#1218	5FBC/5D	78/01/21	190
2010/22	UOH3	[Valeur maxi AO3]	4633 = 16#1219	5FBC/5E	78/01/22	191
2010/2A	AOL1	[Valeur mini AO1]	4641 = 16#1221	5FBC/5F	78/01/2A	188
2010/2B	AOL2	[Valeur mini AO2]	4642 = 16#1222	5FBC/60	78/01/2B	190
2010/2C	AOL3	[Valeur mini AO3]	4643 = 16#1223	5FBC/61	78/01/2C	191
2010/3	AO2t	[Type AO2]	4602 = 16#11FA	5FBC/54	78/01/03	190
2010/34	AOH1	[Valeur maxi AO1]	4651 = 16#122B	5FBC/62	78/01/34	188
2010/35	AOH2	[Valeur maxi AO2]	4652 = 16#122C	5FBC/63	78/01/35	190
2010/36	AOH3	[Valeur maxi AO3]	4653 = 16#122D	5FBC/64	78/01/36	191
2010/4	AO3t	[Type AO3]	4603 = 16#11FB	5FBC/55	78/01/04	191
2010/C	AO1F	[Filtre de AO1]	4611 = 16#1203	5FBC/56	78/01/0C	189
2010/D	AO2F	[Filtre de AO2]	4612 = 16#1204	5FBC/57	78/01/0D	190
2010/E	AO3F	[Filtre de AO3]	4613 = 16#1205	5FBC/58	78/01/0E	191
2014/16	AO1	[Affectation AO1]	5021 = 16#139D	5FBC/6D	7A/01/16	188
2014/17	AO2	[Affectation AO2]	5022 = 16#139E	5FBC/6E	7A/01/17	190
2014/18	AO3	[Affectation AO3]	5023 = 16#139F	5FBC/6F	7A/01/18	191
2014/2	r1	[Affectation R1]	5001 = 16#1389	5FB3/7B	7A/01/02	179
2014/3	r2	[Affectation R2]	5002 = 16#138A	5FB3/7C	7A/01/03	181
2014/4	r3	[Affectation R3]	5003 = 16#138B	5FBC/67	7A/01/04	182
2014/5	r4	[Affectation R4]	5004 = 16#138C	5FBC/68	7A/01/05	183
2014/A	LO1	[Affectation LO1]	5009 = 16#1391	5FB3/7D	7A/01/0A	184
2014/B	LO2	[Affectation LO2]	5010 = 16#1392	5FBC/6A	7A/01/0B	185
2014/C	LO3	[Affectation LO3]	5011 = 16#1393	5FBC/6B	7A/01/0C	186
2014/D	LO4	[Affectation LO4]	5012 = 16#1394	5FBC/6C	7A/01/0D	187

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2016/21	AI1r	Image normée de l'entrée analogique 1	5232 = 16#1470	5FB9/2F	7B/01/21	96
2016/22	AI2r	Image normée de l'entrée analogique 2	5233 = 16#1471	5FB9/30	7B/01/22	96
2016/23	AI3r	Image normée de l'entrée analogique 3	5234 = 16#1472	5FB9/31	7B/01/23	96
2016/24	AI4r	Image normée de l'entrée analogique 4	5235 = 16#1473	5FB9/32	7B/01/24	97
2016/2B	AI1C	Image physique de l'entrée analogique 1	5242 = 16#147A	5FB9/33	7B/01/2B	96
2016/2C	AI2C	Image physique de l'entrée analogique 2	5243 = 16#147B	5FB9/34	7B/01/2C	96
2016/2D	AI3C	Image physique de l'entrée analogique 3	5244 = 16#147C	5FB9/35	7B/01/2D	96
2016/2E	AI4C	Image physique de l'entrée analogique 4	5245 = 16#147D	5FB9/36	7B/01/2E	96
2016/3	IL1r	Image des entrées logiques	5202 = 16#1452	5FB9/28	7B/01/03	95
2016/3E	AO1r	Image normée la sortie analogique 1	5261 = 16#148D	5FB9/3A	7B/01/3E	97
2016/3F	AO2r	Image normée la sortie analogique 2	5262 = 16#148E	5FB9/3B	7B/01/3F	97
2016/40	AO3r	Image normée la sortie analogique 3	5263 = 16#148F	5FB9/3C	7B/01/40	98
2016/48	AO1C	Image physique de la sortie analogique 1	5271 = 16#1497	5FB9/3D	7B/01/48	97
2016/49	AO2C	Image physique de la sortie analogique 2	5272 = 16#1498	5FB9/3E	7B/01/49	97
2016/4A	AO3C	Image physique de la sortie analogique 3	5273 = 16#1499	5FB9/3F	7B/01/4A	97
2016/52	AIU1	Retour du régulateur PID	5281 = 16 #14A1	5FB9/40	7B/01/52	78
2016/53	AIC1	[Canal AI réseau]	5282 = 16#14A2	5FBC/70	7B/01/53	230
2016/D	OL1r	Image des sorties logiques	5212 = 16#145C	5FB9/2A	7B/01/0D	95
201A/5	PGI	Compteur de points codeur	5604 = 16#15E4	5FB3/7E	7D/01/05	98
201A/5	PGI	[Nombre impulsions]	5604 = 16#15E4	5FB3/7E	7D/01/05	159
201A/5	PGI	[Nombre impulsions]	5604 = 16#15E4	5FB3/7E	7D/01/05	177
201A/6	EnC	[Vérificateur codeur]	5605 = 16#15E5	5FB3/7F	7D/01/06	160
201A/6	EnC	[Vérification codeur]	5605 = 16#15E5	5FB3/7F	7D/01/06	177
201A/7	EnU	[Utilisation codeur]	5606 = 16#15E6	5FBC/73	7D/01/07	160
201A/7	EnU	[Utilisation codeur]	5606 = 16#15E6	5FBC/73	7D/01/07	177
201A/8	ECC	[Accoupl. codeur]	5607 = 16#15E7	5FBC/74	7D/01/08	276

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
201A/9	EnS	[Signaux codeur]	5608 = 16#15E8	5FBC/75	7D/01/09	177
201A/A	ECt	[Temps vérif. codeur]	5609 = 16#15E9	5FBF/07	7D/01/0A	276
201A/A	EnS	[Signaux codeur]	5608 = 16#15E8	5FBC/75	7D/01/09	159
201A/B	PdI	Diviseur du compteur codeur variateur	5610 = 16#15EA	5FBC/76	7D/01/0B	131
201A/C	PUC	Compteur divisé du codeur variateur	5611 = 16#15EB	5FB9/41	7D/01/0C	132
2022/10	O15	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 15	6415 = 16#190F	5FB3/8F	81/01/10	134
2022/11	O16	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 16	6416 = 16#1910	5FB3/90	81/01/11	134
2022/12	O17	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 17	6417 = 16#1911	5FB3/91	81/01/12	134
2022/13	O18	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 18	6418 = 16#1912	5FB3/92	81/01/13	134
2022/14	O19	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 19	6419 = 16#1913	5FB3/93	81/01/14	135
2022/15	O20	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 20	6420 = 16#1914	5FB3/94	81/01/15	135
2022/16	O21	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 21	6421 = 16#1915	5FB3/95	81/01/16	135
2022/17	O22	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 22	6422 = 16#1916	5FB3/96	81/01/17	135
2022/18	O23	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 23	6423 = 16#1917	5FB3/97	81/01/18	135
2022/19	O24	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 24	6424 = 16#1918	5FB3/98	81/01/19	135
2022/1A	O25	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 25	6425 = 16#1919	5FB3/99	81/01/1A	135
2022/1B	O26	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 26	6426 = 16#191A	5FB3/9A	81/01/1B	136
2022/1C	O27	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 27	6427 = 16#191B	5FB3/9B	81/01/1C	136
2022/1D	O28	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 28	6428 = 16#191C	5FB3/9C	81/01/1D	136
2022/1E	O29	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 29	6429 = 16#191D	5FB3/9D	81/01/1E	136
2022/1F	O30	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 30	6430 = 16#191E	5FB3/9E	81/01/1F	136
2022/2	O01	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 1	6401 = 16#1901	5FB3/81	81/01/02	132

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2022/20	O31	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 31	6431 = 16#191F	5FB3/9F	81/01/20	136
2022/21	O32	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 32	6432 = 16#1920	5FB3/A0	81/01/21	136
2022/22	O33	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 33	6433 = 16#1921	5FB3/A1	81/01/22	137
2022/23	O34	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 34	6434 = 16#1922	5FB3/A2	81/01/23	137
2022/24	O35	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 35	6435 = 16#1923	5FB3/A3	81/01/24	137
2022/25	O36	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 36	6436 = 16#1924	5FB3/A4	81/01/25	137
2022/26	O37	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 37	6437 = 16#1925	5FB3/A5	81/01/26	137
2022/27	O38	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 38	6438 = 16#1926	5FB3/A6	81/01/27	137
2022/28	O39	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 39	6439 = 16#1927	5FB3/A7	81/01/28	137
2022/29	O40	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 40	6440 = 16#1928	5FB3/A8	81/01/29	138
2022/2A	O41	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 41	6441 = 16#1929	5FB3/A9	81/01/2A	138
2022/2B	O42	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 42	6442 = 16#192A	5FB3/AA	81/01/2B	138
2022/2C	O43	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 43	6443 = 16#192B	5FB3/AB	81/01/2C	138
2022/2D	O44	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 44	6444 = 16#192C	5FB3/AC	81/01/2D	138
2022/2E	O45	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 45	6445 = 16#192D	5FB3/AD	81/01/2E	138
2022/2F	O46	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 46	6446 = 16#192E	5FB3/AE	81/01/2F	138
2022/3	O02	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 2	6402 = 16#1902	5FB3/82	81/01/03	132
2022/30	O47	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 47	6447 = 16#192F	5FB3/AF	81/01/30	139
2022/31	O48	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 48	6448 = 16#1930	5FB3/B0	81/01/31	139
2022/32	O49	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 49	6449 = 16#1931	5FB3/B1	81/01/32	139
2022/33	O50	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 50	6450 = 16#1932	5FC8/32	81/01/33	139

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2022/4	O03	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 3	6403 = 16#1903	5FB3/83	81/01/04	132
2022/5	O04	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 4	6404 = 16#1904	5FB3/84	81/01/05	132
2022/6	O05	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 5	6405 = 16#1905	5FB3/85	81/01/06	133
2022/7	O06	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 6	6406 = 16#1906	5FB3/86	81/01/07	133
2022/8	O07	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 7	6407 = 16#1907	5FB3/87	81/01/08	133
2022/9	O08	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 8	6408 = 16#1908	5FB3/88	81/01/09	133
2022/A	O09	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 9	6409 = 16#1909	5FB3/89	81/01/0A	133
2022/B	O10	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 10	6410 = 16#190A	5FB3/8A	81/01/0B	133
2022/C	O11	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 11	6411 = 16#190B	5FB3/8B	81/01/0C	133
2022/D	O12	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 12	6412 = 16#190C	5FB3/8C	81/01/0D	134
2022/E	O13	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 13	6413 = 16#190D	5FB3/8D	81/01/0E	134
2022/F	O14	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 14	6414 = 16#190E	5FB3/8E	81/01/0F	134
2027/2	PIL1	Image des entrées logiques du "Controller Inside"	6901 = 16#1AF5	5FB9/49	83/01/66	131
2027/2B	PAI1	Image physique de l'entrée analogique 1	6942 = 16#1B1E	5FB9/4B	83/01/8F	131
2027/2C	PAI2	Image physique de l'entrée analogique 2	6943 = 16#1B1F	5FB9/4C	83/01/90	131
2027/48	PAO1	Image physique de la sortie analogique 1	6971 = 16#1B3B	5FB9/4D	83/01/AC	131
2027/49	PAO2	Image physique de la sortie analogique 2	6972 = 16#1B3C	5FB9/4E	83/01/AD	131
2027/C	POL1	Image des sorties logiques du "Controller Inside"	6911 = 16#1AFF	5FB9/4A	83/01/70	131
2028/10	CLL	[Gest. déf. Network]	7015 = 16#1B67	5FBC/93	84/01/10	275
2028/3	IPL	[Perte phase réseau]	7002 = 16#1B5A	5FB3/BE	84/01/03	266
2028/4	LFL2	[AI2 Perte 4-20 mA]	7003 = 16#1B5B	5FB3/BF	84/01/04	273
2028/5	StP	[Prévention sous U]	7004 = 16#1B5C	5FB3/C0	84/01/05	271

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2028/51	LFF	[Vitesse de repli]	7080 = 16#1BA8	5FB3/C5	84/01/51	279
2028/52	Odt	[Temps perte phase]	7081 = 16#1BA9	5FBF/08	84/01/52	266
2028/6	Sdd	[Détection dévirage]	7005 = 16#1B5D	5FB3/C1	84/01/06	276
2028/7	EPL	[Gestion défaut ext]	7006 = 16#1B5E	5FB3/C2	84/01/07	269
2028/9	OHL	[Gestion surchauffe]	7008 = 16#1B60	5FBC/8C	84/01/09	267
2028/A	OLL	[Gestion surcharge]	7009 = 16#1B61	5FBC/8D	84/01/0A	265
2028/B	SLL	[Gest. déf. Mdb]	7010 = 16#1B62	5FBC/8E	84/01/0B	275
2028/C	COL	[Gest. déf. CANopen]	7011 = 16#1B63	5FBC/8F	84/01/0C	275
2028/D	tnL	[Gestion défaut tnF]	7012 = 16#1B64	5FBC/90	84/01/0D	279
2028/E	LFL3	[AI3 Perte 4-20 mA]	7013 = 16#1B65	5FB3/C3	84/01/0E	273
2028/F	LFL4	[AI4 Perte 4-20 mA]	7014 = 16#1B66	5FB3/C4	84/01/0F	273
2029/16	Lft	Code de défaut Altivar	7121 = 16#1BD1	5FB3/C8	84/01/7A	100
2029/17	Atr	[Redémarrage auto]	7122 = 16#1BD2	5FB3/C9	84/01/7B	262
2029/18	tAr	[Tmax redémarrage]	7123 = 16#1BD3	5FBC/96	84/01/7C	262
2029/19	rSF	[Reset défauts]	7124 = 16#1BD4	5FBC/97	84/01/7D	261
2029/1A	Inh	[Affect. inhib. déf.]	7125 = 16#1BD5	5FBC/98	84/01/7E	274
2029/1F	CIC	Configuration incorrecte	7130 = 16#1BDA	5FB6/1A	84/01/83	102
2029/20	EtF	[Affect. défaut ext]	7131 = 16#1BDB	5FBC/99	84/01/84	269
2029/21	CnF	Code de défaut de la carte réseau	7132 = 16#1BDC	5FB0/96	84/01/85	102
2029/22	APF	Code de défaut de la carte "Controller Inside"	7133 = 16#1BDD	5FB0/97	84/01/86	102
2029/23	ILF1	Code de défaut de la carte option 1	7134 = 16#1BDE	5FB0/98	84/01/87	103
2029/24	ILF2	Code de défaut de la carte option 2	7135 = 16#1BDF	5FB0/99	84/01/88	103
202A/1	dP0	Code de défaut au dernier défaut	7200 = 16#1C20	5FB9/55	85/01/01	105
202A/10	EP5	Mot d'état au défaut n-5	7215 = 16#1C2F	5FB9/63	85/01/10	116
202A/11	EP6	Mot d'état au défaut n-6	7216 = 16#1C30	5FB9/64	85/01/11	118
202A/12	EP7	Mot d'état au défaut n-7	7217 = 16#1C31	5FB9/65	85/01/12	120
202A/13	EP8	Mot d'état au défaut n-8	7218 = 16#1C32	5FB9/66	85/01/13	122
202A/15	IP0	Mot d'état étendu 0 au dernier défaut	7220 = 16#1C34	5FB9/67	85/01/15	106
202A/16	IP1	Mot d'état étendu au défaut n-1	7221 = 16#1C35	5FB9/68	85/01/16	108
202A/17	IP2	Mot d'état étendu au défaut n-2	7222 = 16#1C36	5FB9/69	85/01/17	110

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
202A/18	IP3	Mot d'état étendu au défaut n-3	7223 = 16#1C37	5FB9/6A	85/01/18	112
202A/19	IP4	Mot d'état étendu au défaut n-4	7224 = 16#1C38	5FB9/6B	85/01/19	114
202A/1A	IP5	Mot d'état étendu au défaut n-5	7225 = 16#1C39	5FB9/6C	85/01/1A	116
202A/1B	IP6	Mot d'état étendu au défaut n-6	7226 = 16#1C3A	5FB9/6D	85/01/1B	118
202A/1C	IP7	Mot d'état étendu au défaut n-7	7227 = 16#1C3B	5FB9/6E	85/01/1C	120
202A/1D	IP8	Mot d'état étendu au défaut n-8	7228 = 16#1C3C	5FB9/6F	85/01/1D	122
202A/1F	CMP0	Mot de commande au dernier défaut	7230 = 16#1C3E	5FB9/70	85/01/1F	106
202A/2	dP1	Code de défaut au défaut n-1	7201 = 16#1C21	5FB9/56	85/01/02	107
202A/20	CMP1	Mot de commande au défaut n-1	7231 = 16#1C3F	5FB9/71	85/01/20	108
202A/21	CMP2	Mot de commande au défaut n-2	7232 = 16#1C40	5FB9/72	85/01/21	110
202A/22	CMP3	Mot de commande au défaut n-3	7233 = 16#1C41	5FB9/73	85/01/22	112
202A/23	CMP4	Mot de commande au défaut n-4	7234 = 16#1C42	5FB9/74	85/01/23	114
202A/24	CMP5	Mot de commande au défaut n-5	7235 = 16#1C43	5FB9/75	85/01/24	116
202A/25	CMP6	Mot de commande au défaut n-6	7236 = 16#1C44	5FB9/76	85/01/25	118
202A/26	CMP7	Mot de commande au défaut n-7	7237 = 16#1C45	5FB9/77	85/01/26	120
202A/27	CMP8	Mot de commande au défaut n-8	7238 = 16#1C46	5FB9/78	85/01/27	122
202A/29	LCP0	Courant moteur au dernier défaut	7240 = 16#1C48	5FB9/79	85/01/29	105
202A/2A	LCP1	Courant moteur au défaut n-1	7241 = 16#1C49	5FB9/7A	85/01/2A	108
202A/2B	LCP2	Courant moteur au défaut n-2	7242 = 16#1C4A	5FB9/7B	85/01/2B	110
202A/2C	LCP3	Courant moteur au défaut n-3	7243 = 16#1C4B	5FB9/7C	85/01/2C	112
202A/2D	LCP4	Courant moteur au défaut n-4	7244 = 16#1C4C	5FB9/7D	85/01/2D	114
202A/2E	LCP5	Courant moteur au défaut n-5	7245 = 16#1C4D	5FB9/7E	85/01/2E	116
202A/2F	LCP6	Courant moteur au défaut n-6	7246 = 16#1C4E	5FB9/7F	85/01/2F	118
202A/3	dP2	Code de défaut au défaut n-2	7202 = 16#1C22	5FB9/57	85/01/03	109
202A/30	LCP7	Courant moteur au défaut n-7	7247 = 16#1C4F	5FB9/80	85/01/30	120
202A/31	LCP8	Courant moteur au défaut n-8	7248 = 16#1C50	5FB9/81	85/01/31	122
202A/33	rFP0	Fréquence de sortie au dernier défaut	7250 = 16#1C52	5FB9/82	85/01/33	105
202A/34	rFP1	Fréquence de sortie au défaut n-1	7251 = 16#1C53	5FB9/83	85/01/34	108
202A/35	rFP2	Fréquence de sortie au défaut n-2	7252 = 16#1C54	5FB9/84	85/01/35	110
202A/36	rFP3	Fréquence de sortie au défaut n-3	7253 = 16#1C55	5FB9/85	85/01/36	112



# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
202A/37	rFP4	Fréquence de sortie au défaut n-4	7254 = 16#1C56	5FB9/86	85/01/37	114
202A/38	rFP5	Fréquence de sortie au défaut n-5	7255 = 16#1C57	5FB9/87	85/01/38	116
202A/39	rFP6	Fréquence de sortie au défaut n-6	7256 = 16#1C58	5FB9/88	85/01/39	118
202A/3A	rFP7	Fréquence de sortie au défaut n-7	7257 = 16#1C59	5FB9/89	85/01/3A	120
202A/3B	rFP8	Fréquence de sortie au défaut n-8	7258 = 16#1C5A	5FB9/8A	85/01/3B	122
202A/3D	rtP0	Temps de fonctionnement du moteur au dernier défaut	7260 = 16#1C5C	5FB9/8B	85/01/3D	107
202A/3E	rtP1	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-1	7261 = 16#1C5D	5FB9/8C	85/01/3E	109
202A/3F	rtP2	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-2	7262 = 16#1C5E	5FB9/8D	85/01/3F	111
202A/4	dP3	Code de défaut au défaut n-3	7203 = 16#1C23	5FB9/58	85/01/04	111
202A/40	rtP3	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-3	7263 = 16#1C5F	5FB9/8E	85/01/40	113
202A/41	rtP4	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-4	7264 = 16#1C60	5FB9/8F	85/01/41	115
202A/42	rtP5	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-5	7265 = 16#1C61	5FB9/90	85/01/42	117
202A/43	rtP6	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-6	7266 = 16#1C62	5FB9/91	85/01/43	119
202A/44	rtP7	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-7	7267 = 16#1C63	5FB9/92	85/01/44	121
202A/45	rtP8	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-8	7268 = 16#1C64	5FB9/93	85/01/45	123
202A/47	ULP0	Tension d'alimentation puissance au dernier défaut	7270 = 16#1C66	5FB9/94	85/01/47	105
202A/48	ULP1	Tension d'alimentation au défaut n-1	7271 = 16#1C67	5FB9/95	85/01/48	108
202A/49	ULP2	Tension d'alimentation au défaut n-2	7272 = 16#1C68	5FB9/96	85/01/49	110
202A/4A	ULP3	Tension d'alimentation au défaut n-3	7273 = 16#1C69	5FB9/97	85/01/4A	112
202A/4B	ULP4	Tension d'alimentation au défaut n-4	7274 = 16#1C6A	5FB9/98	85/01/4B	114
202A/4C	ULP5	Tension d'alimentation au défaut n-5	7275 = 16#1C6B	5FB9/99	85/01/4C	116
202A/4D	ULP6	Tension d'alimentation au défaut n-6	7276 = 16#1C6C	5FB9/9A	85/01/4D	118
202A/4E	ULP7	Tension d'alimentation au défaut n-7	7277 = 16#1C6D	5FB9/9B	85/01/4E	120
202A/4F	ULP8	Tension d'alimentation au défaut n-8	7278 = 16#1C6E	5FB9/9C	85/01/4F	122
202A/5	dP4	Code de défaut au défaut n-4	7204 = 16#1C24	5FB9/59	85/01/05	113

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
202A/51	tHP0	Etat thermique moteur au dernier défaut	7280 = 16#1C70	5FB9/9D	85/01/51	105
202A/52	tHP1	Etat thermique moteur au défaut n-1	7281 = 16#1C71	5FB9/9E	85/01/52	108
202A/53	tHP2	Etat thermique moteur au défaut n-2	7282 = 16#1C72	5FB9/9F	85/01/53	110
202A/54	tHP3	Etat thermique moteur au défaut n-3	7283 = 16#1C73	5FB9/A0	85/01/54	112
202A/55	tHP4	Etat thermique moteur au défaut n-4	7284 = 16#1C74	5FB9/A1	85/01/55	114
202A/56	tHP5	Etat thermique moteur au défaut n-5	7285 = 16#1C75	5FB9/A2	85/01/56	116
202A/57	tHP6	Etat thermique moteur au défaut n-6	7286 = 16#1C76	5FB9/A3	85/01/57	118
202A/58	tHP7	Etat thermique moteur au défaut n-7	7287 = 16#1C77	5FB9/A4	85/01/58	120
202A/59	tHP8	Etat thermique moteur au défaut n-8	7288 = 16#1C78	5FB9/A5	85/01/59	122
202A/5B	CrP0	Canaux actifs au dernier défaut	7290 = 16#1C7A	5FB9/A6	85/01/5B	107
202A/5C	CrP1	Canaux actifs au défaut n-1	7291 = 16#1C7B	5FB9/A7	85/01/5C	109
202A/5D	CrP2	Canaux actifs au défaut n-2	7292 = 16#1C7C	5FB9/A8	85/01/5D	111
202A/5E	CrP3	Canaux actifs au défaut n-3	7293 = 16#1C7D	5FB9/A9	85/01/5E	113
202A/5F	CrP4	Canaux actifs au défaut n-4	7294 = 16#1C7E	5FB9/AA	85/01/5F	115
202A/6	dP5	Code de défaut au défaut n-5	7205 = 16#1C25	5FB9/5A	85/01/06	115
202A/60	CrP5	Canaux actifs au défaut n-5	7295 = 16#1C7F	5FB9/AB	85/01/60	117
202A/61	CrP6	Canaux actifs au défaut n-6	7296 = 16#1C80	5FB9/AC	85/01/61	119
202A/62	CrP7	Canaux actifs au défaut n-7	7297 = 16#1C81	5FB9/AD	85/01/62	121
202A/63	CrP8	Canaux actifs au défaut n-8	7298 = 16#1C82	5FB9/AE	85/01/63	123
202A/7	dP6	Code de défaut au défaut n-6	7206 = 16#1C26	5FB9/5B	85/01/07	117
202A/8	dP7	Code de défaut au défaut n-7	7207 = 16#1C27	5FB9/5C	85/01/08	119
202A/9	dP8	Code de défaut au défaut n-8	7208 = 16#1C28	5FB9/5D	85/01/09	121
202A/B	EP0	Mot d'état au dernier défaut	7210 = 16#1C2A	5FB9/5E	85/01/0B	105
202A/C	EP1	Mot d'état au défaut n-1	7211 = 16#1C2B	5FB9/5F	85/01/0C	108
202A/D	EP2	Mot d'état au défaut n-2	7212 = 16#1C2C	5FB9/60	85/01/0D	110
202A/E	EP3	Mot d'état au défaut n-3	7213 = 16#1C2D	5FB9/61	85/01/0E	112
202A/F	EP4	Mot d'état au défaut n-4	7214 = 16#1C2E	5FB9/62	85/01/0F	114
202B/1	Md0	Date au dernier défaut	7300 = 16#1C84	5FB9/AF	85/01/65	107
202B/10	dM5	Heure au défaut n-5	7315 = 16#1C93	5FB9/BD	85/01/74	117
202B/11	dM6	Heure au défaut n-6	7316 = 16#1C94	5FB9/B5	85/01/75	119
202B/12	dM7	Heure au défaut n-7	7317 = 16#1C95	5FB9/BF	85/01/76	121

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
202B/13	dM8	Heure au défaut n-8	7318 = 16#1C96	5FB9/C0	85/01/77	123
202B/2	Md1	Date au défaut n-1	7301 = 16#1C85	5FB9/B0	85/01/66	109
202B/3	Md2	Date au défaut n-2	7302 = 16#1C86	5FB9/B1	85/01/67	111
202B/4	Md3	Date au défaut n-3	7303 = 16#1C87	5FB9/B2	85/01/68	113
202B/5	Md4	Date au défaut n-4	7304 = 16#1C88	5FB9/B3	85/01/69	115
202B/5C	dAY	Date	7391 = 16#1CDF	5FB9/CA	85/01/C0	132
202B/5D	tIME	Heure	7392 = 16#1CE0	5FB9/CB	85/01/C1	132
202B/5E	Fnb	Compteur de défauts	7393 = 16#1CE1	5FB9/CC	99/01/CC	104
202B/6	Md5	Date au défaut n-5	7305 = 16#1C89	5FB9/B4	85/01/6A	117
202B/7	Md6	Date au défaut n-6	7306 = 16#1C8A	5FB9/BE	85/01/6B	119
202B/8	Md7	Date au défaut n-7	7307 = 16#1C8B	5FB9/B6	85/01/6C	121
202B/9	Md8	Date au défaut n-8	7308 = 16#1C8C	5FB9/B7	85/01/6D	123
202B/B	dM0	Heure au dernier défaut	7310 = 16#1C8E	5FB9/B8	85/01/6F	107
202B/C	dM1	Heure au défaut n-1	7311 = 16#1C8F	5FB9/B9	85/01/70	109
202B/D	dM2	Heure au défaut n-2	7312 = 16#1C90	5FB9/BA	85/01/71	111
202B/E	dM3	Heure au défaut n-3	7313 = 16#1C91	5FB9/BB	85/01/72	113
202B/F	dM4	Heure au défaut n-4	7314 = 16#1C92	5FB9/BC	85/01/73	115
2032/15	CNFS	Configuration active	8020 = 16#1F54	5FB9/CD	89/01/15	67
2032/15	CNFS	[Config. Active]	8020 = 16#1F54	5FB9/CD	89/01/15	86
2032/16	CHA1	Affectation pour 2 jeux	8021 = 16#1F55	5FBC/9C	9C/01/9C	70
2032/16	CnF1	[2 configurations]	8021 = 16#1F55	5FBC/9C	89/01/16	251
2032/16	CNF1	Affectation pour 2 configurations	8021 = 16#1F55	5FBC/9C	9C/01/9C	67
2032/17	CHA2	Affectation pour 3 jeux	8022 = 16#1F56	5FBC/9D	9C/01/9D	70
2032/17	CnF2	[3 configurations]	8022 = 16#1F56	5FBC/9D	89/01/17	252
2032/17	CNF2	Affectation pour 3 configurations	8022 = 16#1F56	5FBC/9D	9C/01/9D	67
2032/1A	CHM	[Multimoteurs]	8025 = 16#1F59	5FBC/9E	89/01/1A	251
2032/2	SCS	Mémorisation de configuration	8001 = 16#1F41	5FBC/9A	9C/01/9A	69
2032/3	FCS	Rappel de configuration	8002 = 16#1F42	5FBC/9B	9C/01/9B	69
2036/10	Fr1b	[Canal réf. 1B]	8415 = 16#20DF	5FBC/A6	8B/01/10	198
2036/16	CCS	[Commutation cmd]	8421 = 16#20D1	5FBC/A7	8B/01/16	194
2036/18	Cd1	[Canal Cde 1]	8423 = 16#20E7	5FBC/A8	8B/01/18	194

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2036/19	Cd2	[Canal Cde 2]	8424 = 16#20E8	5FBC/A9	8B/01/19	194
2036/2	CHCF	[Profil]	8401 = 16#20D1	5FBC/9F	8B/01/02	193
2036/2A	CRC	Canal de consigne actif	8441 = 16#20F9	5FB9/CE	8B/01/2A	85
2036/2B	CCC	Canal de commande actif	8442 = 16#20FA	5FB9/CF	8B/01/2B	86
2036/3	COP	[Copie Canal 1 <--> 2]	8402 = 16#20D2	5FBC/A0	8B/01/03	195
2036/5C	SPM	[Aff. mémo. réf.]	8491 = 16#212B	5FBC/AD	8B/01/5C	218
2036/C	rFC	[Commutation réf.2]	8411 = 16#20DB	5FBC/A2	8B/01/0C	195
2036/D	rCb	[Comm. réf. 1B]	8412 = 16#20DC	5FBC/A3	8B/01/0D	198
2036/E	Fr1	[Canal réf. 1]	8413 = 16#20DD	5FBC/A4	8B/01/0E	193
2036/F	Fr2	[Canal réf. 2]	8414 = 16#20DE	5FBC/A5	8B/01/0F	195
2037/3	LFR	Consigne de fréquence	8502 = 16#2136	5FB6/1C	8B/01/67	77
2037/4	PISP	Consigne du régulateur PID	8503 = 16#2137	5FB6/1D	8B/01/68	78
2037/5	CMI	Mot de commande étendu	8504 = 16#2138	5FB6/1E	8B/01/69	76
2038/6	FrHd	Référence de vitesse avant la rampe	8605 = 16#219D	5FB9/D6	8C/01/06	89
203C/15	Inr	[Incrément rampe]	9020 = 16#233C	5FBF/26	8E/01/15	201
203C/16	FrO	Référence de fréquence après la rampe	9021 = 16#233D	5FB9/D9	8E/01/16	89
203C/2	ACC	[Accélération]	9001 = 16#2329	5FBF/1E	8E/01/02	201
203C/3	dEC	[Décélération]	9002 = 16#232A	5FBF/1F	8E/01/03	201
203C/4	brA	[Adapt. rampe déc]	9003 = 16#232B	5FB3/CA	8E/01/04	204
203C/5	rPt	[Forme rampe]	9004 = 16#232C	5FB3/CB	8E/01/05	201
203C/6	tA1	[Arrondi déb. Acc]	9005 = 16#232D	5FB3/CC	8E/01/06	202
203C/7	tA2	[Arrondi fin Acc]	9006 = 16#232E	5FB3/CD	8E/01/07	202
203C/8	tA3	[Arrondi déb. Déc]	9007 = 16#232F	5FB3/CE	8E/01/08	202
203C/9	tA4	[Arrondi fin Déc]	9008 = 16#2330	5FB3/CF	8E/01/09	202
203C/B	rPS	[Comm. rampe]	9010 = 16#2332	5FBC/B3	8E/01/0B	203
203C/C	Fr1	[Seuil rampe 2]	9011 = 16#2333	5FB3/D0	8E/01/0C	202
203C/D	AC2	[Accélération 2]	9012 = 16#2334	5FBF/24	8E/01/0D	203
203C/D	AC2	[Accélération 2]	9012 = 16#2334	5FBF/24	8E/01/0D	217
203C/E	dE2	[Décélération 2]	9013 = 16#2335	5FBF/25	8E/01/0E	203
203C/E	dE2	[Décélération 2]	9013 = 16#2335	5FBF/25	8E/01/0E	217
203D/4	SPG	[Gain prop. vit.]	9103 = 16#238F	5FB3/D1	8E/01/68	145

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
203D/5	SIt	[Temps integr. vit.]	9104 = 16#2390	5FBF/28	8E/01/69	146
203D/6	SFC	[K filtre boucle vit.]	9105 = 16#2391	5FBF/29	8E/01/6A	145
203E/15	tSS	[Comm. couple/vit]	9220 = 16#2404	5FBC/B9	8F/01/15	238
203E/16	tr1	[Canal réf. de couple]	9221 = 16#2405	5FBC/BA	8F/01/16	238
203E/17	tSd	[Signe réf. couple]	9222 = 16#2406	5FBC/BB	8F/01/17	239
203E/18	dbn	[Bande morte -]	9223 = 16#2407	5FBF/2E	8F/01/18	240
203E/19	dbP	[Bande morte +]	9224 = 16#2408	5FBF/2F	8F/01/19	240
203E/1A	trt	[Ratio couple]	9225 = 16#2409	5FBF/30	8F/01/1A	239
203E/1B	trP	[T. rampe couple]	9226 = 16#240A	5FBF/31	8F/01/1B	239
203E/1C	tSt	[Arrêt contrôl. couple]	9227 = 16#240B	5FBC/BC	8F/01/1C	239
203E/1D	tOb	[Gest. déf. R. couple]	9228 = 16#240C	5FBC/BD	8F/01/1D	240
203E/1E	rtO	[R. couple time out]	9229 = 16#240D	5FBF/32	8F/01/1E	240
203E/1F	SPt	[T. maintien flux]	9230 = 16#240E	5FBF/33	8F/01/1F	240
203E/2	CLI	[Limitation courant]	9201 = 16#23F1	5FB3/D2	93/01/D2	243
203E/2	CLI	[Limitation courant]	9201 = 16#23F1	5FB3/D2	8F/01/02	146
203E/2	CLI	[Limitation courant]	9201 = 16#23F1	5FB3/D2	8F/01/02	162
203E/20	trr	Référence de couple avant la rampe	9231 = 16#240F	5FB9/DB	8F/01/20	90
203E/21	trO	Référence de couple après la rampe	9232 = 16#2410	5FB9/DC	8F/01/21	90
203E/29	SSb	[Arrêt lim. I/couple]	9240 = 16#2418	5FBC/BE	8F/01/29	277
203E/2A	StO	[Time out limit. I]	9241 = 16#2419	5FBF/34	8F/01/2A	277
203E/3	LC2	[Activ. I limit. 2]	9202 = 16#23F2	5FBC/B5	8F/01/03	243
203E/3D	Int	[Unité de couple]	9260 = 16#242C	5FBF/35	8F/01/3D	238
203E/3E	LtCr	Consigne de couple (Nm)	9261 = 16#242D	5FB6/3D	2A/01/0C	77
203E/4	CL2	[Valeur I limit. 2]	9203 = 16#23F3	5FBF/2B	8F/01/04	243
203E/B	tLA	[Act. lim. couple AI]	9210 = 16#23FA	5FBC/B6	8F/01/0B	241
203E/C	tLIM	[Lim. couple moteur]	9211 = 16#23FB	5FBF/2C	8F/01/0C	241
203E/D	tLIG	[Lim. couple généré.]	9212 = 16#23FC	5FBF/2D	8F/01/0D	241
203E/E	tLC	[Act. lim. analogique]	9213 = 16#23FD	5FBC/B7	8F/01/0E	242
203E/F	tAA	[Affect. réf. couple]	9214 = 16#23FE	5FBC/B8	8F/01/0F	242
2042/10	AUt	[Auto-réglage auto]	9615 = 16#258F	5FC2/0B	91/01/10	149
2042/13	PPn	[Pr]	9618 = 16#2592	5FB3/DA	91/01/13	158

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2042/17	ItH	[Courant therm. mot.]	9622 = 16#2596	5FB3/DB	2A/01/0A	145
2042/18	UFR	[Compensation RI]	9623 = 16#2597	5FC2/0E	91/01/18	156
2042/1A	SLP	[Comp. glissement]	9625 = 16#2599	5FB3/DC	91/01/1A	156
2042/1F	tHr	Etat thermique moteur	9630 = 16#259E	5FB9/DE	91/01/1F	92
2042/2	UnS	[Tension nom. mot.]	9601 = 16#2581	5FB3/D3	77/01/10	148
2042/29	rSM	Résistance statorique à froid moteur asynchrone	9640 = 16#25A8	5FB9/DF	91/01/29	94
2042/29	rSM	[R1r]	9640 = 16#25A8	5FB9/DF	91/01/29	157
2042/2B	rSA	[R1w]	9642 = 16#25AA	5FC2/11	91/01/2B	158
2042/3	FrS	[Fréq. nom. mot.]	9602 = 16#2582	5FB3/D4	91/01/03	149
2042/33	IdM	Courant magnétisant	9650 = 16#25B2	5FB9/E0	91/01/33	93
2042/33	IdM	[ldr]	9650 = 16#25B2	5FB9/E0	91/01/33	157
2042/35	IdA	[ldw]	9652 = 16#25B4	5FC2/15	91/01/35	158
2042/3D	LFM	Inductance de fuite	9660 = 16#25BC	5FB9/E1	91/01/3D	94
2042/3D	LFM	[Lfr]	9660 = 16#25BC	5FB9/E1	91/01/3D	157
2042/3F	LFA	[Lfw]	9662 = 16#25BE	5FC2/19	91/01/3F	158
2042/4	nCr	[Courant nom. mot.]	9603 = 16#2583	5FB3/D5	91/01/04	148
2042/42	trM	Constante de temps rotorique	9665 = 16#25C1	5FB9/E2	91/01/42	94
2042/42	trM	[T2r]	9665 = 16#25C1	5FB9/E2	91/01/42	157
2042/44	trA	[T2w]	9667 = 16#25C3	5FC2/1C	91/01/44	158
2042/47	nCrS	[Courant nom. syn.]	9670 = 16#25C6	5FC2/1E	91/01/47	154
2042/48	nSPS	[Vitesse nom. syn.]	9671 = 16#25C7	5FC2/1F	91/01/48	154
2042/49	PPnS	[Paires pôles syn.]	9672 = 16#25C8	5FC2/20	91/01/49	154
2042/4A	PHS	[Constante FEM syn.]	9673 = 16#25C9	5FC2/21	91/01/4A	154
2042/4B	LdS	[Inductance axe d]	9674 = 16#25CA	5FC2/22	91/01/4B	154
2042/4C	LqS	[Inductance axe q]	9675 = 16#25CB	5FC2/23	91/01/4C	155
2042/5	nSP	[Vitesse nom. mot.]	9604 = 16#2584	5FB3/D6	91/01/05	149
2042/50	FrSS	[Fréq. nom. syn.]	9679 = 16#25CF	5FC2/24	91/01/50	159
2042/51	rSMS	[R1rS]	9680 = 16#25D0	5FB9/E3	91/01/51	159
2042/51	rSMS	Résistance statorique à froid moteur synchrone	9680 = 16#25D0	5FB9/E3	91/01/51	94
2042/53	rSAS	[Résist. stator syn.]	9682 = 16#25D2	5FC2/26	91/01/53	155

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2042/6	nSL	[NSLr]	9605 = 16#2585	5FB9/DD	91/01/06	157
2042/8	Ctt	[Type cde moteur]	9607 = 16#2587	5FC2/06	91/01/08	150
2042/9	tUn	[Auto-réglage]	9608 = 16#2588	5FB3/D7	91/01/09	149
2042/A	tUS	[Etat Auto-réglage]	9609 = 16#2589	5FC2/08	91/01/0A	150
2042/B	tUL	[Affect. auto-réglage]	9610 = 16#258A	5FBC/EF	91/01/0B	253
2042/C	OPL	[Perte phase moteur]	9611 = 16#258B	5FB3/D8	91/01/0C	266
2042/D	tHt	[Type protect. mot]	9612 = 16#258C	5FB3/D9	91/01/0D	264
2042/E	nPr	[Puissance nom. mot.]	9613 = 16#258D	5FC2/0A	91/01/0E	148
2046 / 4C	lbrA	[lbr perte 4-20 mA]	10075 = 16#275B	5FBC/F9	93/01/4C	227
2046/10	brr	[Temps rampe I]	10015 = 16#271F	5FBF/40	93/01/10	225
2046/15	bEd	[Ferm. à l'inversion]	10020 = 16#2724	5FBF/41	93/01/15	223
2046/17	ttr	[Temps redémar.]	10022 = 16#2726	5FBF/42	93/01/17	224
2046/2	bLC	[Affectation frein]	10001 = 16#2711	5FBC/F1	93/01/02	221
2046/33 (bit 0)	brH0	[BRH_b0]	10050 = 16# 2742 (bit 0)	5FBC/F3 (bit 0)	93/01/33 (bit 0)	224
2046/33 (bit 1)	brH1	[BRH_b1]	10050 = 16# 2742 (bit 1)	5FBC/F3 (bit 1)	93/01/33 (bit 1)	224
2046/33 (bit 2)	brH2	[BRH_b2]	10050 = 16# 2742 (bit 2)	5FBC/F3 (bit 2)	93/01/33 (bit 2)	224
2046/33 (bit 3)	brH3	[BRH_b3]	10050 = 16# 2742 (bit 3)	5FBC/F3 (bit 3)	93/01/33 (bit 3)	224
2046/33 (bit 4)	brH4	[BRH_b4]	10050 = 16# 2742 (bit 4)	5FBC/F3 (bit 4)	93/01/33 (bit 4)	225
2046/4	bEn	[Fréq. ferm. frein]	10003 = 16#2713	5FBF/36	93/01/04	222
2046/47	PES	[Affectation peson]	10070 = 16#2756	5FBC/F4	93/01/47	226
2046/48	LP1	[Point 1X]	10071 = 16#2757	5FBC/F5	93/01/48	226
2046/49	CP1	[Point 1Y]	10072 = 16#2758	5FBC/F6	93/01/49	226
2046/4A	LP2	[Point 2X]	10073 = 16#2759	5FBC/F7	93/01/4A	226
2046/4B	CP2	[Point 2Y]	10074 = 16#275A	5FBC/F8	93/01/4B	227
2046/5	brt	[Temps ouv. frein]	10004 = 16#2714	5FB3/DD	93/01/05	222
2046/6	bEt	[Temps ferm. frein]	10005 = 16#2715	5FB3/DE	93/01/06	223
2046/7	lbr	[I ouv. frein montée]	10006 = 16#2716	5FB3/DF	93/01/07	222
2046/8	bIP	[Impulsion de frein]	10007 = 16#2717	5FB3/E0	93/01/08	221
2046/9	bSt	[Type mouvement]	10008 = 16#2718	5FBF/3B	93/01/09	221

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2046/A	bCl	[Contact de frein]	10009 = 16#2719	5FBC/F2	93/01/0A	221
2046/B	tbE	[Délai ferm. frein]	10010 = 16#271A	5FBF/3C	93/01/0B	223
2046/C	lrd	[l ouv. frein desc.]	10011 = 16#271B	5FBF/3D	93/01/0C	222
2046/D	blr	[Fréq. ouvert. frein]	10012 = 16#271C	5FB3/E1	93/01/0D	222
2046/E	JdC	[Saut à l'inversion]	10013 = 16#271D	5FBF/3F	93/01/0E	223
204A/2	AdC	[Injection DC auto]	10401 = 16#28A1	5FB3/E2	95/01/02	208
204A/3	tdC1	[Tps inj. DC auto 1]	10402 = 16#28A2	5FBF/44	95/01/03	208
204A/4	SdC1	[l inject. DC auto 1]	10403 = 16#28A3	5FBF/45	95/01/04	208
204A/4	SdC1	[l inject. DC auto 1]	10403 = 16#28A3	5FBF/45	95/01/04	223
204A/5	tdC2	[Tps inj. DC auto 2]	10404 = 16#28A4	5FBF/46	95/01/05	208
204A/6	SdC2	[l inject. DC auto 2]	10405 = 16#28A5	5FBF/47	95/01/06	208
2050/16	SAt	[Arrêt différé]	11021 = 16#2B0D	5FB3/E7	98/01/16	268
2050/2	Ctd	[Seuil de courant]	11001 = 16#2AF9	5FB3/E3	98/01/02	146
2050/3	ttd	[Dét. therm. mot.]	11002 = 16#2AFA	5FB3/E4	98/01/03	264
2050/3	ttd	[Dét. therm. mot.]	11002 = 16#2AFA	5FB3/E4	98/01/03	268
2050/4	Ftd	[Seuil de fréquence]	11003 = 16#2AFB	5FB3/E5	98/01/04	147
2050/5	F2d	[Seuil fréquence 2]	11004 = 16#2AFC	5FB3/E6	98/01/05	147
2050/7	ttd2	[Dét. therm. mot. 2]	11006 = 16#2AFE	5FBF/4C	98/01/07	264
2050/7	ttd2	[Dét. therm. mot. 2]	11006 = 16#2AFE	5FBF/4C	98/01/07	268
2050/8	ttd3	[Dét. therm. mot. 3]	11007 = 16#2AFF	5FBF/4D	98/01/08	264
2050/8	ttd3	[Dét. therm. mot. 3]	11007 = 16#2AFF	5FBF/4D	98/01/08	268
2050/A	tHA	[Seuil th. var. att.]	11009 = 16#2B01	5FBF/4E	98/01/0A	267
2050/A	tHA	[Seuil th. var. att.]	11009 = 16#2B01	5FBF/4E	98/01/0A	268
2051/2	tCC	[Cde 2 fils/3fils]	11101 = 16#2B5D	5FB3/E8	98/01/66	166
2051/3	tCt	[Type cde 2 fils]	11102 = 16#2B5E	5FB3/E9	98/01/67	166
2051/6	rrS	[Aff. sens arrière]	11105 = 16#2B61	5FBC/FE	98/01/6A	166
2051/B	JOG	[Affectation JOG]	11110 = 16#2B66	5FBC/FF	98/01/6F	209
2051/C	JGF	[Fréquence JOG]	11111 = 16#2B67	5FBF/50	98/01/70	209
2051/D	JGT	[Tempo. JOG]	11112 = 16#2B68	5FB3/EA	98/01/71	209
2052/1F	dCF	[Diviseur rampe]	11230 = 16#2BDE	5FB3/ED	99/01/1F	206
2052/1F	dCF	[Diviseur rampe]	11230 = 16#2BDE	5FB3/ED	99/01/1F	280



# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2052/2	Stt	[Type d'arrêt]	11201 = 16#2BC1	5FB3/EB	99/01/02	205
2052/3	nSt	[Affect. roue libre]	11202 = 16#2BC2	5FBD/02	99/01/03	205
2052/4	dCI	[Affect. inject. DC]	11203 = 16#2BC3	5FBD/03	99/01/04	206
2052/5	FSt	[Affect. arrêt rapide]	11204 = 16#2BC4	5FBD/04	99/01/05	205
2052/B	IdC	[I injection DC 1]	11210 = 16#2BCA	5FB3/EC	99/01/0B	206
2052/B	IdC	[I injection DC 1]	11210 = 16#2BCA	5FB3/EC	99/01/0B	281
2052/C	tdC	[Temps inj. DC 2]	11211 = 16#2BCB	5FBF/53	99/01/0C	207
2052/C	tdC	[Temps inj. DC 2]	11211 = 16#2BCB	5FBF/53	99/01/0C	281
2052/D	IdC2	[I injection DC 2]	11212 = 16#2BCC	5FBF/54	99/01/0D	207
2052/D	IdC2	[I injection DC 2]	11212 = 16#2BCC	5FBF/54	99/01/0D	281
2052/E	tdI	[Temps inj. DC 1]	11213 = 16#2BCD	5FBF/55	99/01/0E	206
2052/E	tdI	[Temps inj. DC 1]	11213 = 16#2BCD	5FBF/55	99/01/0E	281
2054/10	SP7	[Vit. présélect. 7]	11415 = 16#2C97	5FB3/F5	9A/01/10	212
2054/11	SP8	[Vit. présélect. 8]	11416 = 16#2C98	5FB3/F6	9A/01/11	213
2054/12	SP9	[Vit. présélect. 9]	11417 = 16#2C99	5FBF/5F	9A/01/12	213
2054/13	SP10	[Vit. présélect. 10]	11418 = 16#2C9A	5FBF/60	9A/01/13	213
2054/14	SP11	[Vit. présélect. 11]	11419 = 16#2C9B	5FBF/61	9A/01/14	213
2054/15	SP12	[Vit. présélect. 12]	11420 = 16#2C9C	5FBF/62	9A/01/15	213
2054/16	SP13	[Vit. présélect. 13]	11421 = 16#2C9D	9F/01/63	9A/01/16	214
2054/17	SP14	[Vit. présélect. 14]	11422 = 16#2C9E	5FBF/64	9A/01/17	214
2054/18	SP15	[Vit. présélect. 15]	11423 = 16#2C9F	5FBF/65	9A/01/18	214
2054/19	SP16	[Vit. présélect. 16]	11424 = 16#2CA0	5FBF/66	9A/01/19	214
2054/2	PS2	[2 vitesses présél.]	11401 = 16#2C89	5FBD/06	9A/01/02	210
2054/3	PS4	[4 vitesses présél.]	11402 = 16#2C8A	5FBD/07	9D/01/07	210
2054/4	PS8	[8 vitesses présél.]	11403 = 16#2C8B	5FBD/08	9A/01/04	211
2054/5	PS16	[16 vitesses présél.]	11404 = 16#2C8C	5FBD/09	9A/01/05	211
2054/B	SP2	[Vit. présélect. 2]	11410 = 16#2C92	5FB3/F0	9A/01/0B	211
2054/C	SP3	[Vit. présélect. 3]	11411 = 16#2C93	5FB3/F1	9A/01/0C	212
2054/D	SP4	[Vit. présélect. 4]	11412 = 16#2C94	5FB3/F2	9A/01/0D	212
2054/E	SP5	[Vit. présélect. 5]	11413 = 16#2C95	5FB3/F3	9A/01/0E	212
2054/F	SP6	[Vit. présélect. 6]	11414 = 16#2C96	5FB3/F4	9A/01/0F	212

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2055/15	USI	[Affectation +vite]	11520 = 16#2D00	5FBD/0E	9D/01/0E	216
2055/16	dSI	[Affectation -vite]	11521 = 16#2D01	5FBD/0F	9A/01/7A	216
2055/2	USP	[Affectation +vite]	11501 = 16#2CED	5FBD/0A	9A/01/66	215
2055/3	dSP	[Affectation -vite]	11502 = 16#2CEE	5FBD/0B	9A/01/67	215
2055/4	Str	[Mémorisation Réf.]	11503 = 16#2CEF	5FBD/0C	9A/01/68	215
2055/6	SrP	[Limit. +/- vite]	11505 = 16#2CF1	5FB3/F7	9A/01/6A	216
2056/2	LAF	[FdC arrêt avant]	11601 = 16#2D51	5FBD/10	9B/01/02	220
2056/3	LAr	[FdC arrêt arrière]	11602 = 16#2D52	5FBD/11	9B/01/03	220
2056/4	LAS	[Type d'arrêt]	11603 = 16#2D53	5FBD/12	9B/01/04	220
2057/2	tLS	[Temps petite vit.]	11701 = 16#2DB5	5FB3/F8	9B/01/66	146
2057/2	tLS	[Temps petite vit.]	11701 = 16#2DB5	5FB3/F8	9B/01/66	235
2058/16	MA2	[Réf. multiplic 2]	11821 = 16#2E2D	5FBD/17	9C/01/16	200
2058/17	MA3	[Réf. multiplic 3]	11822 = 16#2E2E	5FBD/18	9C/01/17	200
2058/2	SA2	[Réf. sommatrice 2]	11801 = 16#2E19	5FBD/13	9C/01/02	199
2058/20	MFr	Coefficient multiplicateur	11831 = 16#2E37	5FB6/3E	9C/01/20	78
2058/3	SA3	[Réf. sommatrice 3]	11802 = 16#2E1A	5FBD/14	9C/01/03	199
2058/C	dA2	[Réf. soustract 2]	11811 = 16#2E23	5FBD/15	9C/01/0C	199
2058/D	dA3	[Réf. soustract 3]	11812 = 16#2E24	5FBD/16	9C/01/0D	199
2059/15	RPI	[Réf. interne PID]	11920 = 16#2E90	5FBF/6E	9C/01/79	231
2059/16	rP2	[Réf. présel. PID 2]	11921 = 16#2E91	5FBF/6F	9C/01/7A	237
2059/17	rP3	[Réf. présel. PID 3]	11922 = 16#2E92	5FBF/70	9C/01/7B	237
2059/18	rP4	[Réf. présel. PID 4]	11923 = 16#2E93	9F/01/71	9C/01/7C	237
2059/2	PIF	[Affect. retour PID]	11901 = 16#2E7D	5FBD/19	9C/01/66	230
2059/29	PIC	[Inversion corr. PID]	11940 = 16#2EA4	5FB3/F9	9C/01/8D	232
2059/2A	RPG	[Gain prop. PID]	11941 = 16#2EA5	5FB3/FA	9C/01/8E	231
2059/2B	rIG	[Gain intégral PID]	11942 = 16#2EA6	5FB3/FB	9C/01/8F	232
2059/2C	rdG	[Gain dérivé PID]	11943 = 16#2EA7	5FB3/FC	9C/01/90	232
2059/2D	PIS	[RAZ intégral PID]	11944 = 16#2EA8	5FBD/1E	9C/01/91	234
2059/33	FPI	[Affect. réf. vitesse]	11950 = 16#2EAE	5FBD/1F	9C/01/97	234
2059/34	PSr	[% Réf. Vitesse]	11951 = 16#2EAF	5FB3/FD	9C/01/98	234
2059/35	POL	[Sortie PID mini]	11952 = 16#2EB0	5FBF/76	9C/01/99	232

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2059/36	POH	[Sortie PID maxi]	11953 = 16#2EB1	5FBF/77	9C/01/9A	233
2059/37	PIM	[Référence manuel]	11954 = 16#2EB2	5FBD/20	9C/01/9B	235
2059/3D	rSL	[Seuil réveil PID]	11960 = 16#2DB5	5FBD/21	9C/01/A1	235
2059/3E	PAL	[Alarme retour mini]	11961 = 16#2EB9	5FB3/FE	9C/01/A2	233
2059/3F	PAH	[Alarme retour maxi]	11962 = 16#2EBA	5FB3/FF	9C/01/A3	233
2059/40	PEr	[Alarme erreur PID]	11963 = 16#2EBB	5FB4/01	9C/01/A4	233
2059/47	PAU	[Affect. auto/manu]	11970 = 16#2EC2	5FBD/22	9C/01/AB	235
2059/5	PIF1	[Retour PID mini]	11904 = 16#2E80	5FBF/6A	9C/01/69	230
2059/51	rPE	Ecart du régulateur PID	11980 = 16#2ECC	5FB9/E5	9C/01/B5	91
2059/52	rPF	Référence de retour du régulateur PID	11981 = 16#2ECD	5FB9/E6	9C/01/B6	91
2059/53	rPC	Référence PDI après la rampe	11982 = 16#2ECE	5FB9/E7	9C/01/B7	91
2059/54	rPO	Référence en sortie de limitation du régulateur PID	11983 = 16#2ECF	5FB9/E8	9C/01/B8	91
2059/55	PrP	[Rampe PID]	11984 = 16#2ED0	5FBF/7B	9C/01/B9	232
2059/6	PIF2	[Retour PID maxi]	11905 = 16#2E81	5FBF/6B	9C/01/6A	230
2059/7	PIP1	[Réf. PID mini]	11906 = 16#2E82	5FBF/6C	9C/01/6B	231
2059/8	PIP2	[Réf. PID maxi]	11907 = 16#2E83	5FBF/6D	9C/01/6C	231
2059/9	PII	[Act. réf. interne PID]	11908 = 16#2E84	5FBD/1A	9C/01/6D	231
2059/A	Pr2	[2 réf. PID présél.]	11909 = 16#2E85	5FBD/1B	9C/01/6E	236
2059/B	Pr4	[4 réf. PID présél.]	11910 = 16#2E86	5FBD/1C	9C/01/6F	236
205B/2	EnA	[ENA system]	12101 = 16#2F45	5FBD/23	9D/01/66	161
205B/3	AUS	Vitesse moyenne ENA	12102 = 16#2F46	5FB9/EA	9D/01/67	88
205B/4	GPE	[Gain prop. ENA]	12103 = 16#2F47	5FBF/7C	9D/01/68	161
205B/5	GIE	[Gain intégral ENA]	12104 = 16#2F48	5FBF/7D	9D/01/69	161
205B/6	rAP	[Rapport réduction]	12105 = 16#2F49	5FBF/7E	9D/01/6A	161
205C/2	trC	[Contrôle filaire]	12201 = 16#2FA9	5FBD/24	9E/01/02	254
205C/3	trH	[Traverse freq. high]	12202 = 16#2FAA	5FBF/7F	9E/01/03	254
205C/4	trL	[Traverse freq. low]	12203 = 16#2FAB	5FBF/80	9E/01/04	254
205C/5	qSH	[Quick step high]	12204 = 16#2FAC	5FBF/81	9E/01/05	254
205C/6	qSL	[Quick step low]	12205 = 16#2FAD	5FBF/82	9E/01/06	254
205C/7	tUP	[Accél. traverse ctrl.]	12206 = 16#2FAE	5FBF/83	9E/01/07	255
205C/8	tdn	[Décél. traverse ctrl.]	12207 = 16#2FAF	5FBF/84	9E/01/08	255

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
205C/9	tbO	[Temps bobine]	12208 = 16#2FB0	5FBF/85	9E/01/09	255
205C/A	EbOt	Temps de la bobine courante	12209 = 16#2FB1	5FB9/EB	9E/01/0A	93
205C/B	rtr	[Init. traverse ctrl]	12210 = 16#2FB2	5FBD/25	9E/01/0B	257
205C/C	dtF	[Delta consigne]	12211 = 16#2FB3	5FBF/86	9E/01/0C	256
205C/D	SnC	[Counter wobble]	12212 = 16#2FB4	5FBD/26	9E/01/0D	256
205C/E	EbO	[Fin bobine]	12213 = 16#2FB5	5FBD/27	9E/01/0E	255
205C/F	tSY	[Synchro. wobble]	12214 = 16#2FB6	5FBD/28	9E/01/0F	256
205D/2	HSO	[Levage haute vit.]	12301 = 16#300D	5FBD/29	9E/01/66	228
205D/3	CLO	[I Limit. haute vit.]	12302 = 16#300E	5FBF/87	9E/01/67	229
205D/4	COF	[Coeff. vit. montée]	12303 = 16#300F	5FBF/88	9E/01/68	228
205D/5	COr	[Coeff. vit. descente]	12304 = 16#3010	5FBF/89	9E/01/69	228
205D/6	OSP	[Vitesse de mesure]	12305 = 16#3011	5FBF/8A	9E/01/6A	228
205D/7	SCL	[Fréquence I Limit.]	12306 = 16#3012	5FBF/8B	9E/01/6B	229
205D/8	tOS	[Temps de mesure]	12307 = 16#3013	5FBF/8C	9E/01/6C	228
205E/2	U0	[U0]	12401 = 16#3071	5FBD/2A	9F/01/02	150
205E/4	U1	[U1]	12403 = 16#3073	5FBD/2B	9F/01/04	151
205E/5	F1	[F1]	12404 = 16#3074	5FBD/2C	9F/01/05	151
205E/6	U2	[U2]	12405 = 16#3075	5FBD/2D	9F/01/06	151
205E/7	F2	[F2]	12406 = 16#3076	5FBD/2E	9F/01/07	151
205E/8	U3	[U3]	12407 = 16#3077	5FBD/2F	9F/01/08	151
205E/9	F3	[F3]	12408 = 16#3078	5FBD/30	9F/01/09	152
205E/9	U4	[U4]	12409 = 16#3079	5FBD/31	9F/01/0A	152
205E/B	F4	[F4]	12410 = 16#307A	5FBD/32	9F/01/0B	152
205E/C	U5	[U5]	12411 = 16#307B	5FBD/33	9F/01/0C	152
205E/D	F5	[F5]	12412 = 16#307C	5FBD/34	9F/01/0D	152
205F/2	SAF	[FdC arrêt avant]	12501 = 16#30D5	5FBD/35	9F/01/66	247
205F/3	SAr	[FdC arrêt arrière]	12502 = 16#30D6	5FBD/36	9F/01/67	247
205F/4	dAF	[FdC ralent. avant]	12503 = 16#30D7	5FBD/37	9F/01/68	248
205F/5	dAr	[FdC ralent. arrière]	12504 = 16#30D8	5FBD/38	9F/01/69	248
205F/6	dSF	[Type décélération]	12505 = 16#30D9	5FBD/39	9F/01/6A	249
205F/7	PAS	[Type d'arrêt]	12506 = 16#30DA	5FBD/3A	9F/01/6B	249

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
205F/8	CLS	[Désactiv. FdC]	12507 = 16#30DB	5FBD/3B	9F/01/6C	248
2060/2	SUL	[Lim. surtens. mot]	12601 = 16#3139	5FBD/3C	A0/01/02	162
2060/3	SOP	[Optim. lim surtens]	12602 = 16#313A	5FBD/3D	A0/01/03	163
2061/16	nCA1	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 1	12721 = 16#31B1	5FBD/46	A0/01/7A	128
2061/17	nCA2	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 2	12722 = 16#31B2	5FBD/47	A0/01/7B	128
2061/18	nCA3	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 3	12723 = 16#31B3	5FBD/48	A0/01/7C	128
2061/19	nCA4	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 4	12724 = 16#31B4	5FBD/49	A0/01/7D	128
2061/1A	nCA5	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 5	12725 = 16#31B5	5FBD/4A	A0/01/7E	128
2061/1B	nCA6	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 6	12726 = 16#31B6	5FBD/4B	A0/01/7F	129
2061/1C	nCA7	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 7	12727 = 16#31B7	5FBD/4C	A0/01/80	129
2061/1D	nCA8	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 8	12728 = 16#31B8	5FBD/4D	A0/01/81	129
2061/2	nMA1	Scanner de communication adresse du mot de lecture 1	12701 = 16#319D	5FBD/3E	A0/01/66	129
2061/2A	nM1	Scanner de communication valeur du mot de lecture 1	12741 = 16#31C5	5FB6/43	A0/01/8E	127
2061/2B	nM2	Scanner de communication valeur du mot de lecture 2	12742 = 16#31C6	5FB6/44	A0/01/8F	127
2061/2C	nM3	Scanner de communication valeur du mot de lecture 3	12743 = 16#31C7	5FB6/45	A0/01/90	127
2061/2D	nM4	Scanner de communication valeur du mot de lecture 4	12744 = 16#31C8	5FB6/46	A0/01/91	127
2061/2E	nM5	Scanner de communication valeur du mot de lecture 5	12745 = 16#31C9	5FB6/47	A0/01/92	127
2061/2F	nM6	Scanner de communication valeur du mot de lecture 6	12746 = 16#31CA	5FB6/48	A0/01/93	127
2061/3	nMA2	Scanner de communication adresse du mot de lecture 2	12702 = 16#319E	5FBD/3F	A0/01/67	129
2061/30	nM7	Scanner de communication valeur du mot de lecture 7	12747 = 16#31CB	5FB6/49	A0/01/94	128
2061/31	nM8	Scanner de communication valeur du mot de lecture 8	12748 = 16#31CC	5FB6/4A	A0/01/95	128
2061/3E	nC1	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 1	12761 = 16#31D9	5FB6/4B	A0/01/A2	126

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2061/3F	nC2	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 2	12762 = 16#31DA	5FB6/4C	A0/01/A3	126
2061/4	nMA3	Scanner de communication adresse du mot de lecture 3	12703 = 16#319F	5FBD/40	A0/01/68	129
2061/40	nC3	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 3	12763 = 16#31DB	5FB6/4D	A0/01/A4	126
2061/41	nC4	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 4	12764 = 16#31DC	5FB6/4E	A0/01/A5	126
2061/42	nC5	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 5	12765 = 16#31DD	5FB6/4F	A0/01/A6	126
2061/43	nC6	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 6	12766 = 16#31DE	5FB6/50	A0/01/A7	126
2061/44	nC7	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 7	12767 = 16#31DF	5FB6/51	A0/01/A8	126
2061/45	nC8	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 8	12768 = 16#31E0	5FB6/52	A0/01/A9	127
2061/5	nMA4	Scanner de communication adresse du mot de lecture 4	12704 = 16#31A0	5FBD/41	A0/01/69	129
2061/6	nMA5	Scanner de communication adresse du mot de lecture 5	12705 = 16#31A1	5FBD/42	A0/01/6A	130
2061/7	nMA6	Scanner de communication adresse du mot de lecture 6	12706 = 16#31A2	5FBD/43	A0/01/6B	130
2061/8	nMA7	Scanner de communication adresse du mot de lecture 7	12707 = 16#31A3	5FBD/44	A0/01/6C	130
2061/9	nMA8	Scanner de communication adresse du mot de lecture 8	12708 = 16#31A4	5FBD/45	A0/01/6D	130
2063/01	CFPS	Jeu de paramètres actif	12900 = 16#3264	5FB9/EC	A1/01/65	70
2063/01	CFPS	Jeu de paramètres actif	12900 = 16#3264	5FB9/EC	A1/01/65	86
2063/02	VAL	Commande de chargement du jeu de paramètres	12901 = 16#3265	5FB9/ED	A1/01/66	73
2063/3	CHA1	[2 jeux paramètres]	12902 = 16#3266	5FBD/54	A1/01/67	250
2063/4	CHA2	[3 jeux paramètres]	12903 = 16#3267	5FBD/55	A1/01/68	250
2065/2	dbS	[Tempo marche]	13101 = 16#332D	5FB4/02	A2/01/66	245
2065/3	dAS	[Tempo arrêt ]	13102 = 16#332E	5FB4/03	A2/01/67	246
2065/4	rCA	[Retour contact.aval]	13103 = 16#332F	5FBD/56	A2/01/68	245
2065/5	OCC	[Aff. contacteur aval]	13104 = 16#3330	5FBD/57	A2/01/69	245
2066/2	PtC1	[Sondes PTC1]	13201 = 16#3391	5FBF/CB	A3/01/02	260
2066/3	PtC2	[Sondes PTC2]	13202 = 16#3392	5FBF/CC	A3/01/03	260

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2066/4	PtCL	[Sondes LI6 = PTC]	13203 = 16#3396	5FBF/CD	A3/01/04	260
2067/2	PGA	[Type référence]	13301 = 16#33F5	5FBD/58	A3/01/66	177
2067/3	PIL	[Valeur mini RP]	13302 = 16#33F6	5FBD/59	A3/01/67	176
2067/4	PFr	[Valeur maxi RP]	13303 = 16#33F7	5FBD/5A	A3/01/68	176
2067/5	PFI	[Filtre de RP]	13304 = 16#33F8	5FBD/5B	A3/01/69	176
2067/B	EIL	[Valeur mini fréq]	13310 = 16#33FE	5FBD/5C	A3/01/6F	178
2067/C	EFr	[Valeur maxi fréq]	13311 = 16#33FF	5FBD/5D	A3/01/70	178
2067/D	EFI	[Filtre signal fréq]	13312 = 16#3400	5FBD/5E	A3/01/71	178
2068/2	PHr	[Rotation phase]	13401 = 16#3459	5FBD/5F	A4/01/02	150
2069/1E	bMP	[Cmd HMI]	13529 = 16#34D9	5FBD/6C	A4/01/82	197
2069/2	FN1	[Affect. touche F1]	13501 = 16#34BD	5FBD/60	A4/01/66	196
2069/3	FN2	[Affect. touche F2]	13502 = 16#34BE	5FBD/61	A4/01/67	196
2069/4	FN3	[Affect. touche F3]	13503 = 16#34BF	5FBD/62	A4/01/68	196
2069/5	FN4	[Affect. touche F4]	13504 = 16#34C0	5FBD/63	A4/01/69	197
206A/2	LES	[Affect. verrouillage]	13601 = 16#3521	5FBD/6D	A5/01/02	244
206A/3	LLC	[Aff. contacteur ligne]	13602 = 16#3522	5FBD/6E	A5/01/03	244
206A/4	LCt	[Time out U ligne]	13603 = 16#3523	5FBD/6F	A5/01/04	244
206C/2	UrES	[U réseau évac.]	13801 = 16#35E9	5FBD/70	A6/01/02	270
206C/20	rFt	[Aff. évacuation]	13831 = 16#3607	5FBD/76	A6/01/20	258
206C/21	rSU	[Tension évac.]	13832 = 16#3608	5FBD/77	A6/01/21	258
206C/22	rSP	[Fréq. évacuation]	13833 = 16#3609	5FB4/04	A6/01/22	258
206C/2A	dCO	[Aff. cont. précharge]	13841 = 16#3611	5FBD/78	A6/01/2A	259
206C/3	USL	[Niveau sous U]	13802 = 16#35EA	5FBD/71	A6/01/03	270
206C/4	USb	[Gestion sous U]	13803 = 16#35EB	5FBD/72	A6/01/04	270
206C/5	USt	[Tempo sous U]	13804 = 16#35EC	5FBD/73	A6/01/05	270
206C/C	UPL	[Niveau prévention]	13811 = 16#35F3	5FBD/74	A6/01/0C	271
206C/D	tbS	[Temps maintien DC]	13812 = 16#35F4	5FBF/CE	A6/01/0D	271
206C/E	iSM	[T. redémarr. sous U]	13813 = 16#35F5	5FBF/CF	A6/01/0E	271
206C/F	StM	[Temps arrêt maxi]	13814 = 16#35EC	5FBF/D0	A6/01/0F	271
206D/2	FLI	[Affectation fluxage]	13901 = 16#364D	5FBD/79	A6/01/66	219
206D/3	FLU	[Fluxage moteur]	13902 = 16#364E	5FB4/05	A6/01/67	146

# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
206D/3	FLU	[Fluxage moteur]	13902 = 16#364E	5FB4/05	A6/01/67	219
206E/2	PPI	[Code appairage]	14001 = 16#36B1	5FBD/7A	A7/01/02	279
206F/2	Ubr	[Seuil freinage]	14101 = 16#3715	5FBF/D4	A7/01/66	164
206F/3	bbA	[Equilibre freinage]	14102 = 16#3716	5FBD/7B	A7/01/67	164
206F/C	brO	[Prot. R freinage]	14111 = 16#371F	5FBD/7C	A7/01/70	278
206F/D	brP	[Puissance R frein]	14112 = 16#3720	5FBD/7D	A7/01/71	278
206F/E	brU	[Valeur R freinage]	14113 = 16#3721	5FBD/7E	A7/01/72	278
206F/F	tHb	Etat thermique résistance	14114 = 16#3722	5FBD/7F	A7/01/73	92
2070/2	UC2	[Contrôle vect. 2pt.]	14201 = 16#3779	5FBD/80	A8/01/02	153
2070/3	UCP	[U Puissance Cste]	14202 = 16#377A	5FBD/81	A8/01/03	153
2070/4	FCP	[Fréq. Puiss. Cste]	14203 = 16#377B	5FBD/82	A8/01/04	153
2071/2	LbA	[Equilibre charge]	14301 = 16#37DD	5FBD/83	A8/01/66	164
2071/3	LbC	[Correction charge]	14302 = 16#37DE	5FBF/D5	A8/01/67	164
2071/4	LbC1	[Correction basse]	14303 = 16#37DF	5FBF/D6	A8/01/68	165
2071/5	LbC2	[Correction haute]	14304 = 16#37E0	5FBF/D7	A8/01/69	165
2071/6	LbC3	[Offset sur couple]	14305 = 16#37E1	5FBF/D8	A8/01/6A	165
2071/7	LbF	[Filtre équilibrage]	14306 = 16#37E2	5FBF/D9	A8/01/6B	165
2262/3	PSt	[Priorité STOP]	64002 = 16#FA02	5FBD/88	9A/01/06	193
2264/22	Fdrd	Code de défaut Ethernet	64233 = 16#FAE9	-	-	103
2265/1	dCC0	Canal de commande actif au dernier défaut	64300 = 16#FB2C	5FBA/08	9A/01/08	106
2265/10	drC5	Canal de consigne actif au défaut n-5	64315 = 16#FB3B	5FBA/16	9A/01/16	117
2265/11	drC6	Canal de consigne actif au défaut n-6	64316 = 16#FB3C	5FBA/17	9A/01/17	119
2265/12	drC7	Canal de consigne actif au défaut n-7	64317 = 16#FB3D	5FBA/18	9A/01/18	121
2265/13	drC8	Canal de consigne actif au défaut n-8	64318 = 16#FB3E	5FBA/19	9A/01/19	123
2265/2	dCC1	Canal de commande actif au défaut n-1	64301 = 16#FB2D	5FBA/09	9A/01/09	109
2265/3	dCC2	Canal de commande actif au défaut n-2	64302 = 16#FB2E	5FBA/0A	9A/01/0A	111
2265/4	dCC3	Canal de commande actif au défaut n-3	64303 = 16#FB2F	5FBA/0B	9A/01/0B	113
2265/5	dCC4	Canal de commande actif au défaut n-4	64304 = 16#FB30	5FBA/0C	9A/01/0C	115



# Index des adresses CANopen des paramètres

Index CANopen	Code	Nom	Adresse logique	Index INTERBUS	Path DeviceNet	Page
2265/6	dCC5	Canal de commande actif au défaut n-5	64305 = 16#FB31	5FBA/0D	9A/01/0D	117
2265/7	dCC6	Canal de commande actif au défaut n-6	64306 = 16#FB32	5FBA/0E	9A/01/0E	119
2265/8	dCC7	Canal de commande actif au défaut n-7	64307 = 16#FB33	5FBA/0F	9A/01/0F	121
2265/9	dCC8	Canal de commande actif au défaut n-8	64308 = 16#FB34	5FBA/10	9A/01/10	123
2265/B	drC0	Canal de consigne actif au dernier défaut	64310 = 16#FB36	5FBA/11	9A/01/11	106
2265/C	drC1	Canal de consigne actif au défaut n-1	64311 = 16#FB37	5FBA/12	9A/01/12	109
2265/D	drC2	Canal de consigne actif au défaut n-2	64312 = 16#FB38	5FBA/13	9A/01/13	111
2265/E	drC3	Canal de consigne actif au défaut n-3	64313 = 16#FB39	5FBA/14	9A/01/14	113
2265/F	drC4	Canal de consigne actif au défaut n-4	64314 = 16#FB3A	5FBA/15	9A/01/15	115
603F	Errd	Code de défaut DSP402	8606 = 16#219E	5FB9/D7	8C/01/07	99
6048/1	SPAL	Delta vitesse d'accélération	8611 = 16#21A3	6048/1	8C/01/0C	140
6048/2	SPAt	Delta temps d'accélération	8613 = 16#21A5	6048/2	8C/01/0E	140
6049/1	SPdL	Delta vitesse de décélération	8614 = 16#21A6	6049/1	8C/01/0F	140
6049/2	SPdt	Delta temps de décélération	8616 = 16#21A8	6049/2	8C/01/11	141
604B/1	SPFn	Numérateur du coefficient de consigne de vitesse	8642 = 16#21C2	604B/1	8C/01/2B	141
604B/2	SPFd	Dénominateur du coefficient de consigne de vitesse	8643 = 16#21C3	604B/2	8C/01/2C	142

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
6041	ETA	Mot d'état	8603 = 16#219B	6041	71/01/02	79
6040	CMd	Mot de commande	8601 = 16#2199	6040	B7/01/01	74
6042	LFRD	Consigne de vitesse	8602 = 16#219A	6042	2A/01/08	77
6044	rFrd	Vitesse de sortie	8604 = 16#219C	6044	2A/01/07	87
6071	LTR	Consigne de couple	8505 = 16#2139	6071	8B/01/6A	77
6077	Otr	Couple de sortie	3205 = 16#0C85	6077	71/01/06	87
5FB0/02	nCV	Calibre du variateur	3011 = 16#0BC3	2000/C	70/01/0C	124
5FB0/03	UCAL	Tension du variateur	3012 = 16#0BC4	2000/D	70/01/0D	124
5FB0/07	InV	Courant nominal du variateur	3017 = 16#0BC9	2000/12	70/01/12	124
5FB0/0D	UdP	Version du logiciel du variateur	3302 = 16#0CE6	2003/3	71/01/67	124
5FB0/25	PAn0	Nom de l'appareil : caractères 1 et 2	3340 = 16#0D0C	2003/29	71/01/8D	124
5FB0/26	PAn1	Nom de l'appareil : caractères 3 et 4	3341 = 16#0D0D	2003/2A	71/01/8E	124
5FB0/27	PAn2	Nom de l'appareil : caractères 5 et 6	3342 = 16#0D0E	2003/2B	71/01/8F	125
5FB0/28	PAn3	Nom de l'appareil : caractères 7 et 8	3343 = 16#0D0F	2003/2C	71/01/90	125
5FB0/29	PAn4	Nom de l'appareil : caractères 9 et 10	3344 = 16#0D10	2003/2D	71/01/91	125
5FB0/2A	PAn5	Nom de l'appareil : caractères 11 et 12	3345 = 16#0D11	2003/2E	71/01/92	125
5FB0/2B	PAn6	Nom de l'appareil : caractères 13 et 14	3346 = 16#0D12	2003/2F	71/01/93	125
5FB0/2C	PAn7	Nom de l'appareil : caractères 15 et 16	3346 = 16#0D12	2003/30	71/01/94	125
5FB0/96	CnF	Code de défaut de la carte réseau	7132 = 16#1BDC	2029/21	84/01/85	102
5FB0/97	APF	Code de défaut de la carte "Controller Inside"	7133 = 16#1BDD	2029/22	84/01/86	102
5FB0/98	ILF1	Code de défaut de la carte option 1	7134 = 16#1BDE	2029/23	84/01/87	103
5FB0/99	ILF2	Code de défaut de la carte option 2	7135 = 16#1BDF	2029/24	84/01/88	103
5FB3/74	tFr	[Fréquence maxi.]	3103 = 16#C1F	2001/4	70/01/68	149
5FB3/75	HSP	[Grande vitesse]	3104 = 16#C20	2001/5	70/01/69	145
5FB3/76	LSP	[Petite vitesse]	3105 = 16#C21	2001/6	70/01/6A	145
5FB3/77	bSP	[Forme référence]	3106 = 16#C22	2001/7	70/01/6B	168
5FB3/78	nrd	[Réduction bruit]	3107 = 16#C23	2001/8	70/01/6C	162
5FB3/79	rIn	[Inhibition sens RV]	3108 = 16#C24	2001/9	70/01/6D	193
5FB3/7A	FLr	[Reprise à la volée]	3110 = 16#C26	2001/B	70/01/6F	263
5FB3/7B	r1	[Affectatoin R1]	5001 = 16#1389	2014/2	7A/01/02	179

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB3/7C	r2	[Affectation R2]	5002 = 16#138A	2014/3	7A/01/03	181
5FB3/7D	LO1	[Affectation LO1]	5009 = 16#1391	2014/A	7A/01/0A	184
5FB3/7E	PGI	Compteur de points codeur	5604 = 16#15E4	201A/5	7D/01/05	98
5FB3/7E	PGI	[Nombre impulsions]	5604 = 16#15E4	201A/5	7D/01/05	159
5FB3/7E	PGI	[Nombre impulsions]	5604 = 16#15E4	201A/5	7D/01/05	177
5FB3/7F	EnC	[Vérificateur codeur]	5605 = 16#15E5	201A/6	7D/01/06	160
5FB3/7F	EnC	[Vérification codeur]	5605 = 16#15E5	201A/6	7D/01/06	177
5FB3/81	O01	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 1	6401 = 16#1901	2022/2	81/01/02	132
5FB3/82	O02	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 2	6402 = 16#1902	2022/3	81/01/03	132
5FB3/83	O03	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 3	6403 = 16#1903	2022/4	81/01/04	132
5FB3/84	O04	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 4	6404 = 16#1904	2022/5	81/01/05	132
5FB3/85	O05	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 5	6405 = 16#1905	2022/6	81/01/06	133
5FB3/86	O06	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 6	6406 = 16#1906	2022/7	81/01/07	133
5FB3/87	O07	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 7	6407 = 16#1907	2022/8	81/01/08	133
5FB3/88	O08	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 8	6408 = 16#1908	2022/9	81/01/09	133
5FB3/89	O09	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 9	6409 = 16#1909	2022/A	81/01/0A	133
5FB3/8A	O10	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 10	6410 = 16#190A	2022/B	81/01/0B	133
5FB3/8B	O11	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 11	6411 = 16#190B	2022/C	81/01/0C	133
5FB3/8C	O12	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 12	6412 = 16#190C	2022/D	81/01/0D	134
5FB3/8D	O13	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 13	6413 = 16#190D	2022/E	81/01/0E	134
5FB3/8E	O14	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 14	6414 = 16#190E	2022/F	81/01/0F	134
5FB3/8F	O15	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 15	6415 = 16#190F	2022/10	81/01/10	134
5FB3/90	O16	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 16	6416 = 16#1910	2022/11	81/01/11	134

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB3/91	O17	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 17	6417 = 16#1911	2022/12	81/01/12	134
5FB3/92	O18	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 18	6418 = 16#1912	2022/13	81/01/13	134
5FB3/93	O19	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 19	6419 = 16#1913	2022/14	81/01/14	135
5FB3/94	O20	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 20	6420 = 16#1914	2022/15	81/01/15	135
5FB3/95	O21	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 21	6421 = 16#1915	2022/16	81/01/16	135
5FB3/96	O22	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 22	6422 = 16#1916	2022/17	81/01/17	135
5FB3/97	O23	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 23	6423 = 16#1917	2022/18	81/01/18	135
5FB3/98	O24	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 24	6424 = 16#1918	2022/19	81/01/19	135
5FB3/99	O25	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 25	6425 = 16#1919	2022/1A	81/01/1A	135
5FB3/9A	O26	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 26	6426 = 16#191A	2022/1B	81/01/1B	136
5FB3/9B	O27	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 27	6427 = 16#191B	2022/1C	81/01/1C	136
5FB3/9C	O28	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 28	6428 = 16#191C	2022/1D	81/01/1D	136
5FB3/9D	O29	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 29	6429 = 16#191D	2022/1E	81/01/1E	136
5FB3/9E	O30	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 30	6430 = 16#191E	2022/1F	81/01/1F	136
5FB3/9F	O31	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 31	6431 = 16#191F	2022/20	81/01/20	136
5FB3/A0	O32	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 32	6432 = 16#1920	2022/21	81/01/21	136
5FB3/A1	O33	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 33	6433 = 16#1921	2022/22	81/01/22	137
5FB3/A2	O34	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 34	6434 = 16#1922	2022/23	81/01/23	137
5FB3/A3	O35	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 35	6435 = 16#1923	2022/24	81/01/24	137
5FB3/A4	O36	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 36	6436 = 16#1924	2022/25	81/01/25	137
5FB3/A5	O37	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 37	6437 = 16#1925	2022/26	81/01/26	137

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB3/A6	O38	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 38	6438 = 16#1926	2022/27	81/01/27	137
5FB3/A7	O39	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 39	6439 = 16#1927	2022/28	81/01/28	137
5FB3/A8	O40	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 40	6440 = 16#1928	2022/29	81/01/29	138
5FB3/A9	O41	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 41	6441 = 16#1929	2022/2A	81/01/2A	138
5FB3/AA	O42	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 42	6442 = 16#192A	2022/2B	81/01/2B	138
5FB3/AB	O43	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 43	6443 = 16#192B	2022/2C	81/01/2C	138
5FB3/AC	O44	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 44	6444 = 16#192C	2022/2D	81/01/2D	138
5FB3/AD	O45	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 45	6445 = 16#192D	2022/2E	81/01/2E	138
5FB3/AE	O46	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 46	6446 = 16#192E	2022/2F	81/01/2F	138
5FB3/AF	O47	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 47	6447 = 16#192F	2022/30	81/01/30	139
5FB3/B0	O48	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 48	6448 = 16#1930	2022/31	81/01/31	139
5FB3/B1	O49	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 49	6449 = 16#1931	2022/32	81/01/32	139
5FB3/BE	IPL	[Perte phase réseau]	7002 = 16#1B5A	2028/3	84/01/03	266
5FB3/BF	LFL2	[AI2 Perte 4-20 mA]	7003 = 16#1B5B	2028/4	84/01/04	273
5FB3/C0	StP	[Prévention sous U]	7004 = 16#1B5C	2028/5	84/01/05	271
5FB3/C1	Sdd	[Détection dévirage]	7005 = 16#1B5D	2028/6	84/01/06	276
5FB3/C2	EPL	[Gestion défaut ext]	7006 = 16#1B5E	2028/7	84/01/07	269
5FB3/C3	LFL3	[AI3 Perte 4-20 mA]	7013 = 16#1B65	2028/E	84/01/0E	273
5FB3/C4	LFL4	[AI4 Perte 4-20 mA]	7014 = 16#1B66	2028/F	84/01/0F	273
5FB3/C5	LFF	[Vitesse de repli]	7080 = 16#1BA8	2028/51	84/01/51	279
5FB3/C8	Lft	Code de défaut Altivar	7121 = 16#1BD1	2029/16	84/01/7A	100
5FB3/C9	Atr	[Redémarrage auto]	7122 = 16#1BD2	2029/17	84/01/7B	262
5FB3/CA	brA	[Adapt. rampe déc]	9003 = 16#232B	203C/4	8E/01/04	204
5FB3/CB	rPt	[Forme rampe]	9004 = 16#232C	203C/5	8E/01/05	201
5FB3/CC	tA1	[Arrondi déb. Acc]	9005 = 16#232D	203C/6	8E/01/06	202

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB3/CD	tA2	[Arrondi fin Acc]	9006 = 16#232E	203C/7	8E/01/07	202
5FB3/CE	tA3	[Arrondi déb. Déc]	9007 = 16#232F	203C/8	8E/01/08	202
5FB3/CF	tA4	[Arrondi fin Déc]	9008 = 16#2330	203C/9	8E/01/09	202
5FB3/D0	FrT	[Seuil rampe 2]	9011 = 16#2333	203C/C	8E/01/0C	202
5FB3/D1	SPG	[Gain prop. vit.]	9103 = 16#238F	203D/4	8E/01/68	145
5FB3/D2	CLI	[Limitation courant]	9201 = 16#23F1	203E/2	8F/01/02	146
5FB3/D2	CLI	[Limitation courant]	9201 = 16#23F1	203E/2	8F/01/02	162
5FB3/D2	CLI	[Limitation courant]	9201 = 16#23F1	203E/2	93/01/D2	243
5FB3/D3	UnS	[Tension nom. mot.]	9601 = 16#2581	2042/2	77/01/10	148
5FB3/D4	FrS	[Fréq. nom. mot.]	9602 = 16#2582	2042/3	91/01/03	149
5FB3/D5	nCr	[Courant nom. mot.]	9603 = 16#2583	2042/4	91/01/04	148
5FB3/D6	nSP	[Vitesse nom. mot.]	9604 = 16#2584	2042/5	91/01/05	149
5FB3/D7	tUn	[Auto-réglage]	9608 = 16#2588	2042/9	91/01/09	149
5FB3/D8	OPL	[Perte phase moteur]	9611 = 16#258B	2042/C	91/01/0C	266
5FB3/D9	tHt	[Type protect. mot]	9612 = 16#258C	2042/D	91/01/0D	264
5FB3/DA	PPn	[Pr]	9618 = 16#2592	2042/13	91/01/13	158
5FB3/DB	ItH	[Courant therm. mot.]	9622 = 16#2596	2042/17	2A/01/0A	145
5FB3/DC	SLP	[Comp. glissement]	9625 = 16#2599	2042/1A	91/01/1A	156
5FB3/DD	brt	[Temps ouv. frein]	10004 = 16#2714	2046/5	93/01/05	222
5FB3/DE	bEt	[Temps ferm. frein]	10005 = 16#2715	2046/6	93/01/06	223
5FB3/DF	lbr	[l ouv. frein montée]	10006 = 16#2716	2046/7	93/01/07	222
5FB3/E0	bIP	[Impulsion de frein]	10007 = 16#2717	2046/8	93/01/08	221
5FB3/E1	blr	[Fréq. ouvert. frein]	10012 = 16#271C	2046/D	93/01/0D	222
5FB3/E2	AdC	[Injection DC auto]	10401 = 16#28A1	204A/2	95/01/02	208
5FB3/E3	Ctd	[Seuil de courant]	11001 = 16#2AF9	2050/2	98/01/02	146
5FB3/E4	ttd	[Dét. therm. mot.]	11002 = 16#2AFA	2050/3	98/01/03	264
5FB3/E4	ttd	[Dét. therm. mot.]	11002 = 16#2AFA	2050/3	98/01/03	268
5FB3/E5	Ftd	[Seuil de fréquence]	11003 = 16#2AFB	2050/4	98/01/04	147
5FB3/E6	F2d	[Seuil fréquence 2]	11004 = 16#2AFC	2050/5	98/01/05	147
5FB3/E7	SAt	[Arrêt différé]	11021 = 16#2B0D	2050/16	98/01/16	268
5FB3/E8	tCC	[Cde 2 fils/3fils]	11101 = 16#2B5D	2051/2	98/01/66	166

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB3/E9	tCt	[Type cde 2 fils]	11102 = 16#2B5E	2051/3	98/01/67	166
5FB3/EA	JGT	[Tempo. JOG]	11112 = 16#2B68	2051/D	98/01/71	209
5FB3/EB	Stt	[Type d'arrêt]	11201 = 16#2BC1	2052/2	99/01/02	205
5FB3/EC	IdC	[I injection DC 1]	11210 = 16#2BCA	2052/B	99/01/0B	206
5FB3/EC	IdC	[I injection DC 1]	11210 = 16#2BCA	2052/B	99/01/0B	281
5FB3/ED	dCF	[Diviseur rampe]	11230 = 16#2BDE	2052/1F	99/01/1F	206
5FB3/ED	dCF	[Diviseur rampe]	11230 = 16#2BDE	2052/1F	99/01/1F	280
5FB3/F0	SP2	[Vit. présélect. 2]	11410 = 16#2C92	2054/B	9A/01/0B	211
5FB3/F1	SP3	[Vit. présélect. 3]	11411 = 16#2C93	2054/C	9A/01/0C	212
5FB3/F2	SP4	[Vit. présélect. 4]	11412 = 16#2C94	2054/D	9A/01/0D	212
5FB3/F3	SP5	[Vit. présélect. 5]	11413 = 16#2C95	2054/E	9A/01/0E	212
5FB3/F4	SP6	[Vit. présélect. 6]	11414 = 16#2C96	2054/F	9A/01/0F	212
5FB3/F5	SP7	[Vit. présélect. 7]	11415 = 16#2C97	2054/10	9A/01/10	212
5FB3/F6	SP8	[Vit. présélect. 8]	11416 = 16#2C98	2054/11	9A/01/11	213
5FB3/F7	SrP	[Limit. +/- vite]	11505 = 16#2CF1	2055/6	9A/01/6A	216
5FB3/F8	tLS	[Temps petite vit.]	11701 = 16#2DB5	2057/2	9B/01/66	146
5FB3/F8	tLS	[Temps petite vit.]	11701 = 16#2DB5	2057/2	9B/01/66	235
5FB3/F9	PIC	[Inversion corr. PID]	11940 = 16#2EA4	2059/29	9C/01/8D	232
5FB3/FA	RPG	[Gain prop. PID]	11941 = 16#2EA5	2059/2A	9C/01/8E	231
5FB3/FB	rIG	[Gain intégral PID]	11942 = 16#2EA6	2059/2B	9C/01/8F	232
5FB3/FC	rdG	[Gain dérivé PID]	11943 = 16#2EA7	2059/2C	9C/01/90	232
5FB3/FD	PSr	[% Réf. Vitesse]	11951 = 16#2EAF	2059/34	9C/01/98	234
5FB3/FE	PAL	[Alarme retour mini]	11961 = 16#2EB9	2059/3E	9C/01/A2	233
5FB3/FF	PAH	[Alarme retour maxi]	11962 = 16#2EBA	2059/3F	9C/01/A3	233
5FB4/01	PEr	[Alarme erreur PID]	11963 = 16#2EBB	2059/40	9C/01/A4	233
5FB4/02	dbS	[Tempo marche]	13101 = 16#332D	2065/2	A2/01/66	245
5FB4/03	dAS	[Tempo arrêt ]	13102 = 16#332E	2065/3	A2/01/67	246
5FB4/04	rSP	[Fréq. évacuation]	13833 = 16#3609	206C/22	A6/01/22	258
5FB4/05	FLU	[Fluxage moteur]	13902 = 16#364E	206D/3	A6/01/67	146
5FB4/05	FLU	[Fluxage moteur]	13902 = 16#364E	206D/3	A6/01/67	219
5FB6/1A	CIC	Configuration incorrecte	7130 = 16#1BDA	2029/1F	84/01/83	102

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB6/1C	LFR	Consigne de fréquence	8502 = 16#2136	2037/3	8B/01/67	77
5FB6/1D	PISP	Consigne du régulateur PID	8503 = 16#2137	2037/4	8B/01/68	78
5FB6/1E	CMI	Mot de commande étendu	8504 = 16#2138	2037/5	8B/01/69	76
5FB6/3D	LtCr	Consigne de couple (Nm)	9261 = 16#242D	203E/3E	2A/01/0C	77
5FB6/3E	MFr	Coefficient multiplicateur	11831 = 16#2E37	2058/20	9C/01/20	78
5FB6/43	nM1	Scanner de communication valeur du mot de lecture 1	12741 = 16#31C5	2061/2A	A0/01/8E	127
5FB6/44	nM2	Scanner de communication valeur du mot de lecture 2	12742 = 16#31C6	2061/2B	A0/01/8F	127
5FB6/45	nM3	Scanner de communication valeur du mot de lecture 3	12743 = 16#31C7	2061/2C	A0/01/90	127
5FB6/46	nM4	Scanner de communication valeur du mot de lecture 4	12744 = 16#31C8	2061/2D	A0/01/91	127
5FB6/47	nM5	Scanner de communication valeur du mot de lecture 5	12745 = 16#31C9	2061/2E	A0/01/92	127
5FB6/48	nM6	Scanner de communication valeur du mot de lecture 6	12746 = 16#31CA	2061/2F	A0/01/93	127
5FB6/49	nM7	Scanner de communication valeur du mot de lecture 7	12747 = 16#31CB	2061/30	A0/01/94	128
5FB6/4A	nM8	Scanner de communication valeur du mot de lecture 8	12748 = 16#31CC	2061/31	A0/01/95	128
5FB6/4B	nC1	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 1	12761 = 16#31D9	2061/3E	A0/01/A2	126
5FB6/4C	nC2	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 2	12762 = 16#31DA	2061/3F	A0/01/A3	126
5FB6/4D	nC3	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 3	12763 = 16#31DB	2061/40	A0/01/A4	126
5FB6/4E	nC4	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 4	12764 = 16#31DC	2061/41	A0/01/A5	126
5FB6/4F	nC5	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 5	12765 = 16#31DD	2061/42	A0/01/A6	126
5FB6/50	nC6	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 6	12766 = 16#31DE	2061/43	A0/01/A7	126
5FB6/51	nC7	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 7	12767 = 16#31DF	2061/44	A0/01/A8	126
5FB6/52	nC8	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 8	12768 = 16#31E0	2061/45	A0/01/A9	127
5FB9/02	CCFG	[Macro perso.]	3053 = 16#BED	2000/36	70/01/36	144
5FB9/04	rFr	Fréquence de sortie	3202 = 16#C82	2002/3	71/01/03	87



# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB9/05	FrH	Référence de fréquence avant la rampe	3203 = 16#0C83	2002/4	71/01/04	89
5FB9/06	LCr	Courant moteur	3204 = 16#0C84	2002/5	2A/01/09	88
5FB9/08	ETI	Mot d'état étendu 0	3206 = 16#0C86	2002/7	71/01/07	81
5FB9/09	ULn	Tension d'alimentation puissance	3207 = 16#0C87	2002/8	71/01/08	92
5FB9/0A	UOP	Tension moteur	3208 = 16#0C88	2002/9	71/01/09	88
5FB9/0B	tHd	Etat thermique variateur	3209 = 16#0C89	2002/A	71/01/0A	92
5FB9/0C	OPr	Puissance moteur	3211 = 16#0C8B	2002/C	71/01/0C	88
5FB9/10	Otrn	Couple de sortie (mN)	3216 = 16#0C90	2002/11	2A/01/0B	88
5FB9/15	APH	Consommation d'énergie	3230 = 16#0C9E	2002/1F	71/01/1F	92
5FB9/16	rtH	Temps de fonctionnement total du moteur	3231 = 16#0C9F	2002/20	71/01/20	93
5FB9/17	rtHI	Temps de fonctionnement intermédiaire du moteur	3232 = 16#0CA0	2002/21	71/01/21	93
5FB9/18	PtH	Temps de fonctionnement total du variateur	3233 = 16#0CA1	2002/22	71/01/22	93
5FB9/1A	tAC	Temps d'alarme IGBT	3235 = 16#0CA3	2002/24	71/01/24	93
5FB9/1C	LRS1	Mot d'état étendu 1	3250 = 16#0CB2	2002/33	71/01/33	81
5FB9/1D	LRS2	Mot d'état étendu 2	3251 = 16#0CB3	2002/34	71/01/34	82
5FB9/1E	LRS3	Mot d'état étendu 3	3252 = 16#0CB4	2002/35	71/01/35	82
5FB9/1F	LRS4	Mot d'état étendu 4	3253 = 16#0CB5	2002/36	71/01/36	83
5FB9/20	LRS5	Mot d'état étendu 5	3254 = 16#0CB6	2002/37	71/01/37	83
5FB9/21	LRS6	Mot d'état étendu 6	3255 = 16#0CB7	2002/38	71/01/38	84
5FB9/22	LRS7	Mot d'état étendu 7	3256 = 16#0CB8	2002/39	71/01/39	84
5FB9/23	LRS8	Mot d'état étendu 8	3257 = 16#0CB9	2002/3A	71/01/3A	85
5FB9/28	IL1r	Image des entrées logiques	5202 = 16#1452	2016/3	7B/01/03	95
5FB9/2A	OL1r	Image des sorties logiques	5212 = 16#145C	2016/D	7B/01/0D	95
5FB9/2F	AI1r	Image normée de l'entrée analogique 1	5232 = 16#1470	2016/21	7B/01/21	96
5FB9/30	AI2r	Image normée de l'entrée analogique 2	5233 = 16#1471	2016/22	7B/01/22	96
5FB9/31	AI3r	Image normée de l'entrée analogique 3	5234 = 16#1472	2016/23	7B/01/23	96
5FB9/32	AI4r	Image normée de l'entrée analogique 4	5235 = 16#1473	2016/24	7B/01/24	97

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB9/33	AI1C	Image physique de l'entrée analogique 1	5242 = 16#147A	2016/2B	7B/01/2B	96
5FB9/34	AI2C	Image physique de l'entrée analogique 2	5243 = 16#147B	2016/2C	7B/01/2C	96
5FB9/35	AI3C	Image physique de l'entrée analogique 3	5244 = 16#147C	2016/2D	7B/01/2D	96
5FB9/36	AI4C	Image physique de l'entrée analogique 4	5245 = 16#147D	2016/2E	7B/01/2E	96
5FB9/3A	AO1r	Image normée la sortie analogique 1	5261 = 16#148D	2016/3E	7B/01/3E	97
5FB9/3B	AO2r	Image normée la sortie analogique 2	5262 = 16#148E	2016/3F	7B/01/3F	97
5FB9/3C	AO3r	Image normée la sortie analogique 3	5263 = 16#148F	2016/40	7B/01/40	98
5FB9/3D	AO1C	Image physique de la sortie analogique 1	5271 = 16#1497	2016/48	7B/01/48	97
5FB9/3E	AO2C	Image physique de la sortie analogique 2	5272 = 16#1498	2016/49	7B/01/49	97
5FB9/3F	AO3C	Image physique de la sortie analogique 3	5273 = 16#1499	2016/4A	7B/01/4A	97
5FB9/40	AIU1	Retour du régulateur PID	5281 = 16 #14A1	2016/52	7B/01/52	78
5FB9/41	PUC	Compteur divisé du codeur variateur	5611 = 16#15EB	201A/C	7D/01/0C	132
5FB9/49	PI1	Image des entrées logiques du "Controller Inside"	6901 = 16#1AF5	2027/2	83/01/66	131
5FB9/4A	POL1	Image des sorties logiques du "Controller Inside"	6911 = 16#1AFF	2027/C	83/01/70	131
5FB9/4B	PA1	Image physique de l'entrée analogique 1	6942 = 16#1B1E	2027/2B	83/01/8F	131
5FB9/4C	PA2	Image physique de l'entrée analogique 2	6943 = 16#1B1F	2027/2C	83/01/90	131
5FB9/4D	PAO1	Image physique de la sortie analogique 1	6971 = 16#1B3B	2027/48	83/01/AC	131
5FB9/4E	PAO2	Image physique de la sortie analogique 2	6972 = 16#1B3C	2027/49	83/01/AD	131
5FB9/55	dP0	Code de défaut au dernier défaut	7200 = 16#1C20	202A/1	85/01/01	105
5FB9/56	dP1	Code de défaut au défaut n-1	7201 = 16#1C21	202A/2	85/01/02	107
5FB9/57	dP2	Code de défaut au défaut n-2	7202 = 16#1C22	202A/3	85/01/03	109
5FB9/58	dP3	Code de défaut au défaut n-3	7203 = 16#1C23	202A/4	85/01/04	111
5FB9/59	dP4	Code de défaut au défaut n-4	7204 = 16#1C24	202A/5	85/01/05	113
5FB9/5A	dP5	Code de défaut au défaut n-5	7205 = 16#1C25	202A/6	85/01/06	115

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB9/5B	dP6	Code de défaut au défaut n-6	7206 = 16#1C26	202A/7	85/01/07	117
5FB9/5C	dP7	Code de défaut au défaut n-7	7207 = 16#1C27	202A/8	85/01/08	119
5FB9/5D	dP8	Code de défaut au défaut n-8	7208 = 16#1C28	202A/9	85/01/09	121
5FB9/5E	EP0	Mot d'état au dernier défaut	7210 = 16#1C2A	202A/B	85/01/0B	105
5FB9/5F	EP1	Mot d'état au défaut n-1	7211 = 16#1C2B	202A/C	85/01/0C	108
5FB9/60	EP2	Mot d'état au défaut n-2	7212 = 16#1C2C	202A/D	85/01/0D	110
5FB9/61	EP3	Mot d'état au défaut n-3	7213 = 16#1C2D	202A/E	85/01/0E	112
5FB9/62	EP4	Mot d'état au défaut n-4	7214 = 16#1C2E	202A/F	85/01/0F	114
5FB9/63	EP5	Mot d'état au défaut n-5	7215 = 16#1C2F	202A/10	85/01/10	116
5FB9/64	EP6	Mot d'état au défaut n-6	7216 = 16#1C30	202A/11	85/01/11	118
5FB9/65	EP7	Mot d'état au défaut n-7	7217 = 16#1C31	202A/12	85/01/12	120
5FB9/66	EP8	Mot d'état au défaut n-8	7218 = 16#1C32	202A/13	85/01/13	122
5FB9/67	IP0	Mot d'état étendu 0 au dernier défaut	7220 = 16#1C34	202A/15	85/01/15	106
5FB9/68	IP1	Mot d'état étendu au défaut n-1	7221 = 16#1C35	202A/16	85/01/16	108
5FB9/69	IP2	Mot d'état étendu au défaut n-2	7222 = 16#1C36	202A/17	85/01/17	110
5FB9/6A	IP3	Mot d'état étendu au défaut n-3	7223 = 16#1C37	202A/18	85/01/18	112
5FB9/6B	IP4	Mot d'état étendu au défaut n-4	7224 = 16#1C38	202A/19	85/01/19	114
5FB9/6C	IP5	Mot d'état étendu au défaut n-5	7225 = 16#1C39	202A/1A	85/01/1A	116
5FB9/6D	IP6	Mot d'état étendu au défaut n-6	7226 = 16#1C3A	202A/1B	85/01/1B	118
5FB9/6E	IP7	Mot d'état étendu au défaut n-7	7227 = 16#1C3B	202A/1C	85/01/1C	120
5FB9/6F	IP8	Mot d'état étendu au défaut n-8	7228 = 16#1C3C	202A/1D	85/01/1D	122
5FB9/70	CMP0	Mot de commande au dernier défaut	7230 = 16#1C3E	202A/1F	85/01/1F	106
5FB9/71	CMP1	Mot de commande au défaut n-1	7231 = 16#1C3F	202A/20	85/01/20	108
5FB9/72	CMP2	Mot de commande au défaut n-2	7232 = 16#1C40	202A/21	85/01/21	110
5FB9/73	CMP3	Mot de commande au défaut n-3	7233 = 16#1C41	202A/22	85/01/22	112
5FB9/74	CMP4	Mot de commande au défaut n-4	7234 = 16#1C42	202A/23	85/01/23	114
5FB9/75	CMP5	Mot de commande au défaut n-5	7235 = 16#1C43	202A/24	85/01/24	116
5FB9/76	CMP6	Mot de commande au défaut n-6	7236 = 16#1C44	202A/25	85/01/25	118
5FB9/77	CMP7	Mot de commande au défaut n-7	7237 = 16#1C45	202A/26	85/01/26	120
5FB9/78	CMP8	Mot de commande au défaut n-8	7238 = 16#1C46	202A/27	85/01/27	122

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB9/79	LCP0	Courant moteur au dernier défaut	7240 = 16#1C48	202A/29	85/01/29	105
5FB9/7A	LCP1	Courant moteur au défaut n-1	7241 = 16#1C49	202A/2A	85/01/2A	108
5FB9/7B	LCP2	Courant moteur au défaut n-2	7242 = 16#1C4A	202A/2B	85/01/2B	110
5FB9/7C	LCP3	Courant moteur au défaut n-3	7243 = 16#1C4B	202A/2C	85/01/2C	112
5FB9/7D	LCP4	Courant moteur au défaut n-4	7244 = 16#1C4C	202A/2D	85/01/2D	114
5FB9/7E	LCP5	Courant moteur au défaut n-5	7245 = 16#1C4D	202A/2E	85/01/2E	116
5FB9/7F	LCP6	Courant moteur au défaut n-6	7246 = 16#1C4E	202A/2F	85/01/2F	118
5FB9/80	LCP7	Courant moteur au défaut n-7	7247 = 16#1C4F	202A/30	85/01/30	120
5FB9/81	LCP8	Courant moteur au défaut n-8	7248 = 16#1C50	202A/31	85/01/31	122
5FB9/82	rFP0	Fréquence de sortie au dernier défaut	7250 = 16#1C52	202A/33	85/01/33	105
5FB9/83	rFP1	Fréquence de sortie au défaut n-1	7251 = 16#1C53	202A/34	85/01/34	108
5FB9/84	rFP2	Fréquence de sortie au défaut n-2	7252 = 16#1C54	202A/35	85/01/35	110
5FB9/85	rFP3	Fréquence de sortie au défaut n-3	7253 = 16#1C55	202A/36	85/01/36	112
5FB9/86	rFP4	Fréquence de sortie au défaut n-4	7254 = 16#1C56	202A/37	85/01/37	114
5FB9/87	rFP5	Fréquence de sortie au défaut n-5	7255 = 16#1C57	202A/38	85/01/38	116
5FB9/88	rFP6	Fréquence de sortie au défaut n-6	7256 = 16#1C58	202A/39	85/01/39	118
5FB9/89	rFP7	Fréquence de sortie au défaut n-7	7257 = 16#1C59	202A/3A	85/01/3A	120
5FB9/8A	rFP8	Fréquence de sortie au défaut n-8	7258 = 16#1C5A	202A/3B	85/01/3B	122
5FB9/8B	rtP0	Temps de fonctionnement du moteur au dernier défaut	7260 = 16#1C5C	202A/3D	85/01/3D	107
5FB9/8C	rtP1	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-1	7261 = 16#1C5D	202A/3E	85/01/3E	109
5FB9/8D	rtP2	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-2	7262 = 16#1C5E	202A/3F	85/01/3F	111
5FB9/8E	rtP3	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-3	7263 = 16#1C5F	202A/40	85/01/40	113
5FB9/8F	rtP4	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-4	7264 = 16#1C60	202A/41	85/01/41	115
5FB9/90	rtP5	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-5	7265 = 16#1C61	202A/42	85/01/42	117
5FB9/91	rtP6	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-6	7266 = 16#1C62	202A/43	85/01/43	119
5FB9/92	rtP7	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-7	7267 = 16#1C63	202A/44	85/01/44	121

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB9/93	rtP8	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-8	7268 = 16#1C64	202A/45	85/01/45	123
5FB9/94	ULP0	Tension d'alimentation puissance au dernier défaut	7270 = 16#1C66	202A/47	85/01/47	105
5FB9/95	ULP1	Tension d'alimentation au défaut n-1	7271 = 16#1C67	202A/48	85/01/48	108
5FB9/96	ULP2	Tension d'alimentation au défaut n-2	7272 = 16#1C68	202A/49	85/01/49	110
5FB9/97	ULP3	Tension d'alimentation au défaut n-3	7273 = 16#1C69	202A/4A	85/01/4A	112
5FB9/98	ULP4	Tension d'alimentation au défaut n-4	7274 = 16#1C6A	202A/4B	85/01/4B	114
5FB9/99	ULP5	Tension d'alimentation au défaut n-5	7275 = 16#1C6B	202A/4C	85/01/4C	116
5FB9/9A	ULP6	Tension d'alimentation au défaut n-6	7276 = 16#1C6C	202A/4D	85/01/4D	118
5FB9/9B	ULP7	Tension d'alimentation au défaut n-7	7277 = 16#1C6D	202A/4E	85/01/4E	120
5FB9/9C	ULP8	Tension d'alimentation au défaut n-8	7278 = 16#1C6E	202A/4F	85/01/4F	122
5FB9/9D	tHP0	Etat thermique moteur au dernier défaut	7280 = 16#1C70	202A/51	85/01/51	105
5FB9/9E	tHP1	Etat thermique moteur au défaut n-1	7281 = 16#1C71	202A/52	85/01/52	108
5FB9/9F	tHP2	Etat thermique moteur au défaut n-2	7282 = 16#1C72	202A/53	85/01/53	110
5FB9/A0	tHP3	Etat thermique moteur au défaut n-3	7283 = 16#1C73	202A/54	85/01/54	112
5FB9/A1	tHP4	Etat thermique moteur au défaut n-4	7284 = 16#1C74	202A/55	85/01/55	114
5FB9/A2	tHP5	Etat thermique moteur au défaut n-5	7285 = 16#1C75	202A/56	85/01/56	116
5FB9/A3	tHP6	Etat thermique moteur au défaut n-6	7286 = 16#1C76	202A/57	85/01/57	118
5FB9/A4	tHP7	Etat thermique moteur au défaut n-7	7287 = 16#1C77	202A/58	85/01/58	120
5FB9/A5	tHP8	Etat thermique moteur au défaut n-8	7288 = 16#1C78	202A/59	85/01/59	122
5FB9/A6	CrP0	Canaux actifs au dernier défaut	7290 = 16#1C7A	202A/5B	85/01/5B	107
5FB9/A7	CrP1	Canaux actifs au défaut n-1	7291 = 16#1C7B	202A/5C	85/01/5C	109
5FB9/A8	CrP2	Canaux actifs au défaut n-2	7292 = 16#1C7C	202A/5D	85/01/5D	111
5FB9/A9	CrP3	Canaux actifs au défaut n-3	7293 = 16#1C7D	202A/5E	85/01/5E	113
5FB9/AA	CrP4	Canaux actifs au défaut n-4	7294 = 16#1C7E	202A/5F	85/01/5F	115
5FB9/AB	CrP5	Canaux actifs au défaut n-5	7295 = 16#1C7F	202A/60	85/01/60	117
5FB9/AC	CrP6	Canaux actifs au défaut n-6	7296 = 16#1C80	202A/61	85/01/61	119
5FB9/AD	CrP7	Canaux actifs au défaut n-7	7297 = 16#1C81	202A/62	85/01/62	121
5FB9/AE	CrP8	Canaux actifs au défaut n-8	7298 = 16#1C82	202A/63	85/01/63	123
5FB9/AF	Md0	Date au dernier défaut	7300 = 16#1C84	202B/1	85/01/65	107

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB9/B0	Md1	Date au défaut n-1	7301 = 16#1C85	202B/2	85/01/66	109
5FB9/B1	Md2	Date au défaut n-2	7302 = 16#1C86	202B/3	85/01/67	111
5FB9/B2	Md3	Date au défaut n-3	7303 = 16#1C87	202B/4	85/01/68	113
5FB9/B3	Md4	Date au défaut n-4	7304 = 16#1C88	202B/5	85/01/69	115
5FB9/B4	Md5	Date au défaut n-5	7305 = 16#1C89	202B/6	85/01/6A	117
5FB9/B5	dM6	Heure au défaut n-6	7316 = 16#1C94	202B/11	85/01/75	119
5FB9/B6	Md7	Date au défaut n-7	7307 = 16#1C8B	202B/8	85/01/6C	121
5FB9/B7	Md8	Date au défaut n-8	7308 = 16#1C8C	202B/9	85/01/6D	123
5FB9/B8	dM0	Heure au dernier défaut	7310 = 16#1C8E	202B/B	85/01/6F	107
5FB9/B9	dM1	Heure au défaut n-1	7311 = 16#1C8F	202B/C	85/01/70	109
5FB9/BA	dM2	Heure au défaut n-2	7312 = 16#1C90	202B/D	85/01/71	111
5FB9/BB	dM3	Heure au défaut n-3	7313 = 16#1C91	202B/E	85/01/72	113
5FB9/BC	dM4	Heure au défaut n-4	7314 = 16#1C92	202B/F	85/01/73	115
5FB9/BD	dM5	Heure au défaut n-5	7315 = 16#1C93	202B/10	85/01/74	117
5FB9/BE	Md6	Date au défaut n-6	7306 = 16#1C8A	202B/7	85/01/6B	119
5FB9/BF	dM7	Heure au défaut n-7	7317 = 16#1C95	202B/12	85/01/76	121
5FB9/C0	dM8	Heure au défaut n-8	7318 = 16#1C96	202B/13	85/01/77	123
5FB9/CA	dAY	Date	7391 = 16#1CDF	202B/5C	85/01/C0	132
5FB9/CB	tIME	Heure	7392 = 16#1CE0	202B/5D	85/01/C1	132
5FB9/CC	Fnb	Compteur de défauts	7393 = 16#1CE1	202B/5E	99/01/CC	104
5FB9/CD	CNFS	Configuration active	8020 = 16#1F54	2032/15	89/01/15	67
5FB9/CD	CNFS	[Config. Active]	8020 = 16#1F54	2032/15	89/01/15	86
5FB9/CE	CRC	Canal de consigne actif	8441 = 16#20F9	2036/2A	8B/01/2A	85
5FB9/CF	CCC	Canal de commande actif	8442 = 16#20FA	2036/2B	8B/01/2B	86
5FB9/D6	FrHd	Référence de vitesse avant la rampe	8605 = 16#219D	2038/6	8C/01/06	89
5FB9/D7	Errd	Code de défaut DSP402	8606 = 16#219E	603F	8C/01/07	99
5FB9/D8	FrOd	Référence de vitesse après la rampe	8641 = 16#21C1	6043	8C/01/2A	89
5FB9/D9	FrO	Référence de fréquence après la rampe	9021 = 16#233D	203C/16	8E/01/16	89
5FB9/DB	trr	Référence de couple avant la rampe	9231 = 16#240F	203E/20	8F/01/20	90
5FB9/DC	trO	Référence de couple après la rampe	9232 = 16#2410	203E/21	8F/01/21	90
5FB9/DD	nSL	[NSLr]	9605 = 16#2585	2042/6	91/01/06	157

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FB9/DE	tHr	Etat thermique moteur	9630 = 16#259E	2042/1F	91/01/1F	92
5FB9/DF	rSM	Résistance statorique à froid moteur asynchrone	9640 = 16#25A8	2042/29	91/01/29	94
5FB9/DF	rSM	[R1r]	9640 = 16#25A8	2042/29	91/01/29	157
5FB9/E0	IdM	Courant magnétisant	9650 = 16#25B2	2042/33	91/01/33	93
5FB9/E0	IdM	[ldr]	9650 = 16#25B2	2042/33	91/01/33	157
5FB9/E1	LFM	Inductance de fuite	9660 = 16#25BC	2042/3D	91/01/3D	94
5FB9/E1	LFM	[Lfr]	9660 = 16#25BC	2042/3D	91/01/3D	157
5FB9/E2	trM	Constante de temps rotorique	9665 = 16#25C1	2042/42	91/01/42	94
5FB9/E2	trM	[T2r]	9665 = 16#25C1	2042/42	91/01/42	157
5FB9/E3	rSMS	Résistance statorique à froid moteur synchrone	9680 = 16#25D0	2042/51	91/01/51	94
5FB9/E3	rSMS	[R1rS]	9680 = 16#25D0	2042/51	91/01/51	159
5FB9/E5	rPE	Ecart du régulateur PID	11980 = 16#2ECC	2059/51	9C/01/B5	91
5FB9/E6	rPF	Référence de retour du régulateur PID	11981 = 16#2ECD	2059/52	9C/01/B6	91
5FB9/E7	rPC	Référence PDI après la rampe	11982 = 16#2ECE	2059/53	9C/01/B7	91
5FB9/E8	rPO	Référence en sortie de limitation du régulateur PID	11983 = 16#2ECF	2059/54	9C/01/B8	91
5FB9/EA	AUS	Vitesse moyenne ENA	12102 = 16#2F46	205B/3	9D/01/67	88
5FB9/EB	EbOt	Temps de la bobine courante	12209 = 16#2FB1	205C/A	9E/01/0A	93
5FB9/EC	CFPS	Jeu de paramètres actif	12900 = 16#3264	2063/01	A1/01/65	70
5FB9/EC	CFPS	Jeu de paramètres actif	12900 = 16#3264	2063/01	A1/01/65	86
5FB9/ED	VAL	Commande de chargement du jeu de paramètres	12901 = 16#3265	2063/02	A1/01/66	73
5FBA/08	dCC0	Canal de commande actif au dernier défaut	64300 = 16#FB2C	2265/1	9A/01/08	106
5FBA/09	dCC1	Canal de commande actif au défaut n-1	64301 = 16#FB2D	2265/2	9A/01/09	109
5FBA/0A	dCC2	Canal de commande actif au défaut n-2	64302 = 16#FB2E	2265/3	9A/01/0A	111
5FBA/0B	dCC3	Canal de commande actif au défaut n-3	64303 = 16#FB2F	2265/4	9A/01/0B	113
5FBA/0C	dCC4	Canal de commande actif au défaut n-4	64304 = 16#FB30	2265/5	9A/01/0C	115
5FBA/0D	dCC5	Canal de commande actif au défaut n-5	64305 = 16#FB31	2265/6	9A/01/0D	117

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBA/0E	dCC6	Canal de commande actif au défaut n-6	64306 = 16#FB32	2265/7	9A/01/0E	119
5FBA/0F	dCC7	Canal de commande actif au défaut n-7	64307 = 16#FB33	2265/8	9A/01/0F	121
5FBA/10	dCC8	Canal de commande actif au défaut n-8	64308 = 16#FB34	2265/9	9A/01/10	123
5FBA/11	drC0	Canal de consigne actif au dernier défaut	64310 = 16#FB36	2265/B	9A/01/11	106
5FBA/12	drC1	Canal de consigne actif au défaut n-1	64311 = 16#FB37	2265/C	9A/01/12	109
5FBA/13	drC2	Canal de consigne actif au défaut n-2	64312 = 16#FB38	2265/D	9A/01/13	111
5FBA/14	drC3	Canal de consigne actif au défaut n-3	64313 = 16#FB39	2265/E	9A/01/14	113
5FBA/15	drC4	Canal de consigne actif au défaut n-4	64314 = 16#FB3A	2265/F	9A/01/15	115
5FBA/16	drC5	Canal de consigne actif au défaut n-5	64315 = 16#FB3B	2265/10	9A/01/16	117
5FBA/17	drC6	Canal de consigne actif au défaut n-6	64316 = 16#FB3C	2265/11	9A/01/17	119
5FBA/18	drC7	Canal de consigne actif au défaut n-7	64317 = 16#FB3D	2265/12	9A/01/18	121
5FBA/19	drC8	Canal de consigne actif au défaut n-8	64318 = 16#FB3E	2265/13	9A/01/19	123
5FBC/05	bFr	[Standard fréq. mot.]	3015 = 16#BC7	2000/10	70/01/10	148
5FBC/07	CFG	[Macro configuration]	3052 = 16#BEC	2000/35	70/01/35	144
5FBC/0B	OFl	[Filtre sinus]	3109 = 16#C25	2001/A	70/01/6E	162
5FBC/0D	Strt	[Tests IGBT]	3112 = 16#C28	2001/D	70/01/71	272
5FBC/0E	L1d	[Retard 0-->1 LI1]	4001 = 16#FA1	200A/2	75/01/02	167
5FBC/0F	L2d	[Retard 0-->1 LI2]	4002 = 16#FA2	200A/3	75/01/03	167
5FBC/10	L3d	[Retard 0-->1 LI3]	4003 = 16#FA3	200A/4	75/01/04	167
5FBC/11	L4d	[Retard 0-->1 LI4]	4004 = 16#FA4	200A/5	75/01/05	167
5FBC/12	L5d	[Retard 0-->1 LI5]	4005 = 16#FA5	200A/6	75/01/06	167
5FBC/13	L6d	[Retard 0-->1 LI6]	4006 = 16#FA6	200A/7	75/01/07	167
5FBC/14	L7d	[Retard 0-->1 LI7]	4007 = 16#FA7	200A/8	75/01/08	167
5FBC/15	L8d	[Retard 0-->1 LI8]	4008 = 16#FA8	200A/9	75/01/09	167
5FBC/16	L9d	[Retard 0-->1 LI9]	4009 = 16#FA9	200A/A	75/01/0A	167
5FBC/17	L10d	[Retard 0-->1 LI10]	4010 = 16#FAA	200A/B	75/01/0B	167
5FBC/18	L11d	[Retard 0-->4 LI11]	4011 = 16#FAB	200A/C	75/01/0C	167
5FBC/19	L12d	[Retard 0-->1 LI12]	4012 = 16#FAC	200A/D	75/01/0D	167
5FBC/1A	L13d	[Retard 0-->1 LI13]	4013 = 16#FAD	200A/E	75/01/0E	167



# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBC/1B	L14d	[Retard 0-->1 LI14]	4014 = 16#FAE	200A/F	75/01/0F	167
5FBC/1C	r1S	[R1 actif à]	4201 = 16#1069	200C/2	76/01/02	180
5FBC/1D	r2S	[R2 actif à]	4202 = 16#106A	200C/3	76/01/03	181
5FBC/1E	r3S	[R3 actif à]	4203 = 16#106B	200C/4	76/01/04	182
5FBC/1F	r4S	[R4 actif à]	4204 = 16#106C	200C/5	76/01/05	183
5FBC/20	LO1S	[LO1 actif à]	4209 = 16#1071	200C/A	76/01/0A	184
5FBC/21	LO2S	[LO2 actif à]	4210 = 16#1072	200C/B	76/01/0B	185
5FBC/22	LO3S	[LO3 actif à]	4211 = 16#1073	200C/C	76/01/0C	186
5FBC/23	LO4S	[LO4 actif à]	4212 = 16#1074	200C/D	76/01/0D	187
5FBC/24	r1H	[Maintenance R1]	4221 = 16#107D	200C/16	76/01/16	180
5FBC/25	r2H	[Maintenance R2]	4222 = 16#107E	200C/17	76/01/17	181
5FBC/26	r3H	[Maintenance R3]	4223 = 16#107F	200C/18	76/01/18	182
5FBC/27	r4H	[Maintenance R4]	4224 = 16#1080	200C/19	76/01/19	183
5FBC/28	LO1H	[Maintenance LO1]	4229 = 16#1085	200C/1E	76/01/1E	184
5FBC/29	LO2H	[Maintenance LO2]	4230 = 16#1086	200C/1F	76/01/1F	185
5FBC/2A	LO3H	[Maintenance LO3]	4231 = 16#1087	200C/20	76/01/20	186
5FBC/2B	LO4H	[Maintenance LO4]	4232 = 16#1088	200C/21	76/01/21	187
5FBC/2C	r1d	[Retard R1]	4241 = 16#1091	200C/2A	76/01/2A	180
5FBC/2D	r2d	[Retard R2]	4242 = 16#1092	200C/2B	76/01/2B	181
5FBC/2E	r3d	[Retard R3]	4243 = 16#1093	200C/2C	76/01/2C	182
5FBC/2F	r4d	[Retard R4]	4244 = 16#1094	200C/2D	76/01/2D	183
5FBC/30	LO1d	[Retard LO1]	4249 = 16#1099	200C/32	76/01/32	184
5FBC/31	LO2d	[Retard LO2]	4250 = 16#109A	200C/33	76/01/33	185
5FBC/32	LO3d	[Retard LO3]	4251 = 16#109B	200C/34	76/01/34	186
5FBC/33	LO4d	[Retard LO4]	4252 = 16#109C	200C/35	76/01/35	187
5FBC/34	AI1t	[Type AI1]	4402 = 16#1132	200E/3	77/01/03	169
5FBC/35	AI2t	[Type AI2]	4403 = 16#1133	200E/4	77/01/04	170
5FBC/36	AI3t	[Type AI3]	4404 = 16#1134	200E/5	77/01/05	172
5FBC/37	AI4t	[Type AI4]	4405 = 16#1135	200E/6	77/01/06	174
5FBC/38	UIL1	[Valeur mini AI1]	4412 = 16#113C	200E/D	77/01/0D	169
5FBC/39	UIL2	[Valeur mini AI2]	4413 = 16#113D	200E/E	77/01/0E	170

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBC/3A	UII4	[Valeur mini AI4]	4415 = 16#113D	200E/10	77/01/10	174
5FBC/3B	UIH1	[Valeur maxi AI1]	4422 = 16#1146	200E/17	77/01/17	169
5FBC/3C	UIH2	[Valeur maxi AI2]	4423 = 16#1147	200E/18	77/01/18	170
5FBC/3D	UIH4	[Valeur maxi AI4]	4425 = 16#1149	200E/1A	77/01/1A	174
5FBC/3E	CrL2	[Valeur mini AI2]	4433 = 16#1151	200E/22	77/01/22	170
5FBC/3F	CrL3	[Valeur mini AI3]	4434 = 16#1152	200E/23	77/01/23	172
5FBC/40	CrL4	[Valeur mini AI4]	4435 = 16#1153	200E/24	77/01/24	174
5FBC/41	CrH2	[Valeur maxi AI2]	4443 = 16#115B	200E/2C	77/01/2C	170
5FBC/42	CrH3	[Valeur maxi AI3]	4444 = 16#115C	200E/2D	77/01/2D	172
5FBC/43	CrH4	[Valeur maxi AI4]	4445 = 16#115D	200E/2E	77/01/2E	174
5FBC/44	A11F	[Filtre de AI1]	4452 = 16#1164	200E/35	77/01/35	169
5FBC/45	A12F	[Filtre de AI2]	4453 = 16#1165	200E/36	77/01/36	170
5FBC/46	A13F	[Filtre de AI3]	4454 = 16#1166	200E/37	77/01/37	172
5FBC/47	A14F	[Filtre de AI4]	4455 = 16#1167	200E/38	77/01/38	174
5FBC/48	A11E	[Point X interm AI1]	4462 = 16#116E	200E/3F	77/01/3F	169
5FBC/49	A12E	[Point X interm AI2]	4463 = 16#116F	200E/40	77/01/40	171
5FBC/4A	A13E	[Point X interm AI3]	4464 = 16#1170	200E/41	77/01/4A	173
5FBC/4B	A14E	[Point X internm AI4]	4465 = 16#1171	200E/42	77/01/42	175
5FBC/4C	A11S	[Point Y interm AI1]	4472 = 16#1178	200E/49	77/01/49	169
5FBC/4D	A12S	[Point Y interm AI2]	4473 = 16#1179	200E/4A	77/01/4A	171
5FBC/4E	A13S	[Point Y interm AI3]	4474 = 16#117A	200E/4B	77/01/4A	173
5FBC/4F	A14S	[Point Y interm AI4]	4475 = 16#117B	200E/4C	77/01/4C	175
5FBC/50	A12L	[Plage de AI2]	4483 = 16#1183	200E/54	77/01/54	171
5FBC/51	A13L	[Plage de AI3]	4484 = 16#1184	200E/55	77/01/55	172
5FBC/52	A14L	[Plage de AI4]	4485 = 16#1185	200E/56	77/01/56	175
5FBC/53	AO1t	[Type AO1]	4601 = 16#11F9	2010/2	78/01/02	188
5FBC/54	AO2t	[Type AO2]	4602 = 16#11FA	2010/3	78/01/03	190
5FBC/55	AO3t	[Type AO3]	4603 = 16#11FB	2010/4	78/01/04	191
5FBC/56	AO1F	[Filtre de AO1]	4611 = 16#1203	2010/C	78/01/0C	189
5FBC/57	AO2F	[Filtre de AO2]	4612 = 16#1204	2010/D	78/01/0D	190
5FBC/58	AO3F	[Filtre de AO3]	4613 = 16#1205	2010/E	78/01/0E	191

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBC/59	UOL1	[Valeur mini AO1]	4621 = 16#120D	2010/16	78/01/16	189
5FBC/5A	UOL2	[Valeur mini AO2]	4622 = 16#120E	2010/17	78/01/17	190
5FBC/5B	UOL3	[Valeur mini AO3]	4623 = 16#120F	2010/18	78/01/18	191
5FBC/5C	UOH1	[Valeur maxi AO1]	4631 = 16#1217	2010/20	78/01/20	189
5FBC/5D	UOH2	[Valeur maxi AO2]	4632 = 16#1218	2010/21	78/01/21	190
5FBC/5E	UOH3	[Valeur maxi AO3]	4633 = 16#1219	2010/22	78/01/22	191
5FBC/5F	AOL1	[Valeur mini AO1]	4641 = 16#1221	2010/2A	78/01/2A	188
5FBC/60	AOL2	[Valeur mini AO2]	4642 = 16#1222	2010/2B	78/01/2B	190
5FBC/61	AOL3	[Valeur mini AO3]	4643 = 16#1223	2010/2C	78/01/2C	191
5FBC/62	AOH1	[Valeur maxi AO1]	4651 = 16#122B	2010/34	78/01/34	188
5FBC/63	AOH2	[Valeur maxi AO2]	4652 = 16#122C	2010/35	78/01/35	190
5FBC/64	AOH3	[Valeur maxi AO3]	4653 = 16#122D	2010/36	78/01/36	191
5FBC/67	r3	[Affectation R3]	5003 = 16#138B	2014/4	7A/01/04	182
5FBC/68	r4	[Affectation R4]	5004 = 16#138C	2014/5	7A/01/05	183
5FBC/6A	LO2	[Affectation LO2]	5010 = 16#1392	2014/B	7A/01/0B	185
5FBC/6B	LO3	[Affectation LO3]	5011 = 16#1393	2014/C	7A/01/0C	186
5FBC/6C	LO4	[Affectation LO4]	5012 = 16#1394	2014/D	7A/01/0D	187
5FBC/6D	AO1	[Affectation AO1]	5021 = 16#139D	2014/16	7A/01/16	188
5FBC/6E	AO2	[Affectation AO2]	5022 = 16#139E	2014/17	7A/01/17	190
5FBC/6F	AO3	[Affectation AO3]	5023 = 16#139F	2014/18	7A/01/18	191
5FBC/70	AIC1	[Canal AI réseau]	5282 = 16#14A2	2016/53	7B/01/53	230
5FBC/73	EnU	[Utilisation codeur]	5606 = 16#15E6	201A/7	7D/01/07	160
5FBC/73	EnU	[Utilisation codeur]	5606 = 16#15E6	201A/7	7D/01/07	177
5FBC/74	ECC	[Accoupl. codeur]	5607 = 16#15E7	201A/8	7D/01/08	276
5FBC/75	EnS	[Signaux codeur]	5608 = 16#15E8	201A/A	7D/01/09	159
5FBC/75	EnS	[Signaux codeur]	5608 = 16#15E8	201A/9	7D/01/09	177
5FBC/76	PdI	Diviseur du compteur codeur variateur	5610 = 16#15EA	201A/B	7D/01/0B	131
5FBC/8C	OHL	[Gestion surchauffe]	7008 = 16#1B60	2028/9	84/01/09	267
5FBC/8D	OLL	[Gestion surcharge]	7009 = 16#1B61	2028/A	84/01/0A	265
5FBC/8E	SLL	[Gest. déf. Mdb]	7010 = 16#1B62	2028/B	84/01/0B	275
5FBC/8F	COL	[Gest. déf. CANopen]	7011 = 16#1B63	2028/C	84/01/0C	275

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBC/90	tnL	[Gestion défaut tnF]	7012 = 16#1B64	2028/D	84/01/0D	279
5FBC/93	CLL	[Gest. déf. Network]	7015 = 16#1B67	2028/10	84/01/10	275
5FBC/96	tAr	[Tmax redémarrage]	7123 = 16#1BD3	2029/18	84/01/7C	262
5FBC/97	rSF	[Reset défauts]	7124 = 16#1BD4	2029/19	84/01/7D	261
5FBC/98	Inh	[Affect. inhib. déf.]	7125 = 16#1BD5	2029/1A	84/01/7E	274
5FBC/99	EtF	[Affect. défaut ext]	7131 = 16#1BDB	2029/20	84/01/84	269
5FBC/9A	SCS	Mémorisation de configuration	8001 = 16#1F41	2032/2	9C/01/9A	69
5FBC/9B	FCS	Rappel de configuration	8002 = 16#1F42	2032/3	9C/01/9B	69
5FBC/9C	CHA1	Affectation pour 2 jeux	8021 = 16#1F55	2032/16	9C/01/9C	70
5FBC/9C	CnF1	[2 configurations]	8021 = 16#1F55	2032/16	89/01/16	251
5FBC/9C	CNF1	Affectation pour 2 configurations	8021 = 16#1F55	2032/16	9C/01/9C	67
5FBC/9D	CHA2	Affectation pour 3 jeux	8022 = 16#1F56	2032/17	9C/01/9D	70
5FBC/9D	CnF2	[3 configurations]	8022 = 16#1F56	2032/17	89/01/17	252
5FBC/9D	CNF2	Affectation pour 3 configurations	8022 = 16#1F56	2032/17	9C/01/9D	67
5FBC/9E	CHM	[Multimoteurs]	8025 = 16#1F59	2032/1A	89/01/1A	251
5FBC/9F	CHCF	[Profil]	8401 = 16#20D1	2036/2	8B/01/02	193
5FBC/A0	COP	[Copie Canal 1 <--> 2]	8402 = 16#20D2	2036/3	8B/01/03	195
5FBC/A2	rFC	[Commutation réf.2]	8411 = 16#20DB	2036/C	8B/01/0C	195
5FBC/A3	rCb	[Commut. réf. 1B]	8412 = 16#20DC	2036/D	8B/01/0D	198
5FBC/A4	Fr1	[Canal réf. 1]	8413 = 16#20DD	2036/E	8B/01/0E	193
5FBC/A5	Fr2	[Canal réf. 2]	8414 = 16#20DE	2036/F	8B/01/0F	195
5FBC/A6	Fr1b	[Canal réf. 1B]	8415 = 16#20DF	2036/10	8B/01/10	198
5FBC/A7	CCS	[Commutation cmd]	8421 = 16#20D1	2036/16	8B/01/16	194
5FBC/A8	Cd1	[Canal Cde 1]	8423 = 16#20E7	2036/18	8B/01/18	194
5FBC/A9	Cd2	[Canal Cde 2]	8424 = 16#20E8	2036/19	8B/01/19	194
5FBC/AD	SPM	[Aff. mémo. réf.]	8491 = 16#212B	2036/5C	8B/01/5C	218
5FBC/B3	rPS	[Commut. rampe]	9010 = 16#2332	203C/B	8E/01/0B	203
5FBC/B5	LC2	[Activ. I limit. 2]	9202 = 16#23F2	203E/3	8F/01/03	243
5FBC/B6	tLA	[Act. lim. couple AI]	9210 = 16#23FA	203E/B	8F/01/0B	241
5FBC/B7	tLC	[Act. lim. analogique]	9213 = 16#23FD	203E/E	8F/01/0E	242
5FBC/B8	tAA	[Affect. réf. couple]	9214 = 16#23FE	203E/F	8F/01/0F	242

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBC/B9	tSS	[Comm. couple/vit]	9220 = 16#2404	203E/15	8F/01/15	238
5FBC/BA	tr1	[Canal réf. de couple]	9221 = 16#2405	203E/16	8F/01/16	238
5FBC/BB	tSd	[Signe réf. couple]	9222 = 16#2406	203E/17	8F/01/17	239
5FBC/BC	tSt	[Arrêt contrôl. couple]	9227 = 16#240B	203E/1C	8F/01/1C	239
5FBC/BD	tOb	[Gest. déf. R. couple]	9228 = 16#240C	203E/1D	8F/01/1D	240
5FBC/BE	SSb	[Arrêt lim. l/couple]	9240 = 16#2418	203E/29	8F/01/29	277
5FBC/EF	tUL	[Affect. auto-réglage]	9610 = 16#258A	2042/B	91/01/0B	253
5FBC/F1	bLC	[Affectation frein]	10001 = 16#2711	2046/2	93/01/02	221
5FBC/F2	bCl	[Contact de frein]	10009 = 16#2719	2046/A	93/01/0A	221
5FBC/F3 (bit 0)	brH0	[BRH_b0]	10050 = 16# 2742 (bit 0)	2046/33 (bit 0)	93/01/33 (bit 0)	224
5FBC/F3 (bit 1)	brH1	[BRH_b1]	10050 = 16# 2742 (bit 1)	2046/33 (bit 1)	93/01/33 (bit 1)	224
5FBC/F3 (bit 2)	brH2	[BRH_b2]	10050 = 16# 2742 (bit 2)	2046/33 (bit 2)	93/01/33 (bit 2)	224
5FBC/F3 (bit 3)	brH3	[BRH_b3]	10050 = 16# 2742 (bit 3)	2046/33 (bit 3)	93/01/33 (bit 3)	224
5FBC/F3 (bit 4)	brH4	[BRH_b4]	10050 = 16# 2742 (bit 4)	2046/33 (bit 4)	93/01/33 (bit 4)	225
5FBC/F4	PES	[Affectation peson]	10070 = 16#2756	2046/47	93/01/47	226
5FBC/F5	LP1	[Point 1X]	10071 = 16#2757	2046/48	93/01/48	226
5FBC/F6	CP1	[Point 1Y]	10072 = 16#2758	2046/49	93/01/49	226
5FBC/F7	LP2	[Point 2X]	10073 = 16#2759	2046/4A	93/01/4A	226
5FBC/F8	CP2	[Point 2Y]	10074 = 16#275A	2046/4B	93/01/4B	227
5FBC/F9	lbrA	[lbr perte 4-20 mA]	10075 = 16#275B	2046 / 4C	93/01/4C	227
5FBC/FE	rrS	[Aff. sens arrière]	11105 = 16#2B61	2051/6	98/01/6A	166
5FBC/FF	JOG	[Affectation JOG]	11110 = 16#2B66	2051/B	98/01/6F	209
5FBD/02	nSt	[Affect. roue libre]	11202 = 16#2BC2	2052/3	99/01/03	205
5FBD/03	dCl	[Affect. inject. DC]	11203 = 16#2BC3	2052/4	99/01/04	206
5FBD/04	FSt	[Affect. arrêt rapide]	11204 = 16#2BC4	2052/5	99/01/05	205
5FBD/06	PS2	[2 vitesses présél.]	11401 = 16#2C89	2054/2	9A/01/02	210
5FBD/07	PS4	[4 vitesses présél.]	11402 = 16#2C8A	2054/3	9D/01/07	210
5FBD/08	PS8	[8 vitesses présél.]	11403 = 16#2C8B	2054/4	9A/01/04	211
5FBD/09	PS16	[16 vitesses présél.]	11404 = 16#2C8C	2054/5	9A/01/05	211

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBD/0A	USP	[Affectation +vite]	11501 = 16#2CED	2055/2	9A/01/66	215
5FBD/0B	dSP	[Affectation -vite]	11502 = 16#2CEE	2055/3	9A/01/67	215
5FBD/0C	Str	[Mémorisation Réf.]	11503 = 16#2CEF	2055/4	9A/01/68	215
5FBD/0E	USI	[Affectation +vite]	11520 = 16#2D00	2055/15	9D/01/0E	216
5FBD/0F	dSI	[Affectation -vite]	11521 = 16#2D01	2055/16	9A/01/7A	216
5FBD/10	LAF	[FdC arrêt avant]	11601 = 16#2D51	2056/2	9B/01/02	220
5FBD/11	LAr	[FdC arrêt arrière]	11602 = 16#2D52	2056/3	9B/01/03	220
5FBD/12	LAS	[Type d'arrêt]	11603 = 16#2D53	2056/4	9B/01/04	220
5FBD/13	SA2	[Réf. sommatrice 2]	11801 = 16#2E19	2058/2	9C/01/02	199
5FBD/14	SA3	[Réf. sommatrice 3]	11802 = 16#2E1A	2058/3	9C/01/03	199
5FBD/15	dA2	[Réf. soustract 2]	11811 = 16#2E23	2058/C	9C/01/0C	199
5FBD/16	dA3	[Réf. soustract 3]	11812 = 16#2E24	2058/D	9C/01/0D	199
5FBD/17	MA2	[Réf. multiplic 2]	11821 = 16#2E2D	2058/16	9C/01/16	200
5FBD/18	MA3	[Réf. multiplic 3]	11822 = 16#2E2E	2058/17	9C/01/17	200
5FBD/19	PIF	[Affect. retour PID]	11901 = 16#2E7D	2059/2	9C/01/66	230
5FBD/1A	PII	[Act. réf. interne PID]	11908 = 16#2E84	2059/9	9C/01/6D	231
5FBD/1B	Pr2	[2 réf. PID présél.]	11909 = 16#2E85	2059/A	9C/01/6E	236
5FBD/1C	Pr4	[4 réf. PID présél.]	11910 = 16#2E86	2059/B	9C/01/6F	236
5FBD/1E	PIS	[RAZ intégral PID]	11944 = 16#2EA8	2059/2D	9C/01/91	234
5FBD/1F	FPI	[Affect. réf. vitesse]	11950 = 16#2EAE	2059/33	9C/01/97	234
5FBD/20	PIM	[Référence manuel]	11954 = 16#2EB2	2059/37	9C/01/9B	235
5FBD/21	rSL	[Seuil réveil PID]	11960 = 16#2DB5	2059/3D	9C/01/A1	235
5FBD/22	PAU	[Affect. auto/manu]	11970 = 16#2EC2	2059/47	9C/01/AB	235
5FBD/23	EnA	[ENA system]	12101 = 16#2F45	205B/2	9D/01/66	161
5FBD/24	trC	[Contrôle filaire]	12201 = 16#2FA9	205C/2	9E/01/02	254
5FBD/25	rtr	[Init. traverse ctrl]	12210 = 16#2FB2	205C/B	9E/01/0B	257
5FBD/26	SnC	[Counter wobble]	12212 = 16#2FB4	205C/D	9E/01/0D	256
5FBD/27	EbO	[Fin bobine]	12213 = 16#2FB5	205C/E	9E/01/0E	255
5FBD/28	tSY	[Synchro. wobble]	12214 = 16#2FB6	205C/F	9E/01/0F	256
5FBD/29	H5O	[Levage haute vit.]	12301 = 16#300D	205D/2	9E/01/66	228
5FBD/2A	U0	[U0]	12401 = 16#3071	205E/2	9F/01/02	150

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBD/2B	U1	[U1]	12403 = 16#3073	205E/4	9F/01/04	151
5FBD/2C	F1	[F1]	12404 = 16#3074	205E/5	9F/01/05	151
5FBD/2D	U2	[U2]	12405 = 16#3075	205E/6	9F/01/06	151
5FBD/2E	F2	[F2]	12406 = 16#3076	205E/7	9F/01/07	151
5FBD/2F	U3	[U3]	12407 = 16#3077	205E/8	9F/01/08	151
5FBD/30	F3	[F3]	12408 = 16#3078	205E/9	9F/01/09	152
5FBD/31	U4	[U4]	12409 = 16#3079	205E/9	9F/01/0A	152
5FBD/32	F4	[F4]	12410 = 16#307A	205E/B	9F/01/0B	152
5FBD/33	U5	[U5]	12411 = 16#307B	205E/C	9F/01/0C	152
5FBD/34	F5	[F5]	12412 = 16#307C	205E/D	9F/01/0D	152
5FBD/35	SAF	[FdC arrêt avant]	12501 = 16#30D5	205F/2	9F/01/66	247
5FBD/36	SAr	[FdC arrêt arrière]	12502 = 16#30D6	205F/3	9F/01/67	247
5FBD/37	dAF	[FdC ralent. avant]	12503 = 16#30D7	205F/4	9F/01/68	248
5FBD/38	dAr	[FdC ralent. arrière]	12504 = 16#30D8	205F/5	9F/01/69	248
5FBD/39	dSF	[Type décélération]	12505 = 16#30D9	205F/6	9F/01/6A	249
5FBD/3A	PAS	[Type d'arrêt]	12506 = 16#30DA	205F/7	9F/01/6B	249
5FBD/3B	CLS	[Désactiv. FdC]	12507 = 16#30DB	205F/8	9F/01/6C	248
5FBD/3C	SUL	[Lim. surtens. mot]	12601 = 16#3139	2060/2	A0/01/02	162
5FBD/3D	SOP	[Optim. lim surtens]	12602 = 16#313A	2060/3	A0/01/03	163
5FBD/3E	nMA1	Scanner de communication adresse du mot de lecture 1	12701 = 16#319D	2061/2	A0/01/66	129
5FBD/3F	nMA2	Scanner de communication adresse du mot de lecture 2	12702 = 16#319E	2061/3	A0/01/67	129
5FBD/40	nMA3	Scanner de communication adresse du mot de lecture 3	12703 = 16#319F	2061/4	A0/01/68	129
5FBD/41	nMA4	Scanner de communication adresse du mot de lecture 4	12704 = 16#31A0	2061/5	A0/01/69	129
5FBD/42	nMA5	Scanner de communication adresse du mot de lecture 5	12705 = 16#31A1	2061/6	A0/01/6A	130
5FBD/43	nMA6	Scanner de communication adresse du mot de lecture 6	12706 = 16#31A2	2061/7	A0/01/6B	130
5FBD/44	nMA7	Scanner de communication adresse du mot de lecture 7	12707 = 16#31A3	2061/8	A0/01/6C	130
5FBD/45	nMA8	Scanner de communication adresse du mot de lecture 8	12708 = 16#31A4	2061/9	A0/01/6D	130

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBD/46	nCA1	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 1	12721 = 16#31B1	2061/16	A0/01/7A	128
5FBD/47	nCA2	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 2	12722 = 16#31B2	2061/17	A0/01/7B	128
5FBD/48	nCA3	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 3	12723 = 16#31B3	2061/18	A0/01/7C	128
5FBD/49	nCA4	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 4	12724 = 16#31B4	2061/19	A0/01/7D	128
5FBD/4A	nCA5	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 5	12725 = 16#31B5	2061/1A	A0/01/7E	128
5FBD/4B	nCA6	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 6	12726 = 16#31B6	2061/1B	A0/01/7F	129
5FBD/4C	nCA7	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 7	12727 = 16#31B7	2061/1C	A0/01/80	129
5FBD/4D	nCA8	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 8	12728 = 16#31B8	2061/1D	A0/01/81	129
5FBD/54	CHA1	[2 jeux paramètres]	12902 = 16#3266	2063/3	A1/01/67	250
5FBD/55	CHA2	[3 jeux paramètres]	12903 = 16#3267	2063/4	A1/01/68	250
5FBD/56	rCA	[Retour contact.aval]	13103 = 16#332F	2065/4	A2/01/68	245
5FBD/57	OCC	[Aff. contacteur aval]	13104 = 16#3330	2065/5	A2/01/69	245
5FBD/58	PGA	[Type référence]	13301 = 16#33F5	2067/2	A3/01/66	177
5FBD/59	PIL	[Valeur mini RP]	13302 = 16#33F6	2067/3	A3/01/67	176
5FBD/5A	PFr	[Valeur maxi RP]	13303 = 16#33F7	2067/4	A3/01/68	176
5FBD/5B	PFI	[Filtre de RP]	13304 = 16#33F8	2067/5	A3/01/69	176
5FBD/5C	EIL	[Valeur mini fréq]	13310 = 16#33FE	2067/B	A3/01/6F	178
5FBD/5D	EFr	[Valeur maxi fréq]	13311 = 16#33FF	2067/C	A3/01/70	178
5FBD/5E	EFI	[Filtre signal fréq]	13312 = 16#3400	2067/D	A3/01/71	178
5FBD/5F	PHr	[Rotation phase]	13401 = 16#3459	2068/2	A4/01/02	150
5FBD/60	FN1	[Affect. touche F1]	13501 = 16#34BD	2069/2	A4/01/66	196
5FBD/61	FN2	[Affect. touche F2]	13502 = 16#34BE	2069/3	A4/01/67	196
5FBD/62	FN3	[Affect. touche F3]	13503 = 16#34BF	2069/4	A4/01/68	196
5FBD/63	FN4	[Affect. touche F4]	13504 = 16#34C0	2069/5	A4/01/69	197
5FBD/6C	bMP	[Cmd HMI]	13529 = 16#34D9	2069/1E	A4/01/82	197
5FBD/6D	LES	[Affect. verrouillage]	13601 = 16#3521	206A/2	A5/01/02	244
5FBD/6E	LLC	[Aff. contacteur ligne]	13602 = 16#3522	206A/3	A5/01/03	244



# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBD/6F	LCt	[Time out U ligne]	13603 = 16#3523	206A/4	A5/01/04	244
5FBD/70	UrES	[U réseau évac.]	13801 = 16#35E9	206C/2	A6/01/02	270
5FBD/71	USL	[Niveau sous U]	13802 = 16#35EA	206C/3	A6/01/03	270
5FBD/72	USb	[Gestion sous U]	13803 = 16#35EB	206C/4	A6/01/04	270
5FBD/73	USt	[Tempo sous U]	13804 = 16#35EC	206C/5	A6/01/05	270
5FBD/74	UPL	[Niveau prévention]	13811 = 16#35F3	206C/C	A6/01/0C	271
5FBD/76	rFt	[Aff. évacuation]	13831 = 16#3607	206C/20	A6/01/20	258
5FBD/77	rSU	[Tension évac.]	13832 = 16#3608	206C/21	A6/01/21	258
5FBD/78	dCO	[Aff. cont. précharge]	13841 = 16#3611	206C/2A	A6/01/2A	259
5FBD/79	FLI	[Affectation fluxage]	13901 = 16#364D	206D/2	A6/01/66	219
5FBD/7A	PPI	[Code appairage]	14001 = 16#36B1	206E/2	A7/01/02	279
5FBD/7B	bbA	[Equilibre freinage]	14102 = 16#3716	206F/3	A7/01/67	164
5FBD/7C	brO	[Prot. R freinage]	14111 = 16#371F	206F/C	A7/01/70	278
5FBD/7D	brP	[Puissance R frein]	14112 = 16#3720	206F/D	A7/01/71	278
5FBD/7E	brU	[Valeur R freinage]	14113 = 16#3721	206F/E	A7/01/72	278
5FBD/7F	tHb	Etat thermique résistance	14114 = 16#3722	206F/F	A7/01/73	92
5FBD/80	UC2	[Contrôle vect. 2pt.]	14201 = 16#3779	2070/2	A8/01/02	153
5FBD/81	UCP	[U Puissance Cste]	14202 = 16#377A	2070/3	A8/01/03	153
5FBD/82	FCP	[Fréq. Puiss. Cste]	14203 = 16#377B	2070/4	A8/01/04	153
5FBD/83	LbA	[Equilibre charge]	14301 = 16#37DD	2071/2	A8/01/66	164
5FBD/88	PSt	[Priorité STOP]	64002 = 16#FA02	2262/3	94/01/06	193
5FBF/02	SFr	[Fréquence découp]	3102 = 16#C1E	2001/3	70/01/67	162
5FBF/06	UCb	[Sensibilité]	3111 = 16#C27	2001/C	70/01/70	263
5FBF/07	ECt	[Temps vérif. codeur]	5609 = 16#15E9	201A/A	7D/01/0A	276
5FBF/08	Odt	[Temps perte phase]	7081 = 16#1BA9	2028/52	84/01/52	266
5FBF/1E	ACC	[Accélération]	9001 = 16#2329	203C/2	8E/01/02	201
5FBF/1F	dEC	[Décélération]	9002 = 16#232A	203C/3	8E/01/03	201
5FBF/24	AC2	[Accélération 2]	9012 = 16#2334	203C/D	8E/01/0D	203
5FBF/24	AC2	[Accélération 2]	9012 = 16#2334	203C/D	8E/01/0D	217
5FBF/25	dE2	[Décélération 2]	9013 = 16#2335	203C/E	8E/01/0E	203
5FBF/25	dE2	[Décélération 2]	9013 = 16#2335	203C/E	8E/01/0E	217

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBF/26	Inr	[Incrément rampe]	9020 = 16#233C	203C/15	8E/01/15	201
5FBF/28	Stt	[Temps integr. vit.]	9104 = 16#2390	203D/5	8E/01/69	146
5FBF/29	SFC	[K filtre boucle vit.]	9105 = 16#2391	203D/6	8E/01/6A	145
5FBF/2B	CL2	[Valeur I limit. 2]	9203 = 16#23F3	203E/4	8F/01/04	243
5FBF/2C	tLIM	[Lim. couple moteur]	9211 = 16#23FB	203E/C	8F/01/0C	241
5FBF/2D	tLIG	[Lim. couple généré.]	9212 = 16#23FC	203E/D	8F/01/0D	241
5FBF/2E	dbn	[Bande morte -]	9223 = 16#2407	203E/18	8F/01/18	240
5FBF/2F	dbP	[Bande morte +]	9224 = 16#2408	203E/19	8F/01/19	240
5FBF/30	trt	[Ratio couple]	9225 = 16#2409	203E/1A	8F/01/1A	239
5FBF/31	trP	[T. rampe couple]	9226 = 16#240A	203E/1B	8F/01/1B	239
5FBF/32	rtO	[R. couple time out]	9229 = 16#240D	203E/1E	8F/01/1E	240
5FBF/33	SPT	[T. maintien flux]	9230 = 16#240E	203E/1F	8F/01/1F	240
5FBF/34	StO	[Time out limit. I]	9241 = 16#2419	203E/2A	8F/01/2A	277
5FBF/35	Int	[Unité de couple]	9260 = 16#242C	203E/3D	8F/01/3D	238
5FBF/36	bEn	[Fréq. ferm. frein]	10003 = 16#2713	2046/4	93/01/04	222
5FBF/3B	bSt	[Type mouvement]	10008 = 16#2718	2046/9	93/01/09	221
5FBF/3C	tbE	[Délai ferm. frein]	10010 = 16#271A	2046/B	93/01/0B	223
5FBF/3D	Ird	[I ouv. frein desc.]	10011 = 16#271B	2046/C	93/01/0C	222
5FBF/3F	JdC	[Saut à l'inversion]	10013 = 16#271D	2046/E	93/01/0E	223
5FBF/40	brr	[Temps rampe I]	10015 = 16#271F	2046/10	93/01/10	225
5FBF/41	bEd	[Ferm. à l'inversion]	10020 = 16#2724	2046/15	93/01/15	223
5FBF/42	ttr	[Temps redémar.]	10022 = 16#2726	2046/17	93/01/17	224
5FBF/44	tdC1	[Tps inj. DC auto 1]	10402 = 16#28A2	204A/3	95/01/03	208
5FBF/45	SdC1	[I inject. DC auto 1]	10403 = 16#28A3	204A/4	95/01/04	208
5FBF/45	SdC1	[I inject. DC auto 1]	10403 = 16#28A3	204A/4	95/01/04	223
5FBF/46	tdC2	[Tps inj. DC auto 2]	10404 = 16#28A4	204A/5	95/01/05	208
5FBF/47	SdC2	[I inject. DC auto 2]	10405 = 16#28A5	204A/6	95/01/06	208
5FBF/4C	ttd2	[Dét. therm. mot. 2]	11006 = 16#2AFE	2050/7	98/01/07	264
5FBF/4C	ttd2	[Dét. therm. mot. 2]	11006 = 16#2AFE	2050/7	98/01/07	268
5FBF/4D	ttd3	[Dét. therm. mot. 3]	11007 = 16#2AFF	2050/8	98/01/08	264
5FBF/4D	ttd3	[Dét. therm. mot. 3]	11007 = 16#2AFF	2050/8	98/01/08	268

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBF/4E	tHA	[Seuil th. var. att.]	11009 = 16#2B01	2050/A	98/01/0A	267
5FBF/4E	tHA	[Seuil th. var. att.]	11009 = 16#2B01	2050/A	98/01/0A	268
5FBF/50	JGF	[Fréquence JOG]	11111 = 16#2B67	2051/C	98/01/70	209
5FBF/53	tdC	[Temps inj. DC 2]	11211 = 16#2BCB	2052/C	99/01/0C	207
5FBF/53	tdC	[Temps inj. DC 2]	11211 = 16#2BCB	2052/C	99/01/0C	281
5FBF/54	ldC2	[I injection DC 2]	11212 = 16#2BCC	2052/D	99/01/0D	207
5FBF/54	ldC2	[I injection DC 2]	11212 = 16#2BCC	2052/D	99/01/0D	281
5FBF/55	tdI	[Temps inj. DC 1]	11213 = 16#2BCD	2052/E	99/01/0E	206
5FBF/55	tdI	[Temps inj. DC 1]	11213 = 16#2BCD	2052/E	99/01/0E	281
5FBF/5F	SP9	[Vit. présélect. 9]	11417 = 16#2C99	2054/12	9A/01/12	213
5FBF/60	SP10	[Vit. présélect. 10]	11418 = 16#2C9A	2054/13	9A/01/13	213
5FBF/61	SP11	[Vit. présélect. 11]	11419 = 16#2C9B	2054/14	9A/01/14	213
5FBF/62	SP12	[Vit. présélect. 12]	11420 = 16#2C9C	2054/15	9A/01/15	213
5FBF/64	SP14	[Vit. présélect. 14]	11422 = 16#2C9E	2054/17	9A/01/17	214
5FBF/65	SP15	[Vit. présélect. 15]	11423 = 16#2C9F	2054/18	9A/01/18	214
5FBF/66	SP16	[Vit. présélect. 16]	11424 = 16#2CA0	2054/19	9A/01/19	214
5FBF/6A	PIF1	[Retour PID mini]	11904 = 16#2E80	2059/5	9C/01/69	230
5FBF/6B	PIF2	[Retour PID maxi]	11905 = 16#2E81	2059/6	9C/01/6A	230
5FBF/6C	PIP1	[Réf. PID mini]	11906 = 16#2E82	2059/7	9C/01/6B	231
5FBF/6D	PIP2	[Réf. PID maxi]	11907 = 16#2E83	2059/8	9C/01/6C	231
5FBF/6E	RPI	[Réf. interne PID]	11920 = 16#2E90	2059/15	9C/01/79	231
5FBF/6F	rP2	[Réf. présel. PID 2]	11921 = 16#2E91	2059/16	9C/01/7A	237
5FBF/70	rP3	[Réf. présel. PID 3]	11922 = 16#2E92	2059/17	9C/01/7B	237
5FBF/76	POL	[Sortie PID mini]	11952 = 16#2EB0	2059/35	9C/01/99	232
5FBF/77	POH	[Sortie PID maxi]	11953 = 16#2EB1	2059/36	9C/01/9A	233
5FBF/7B	PrP	[Rampe PID]	11984 = 16#2ED0	2059/55	9C/01/B9	232
5FBF/7C	GPE	[Gain prop. ENA]	12103 = 16#2F47	205B/4	9D/01/68	161
5FBF/7D	GIE	[Gain intégral ENA]	12104 = 16#2F48	205B/5	9D/01/69	161
5FBF/7E	rAP	[Rapport réduction]	12105 = 16#2F49	205B/6	9D/01/6A	161
5FBF/7F	trH	[Traverse freq. high]	12202 = 16#2FAA	205C/3	9E/01/03	254
5FBF/80	trL	[Traverse freq. low]	12203 = 16#2FAB	205C/4	9E/01/04	254

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FBF/81	qSH	[Quick step high]	12204 = 16#2FAC	205C/5	9E/01/05	254
5FBF/82	qSL	[Quick step low]	12205 = 16#2FAD	205C/6	9E/01/06	254
5FBF/83	tUP	[Accél. traverse ctrl.]	12206 = 16#2FAE	205C/7	9E/01/07	255
5FBF/84	tdn	[Décél. traverse ctrl.]	12207 = 16#2FAF	205C/8	9E/01/08	255
5FBF/85	tbO	[Temps bobine]	12208 = 16#2FB0	205C/9	9E/01/09	255
5FBF/86	dtF	[Delta consigne]	12211 = 16#2FB3	205C/C	9E/01/0C	256
5FBF/87	CLO	[I Limit. haute vit.]	12302 = 16#300E	205D/3	9E/01/67	229
5FBF/88	COF	[Coeff. vit. montée]	12303 = 16#300F	205D/4	9E/01/68	228
5FBF/89	COr	[Coeff. vit. descente]	12304 = 16#3010	205D/5	9E/01/69	228
5FBF/8A	OSP	[Vitesse de mesure]	12305 = 16#3011	205D/6	9E/01/6A	228
5FBF/8B	SCL	[Fréquence I Limit.]	12306 = 16#3012	205D/7	9E/01/6B	229
5FBF/8C	tOS	[Temps de mesure]	12307 = 16#3013	205D/8	9E/01/6C	228
5FBF/CB	PtC1	[Sondes PTC1]	13201 = 16#3391	2066/2	A3/01/02	260
5FBF/CC	PtC2	[Sondes PTC2]	13202 = 16#3392	2066/3	A3/01/03	260
5FBF/CD	PtCL	[Sondes LI6 = PTC]	13203 = 16#3396	2066/4	A3/01/04	260
5FBF/CE	tbS	[Temps maintien DC]	13812 = 16#35F4	206C/D	A6/01/0D	271
5FBF/CF	tSM	[T. redémarr. sous U]	13813 = 16#35F5	206C/E	A6/01/0E	271
5FBF/D0	StM	[Temps arrêt maxi]	13814 = 16#35EC	206C/F	A6/01/0F	271
5FBF/D4	Ubr	[Seuil freinage]	14101 = 16#3715	206F/2	A7/01/66	164
5FBF/D5	LbC	[Correction charge]	14302 = 16#37DE	2071/3	A8/01/67	164
5FBF/D6	LbC1	[Correction basse]	14303 = 16#37DF	2071/4	A8/01/68	165
5FBF/D7	LbC2	[Correction haute]	14304 = 16#37E0	2071/5	A8/01/69	165
5FBF/D8	LbC3	[Offset sur couple]	14305 = 16#37E1	2071/6	A8/01/6A	165
5FBF/D9	LbF	[Filtre équilibrage]	14306 = 16#37E2	2071/7	A8/01/6B	165
5FC2/06	Ctt	[Type cde moteur]	9607 = 16#2587	2042/8	91/01/08	150
5FC2/08	tUS	[Etat Auto-réglage]	9609 = 16#2589	2042/A	91/01/0A	150
5FC2/0A	nPr	[Puissance nom. mot.]	9613 = 16#258D	2042/E	91/01/0E	148
5FC2/0B	AUt	[Auto-réglage auto]	9615 = 16#258F	2042/10	91/01/10	149
5FC2/0E	UFr	[Compensation RI]	9623 = 16#2597	2042/18	91/01/18	156
5FC2/11	rSA	[R1w]	9642 = 16#25AA	2042/2B	91/01/2B	158
5FC2/15	ldA	[ldw]	9652 = 16#25B4	2042/35	91/01/35	158

# Index des adresses INTERBUS des paramètres

Index INTERBUS	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Path DeviceNet	Page
5FC2/19	LFA	[Lfw]	9662 = 16#25BE	2042/3F	91/01/3F	158
5FC2/1C	trA	[T2w]	9667 = 16#25C3	2042/44	91/01/44	158
5FC2/1E	nCrS	[Courant nom. syn.]	9670 = 16#25C6	2042/47	91/01/47	154
5FC2/1F	nSPS	[Vitesse nom. syn.]	9671 = 16#25C7	2042/48	91/01/48	154
5FC2/20	PPnS	[Paires pôles syn.]	9672 = 16#25C8	2042/49	91/01/49	154
5FC2/21	PHS	[Constante FEM syn.]	9673 = 16#25C9	2042/4A	91/01/4A	154
5FC2/22	LdS	[Inductance axe d]	9674 = 16#25CA	2042/4B	91/01/4B	154
5FC2/23	LqS	[Inductance axe q]	9675 = 16#25CB	2042/4C	91/01/4C	155
5FC2/24	FrSS	[Fréq. nom. syn.]	9679 = 16#25CF	2042/50	91/01/50	159
5FC2/26	rSAS	[Résist. stator syn.]	9682 = 16#25D2	2042/53	91/01/53	155
5FC8/32	O50	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 50	6450 = 16#1932	2022/33	81/01/33	139
6048/1	SPAL	Delta vitesse d'accélération	8611 = 16#21A3	6048/1	8C/01/0C	140
6048/2	SPAt	Delta temps d'accélération	8613 = 16#21A5	6048/2	8C/01/0E	140
6049/1	SPdL	Delta vitesse de décélération	8614 = 16#21A6	6049/1	8C/01/0F	140
6049/2	SPdt	Delta temps de décélération	8616 = 16#21A8	6049/2	8C/01/11	141
604B/1	SPFn	Numérateur du coefficient de consigne de vitesse	8642 = 16#21C2	604B/1	8C/01/2B	141
604B/2	SPFd	Dénominateur du coefficient de consigne de vitesse	8643 = 16#21C3	604B/2	8C/01/2C	142
9F/01/63	SP13	[Vit. présélect. 13]	11421 = 16#2C9D	2054/16	9A/01/16	214
9F/01/71	rP4	[Réf. présel. PID 4]	11923 = 16#2E93	2059/18	9C/01/7C	237

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
2A/01/07	rFrd	Vitesse de sortie	8604 = 16#219C	6044	6044	87
2A/01/08	LFRD	Consigne de vitesse	8602 = 16#219A	6042	6042	77
2A/01/09	LCr	Courant moteur	3204 = 16#0C84	2002/5	5FB9/06	88
2A/01/0A	ItH	[Courant therm. mot.]	9622 = 16#2596	2042/17	5FB3/DB	145
2A/01/0B	Otrn	Couple de sortie (mN)	3216 = 16#0C90	2002/11	5FB9/10	88
2A/01/0C	LtCr	Consigne de couple (Nm)	9261 = 16#242D	203E/3E	5FB6/3D	77
2A/01/12	ACCd	Temps d'accélération ODVA	-	-	-	143
2A/01/13	dECd	Temps de décélération ODVA	-	-	-	143
70/01/0C	nCV	Calibre du variateur	3011 = 16#0BC3	2000/C	5FB0/02	124
70/01/0D	UCAL	Tension du variateur	3012 = 16#0BC4	2000/D	5FB0/03	124
70/01/10	bFr	[Standard fréq. mot.]	3015 = 16#BC7	2000/10	5FBC/05	148
70/01/12	InV	Courant nominal du variateur	3017 = 16#0BC9	2000/12	5FB0/07	124
70/01/35	CFG	[Macro configuration]	3052 = 16#BEC	2000/35	5FBC/07	144
70/01/36	CCFG	[Macro perso.]	3053 = 16#BED	2000/36	5FB9/02	144
70/01/67	SFr	[Fréquence découp]	3102 = 16#C1E	2001/3	5FBF/02	162
70/01/68	tFr	[Fréquence maxi.]	3103 = 16#C1F	2001/4	5FB3/74	149
70/01/69	HSP	[Grande vitesse]	3104 = 16#C20	2001/5	5FB3/75	145
70/01/6A	LSP	[Petite vitesse]	3105 = 16#C21	2001/6	5FB3/76	145
70/01/6B	bSP	[Forme référence]	3106 = 16#C22	2001/7	5FB3/77	168
70/01/6C	nrd	[Réduction bruit]	3107 = 16#C23	2001/8	5FB3/78	162
70/01/6D	rIn	[Inhibition sens RV]	3108 = 16#C24	2001/9	5FB3/79	193
70/01/6E	OFl	[Filtre sinus]	3109 = 16#C25	2001/A	5FBC/0B	162
70/01/6F	FLr	[Reprise à la volée]	3110 = 16#C26	2001/B	5FB3/7A	263
70/01/70	UCb	[Sensibilité]	3111 = 16#C27	2001/C	5FBF/06	263
70/01/71	Strt	[Tests IGBT]	3112 = 16#C28	2001/D	5FBC/0D	272
71/01/02	ETA	Mot d'état	8603 = 16#219B	6041	6041	79
71/01/03	rFr	Fréquence de sortie	3202 = 16#C82	2002/3	5FB9/04	87
71/01/04	FrH	Référence de fréquence avant la rampe	3203 = 16#0C83	2002/4	5FB9/05	89
71/01/06	Otr	Couple de sortie	3205 = 16#0C85	6077	6077	87
71/01/07	ETI	Mot d'état étendu 0	3206 = 16#0C86	2002/7	5FB9/08	81

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
71/01/08	ULn	Tension d'alimentation puissance	3207 = 16#0C87	2002/8	5FB9/09	92
71/01/09	UOP	Tension moteur	3208 = 16#0C88	2002/9	5FB9/0A	88
71/01/0A	tHd	Etat thermique variateur	3209 = 16#0C89	2002/A	5FB9/0B	92
71/01/0C	OPr	Puissance moteur	3211 = 16#0C8B	2002/C	5FB9/0C	88
71/01/1F	APH	Consommation d'énergie	3230 = 16#0C9E	2002/1F	5FB9/15	92
71/01/20	rtH	Temps de fonctionnement total du moteur	3231 = 16#0C9F	2002/20	5FB9/16	93
71/01/21	rtHI	Temps de fonctionnement intermédiaire du moteur	3232 = 16#0CA0	2002/21	5FB9/17	93
71/01/22	PtH	Temps de fonctionnement total du variateur	3233 = 16#0CA1	2002/22	5FB9/18	93
71/01/24	tAC	Temps d'alarme IGBT	3235 = 16#0CA3	2002/24	5FB9/1A	93
71/01/33	LRS1	Mot d'état étendu 1	3250 = 16#0CB2	2002/33	5FB9/1C	81
71/01/34	LRS2	Mot d'état étendu2	3251 = 16#0CB3	2002/34	5FB9/1D	82
71/01/35	LRS3	Mot d'état étendu 3	3252 = 16#0CB4	2002/35	5FB9/1E	82
71/01/36	LRS4	Mot d'état étendu 4	3253 = 16#0CB5	2002/36	5FB9/1F	83
71/01/37	LRS5	Mot d'état étendu 5	3254 = 16#0CB6	2002/37	5FB9/20	83
71/01/38	LRS6	Mot d'état étendu 6	3255 = 16#0CB7	2002/38	5FB9/21	84
71/01/39	LRS7	Mot d'état étendu 7	3256 = 16#0CB8	2002/39	5FB9/22	84
71/01/3A	LRS8	Mot d'état étendu 8	3257 = 16#0CB9	2002/3A	5FB9/23	85
71/01/67	UdP	Version du logiciel du variateur	3302 = 16#0CE6	2003/3	5FB0/0D	124
71/01/8D	PAn0	Nom de l'appareil : caractères 1 et 2	3340 = 16#0D0C	2003/29	5FB0/25	124
71/01/8E	PAn1	Nom de l'appareil : caractères 3 et 4	3341 = 16#0D0D	2003/2A	5FB0/26	124
71/01/8F	PAn2	Nom de l'appareil : caractères 5 et 6	3342 = 16#0D0E	2003/2B	5FB0/27	125
71/01/90	PAn3	Nom de l'appareil : caractères 7 et 8	3343 = 16#0D0F	2003/2C	5FB0/28	125
71/01/91	PAn4	Nom de l'appareil : caractères 9 et 10	3344 = 16#0D10	2003/2D	5FB0/29	125
71/01/92	PAn5	Nom de l'appareil : caractères 11 et 12	3345 = 16#0D11	2003/2E	5FB0/2A	125
71/01/93	PAn6	Nom de l'appareil : caractères 13 et 14	3346 = 16#0D12	2003/2F	5FB0/2B	125
71/01/94	PAn7	Nom de l'appareil : caractères 15 et 16	3346 = 16#0D12	2003/30	5FB0/2C	125
75/01/02	L1d	[Retard 0-->1 LI1]	4001 = 16#FA1	200A/2	5FBC/0E	167
75/01/03	L2d	[Retard 0-->1 LI2]	4002 = 16#FA2	200A/3	5FBC/0F	167
75/01/04	L3d	[Retard 0-->1 LI3]	4003 = 16#FA3	200A/4	5FBC/10	167
75/01/05	L4d	[Retard 0-->1 LI4]	4004 = 16#FA4	200A/5	5FBC/11	167

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
75/01/06	L5d	[Retard 0-->1 LI5]	4005 = 16#FA5	200A/6	5FBC/12	167
75/01/07	L6d	[Retard 0-->1 LI6]	4006 = 16#FA6	200A/7	5FBC/13	167
75/01/08	L7d	[Retard 0-->1 LI7]	4007 = 16#FA7	200A/8	5FBC/14	167
75/01/09	L8d	[Retard 0-->1 LI8]	4008 = 16#FA8	200A/9	5FBC/15	167
75/01/0A	L9d	[Retard 0-->1 LI9]	4009 = 16#FA9	200A/A	5FBC/16	167
75/01/0B	L10d	[Retard 0-->1 LI10]	4010 = 16#FAA	200A/B	5FBC/17	167
75/01/0C	L11d	[Retard 0-->4 LI11]	4011 = 16#FAB	200A/C	5FBC/18	167
75/01/0D	L12d	[Retard 0-->1 LI12]	4012 = 16#FAC	200A/D	5FBC/19	167
75/01/0E	L13d	[Retard 0-->1 LI13]	4013 = 16#FAD	200A/E	5FBC/1A	167
75/01/0F	L14d	[Retard 0-->1 LI14]	4014 = 16#FAE	200A/F	5FBC/1B	167
76/01/02	r1S	[R1 actif à]	4201 = 16#1069	200C/2	5FBC/1C	180
76/01/03	r2S	[R2 actif à]	4202 = 16#106A	200C/3	5FBC/1D	181
76/01/04	r3S	[R3 actif à]	4203 = 16#106B	200C/4	5FBC/1E	182
76/01/05	r4S	[R4 actif à]	4204 = 16#106C	200C/5	5FBC/1F	183
76/01/0A	LO1S	[LO1 actif à]	4209 = 16#1071	200C/A	5FBC/20	184
76/01/0B	LO2S	[LO2 actif à]	4210 = 16#1072	200C/B	5FBC/21	185
76/01/0C	LO3S	[LO3 actif à]	4211 = 16#1073	200C/C	5FBC/22	186
76/01/0D	LO4S	[LO4 actif à]	4212 = 16#1074	200C/D	5FBC/23	187
76/01/16	r1H	[Maintenance R1]	4221 = 16#107D	200C/16	5FBC/24	180
76/01/17	r2H	[Maintenance R2]	4222 = 16#107E	200C/17	5FBC/25	181
76/01/18	r3H	[Maintenance R3]	4223 = 16#107F	200C/18	5FBC/26	182
76/01/19	r4H	[Maintenance R4]	4224 = 16#1080	200C/19	5FBC/27	183
76/01/1E	LO1H	[Maintenance LO1]	4229 = 16#1085	200C/1E	5FBC/28	184
76/01/1F	LO2H	[Maintenance LO2]	4230 = 16#1086	200C/1F	5FBC/29	185
76/01/20	LO3H	[Maintenance LO3]	4231 = 16#1087	200C/20	5FBC/2A	186
76/01/21	LO4H	[Maintenance LO4]	4232 = 16#1088	200C/21	5FBC/2B	187
76/01/2A	r1d	[Retard R1]	4241 = 16#1091	200C/2A	5FBC/2C	180
76/01/2B	r2d	[Retard R2]	4242 = 16#1092	200C/2B	5FBC/2D	181
76/01/2C	r3d	[Retard R3]	4243 = 16#1093	200C/2C	5FBC/2E	182
76/01/2D	r4d	[Retard R4]	4244 = 16#1094	200C/2D	5FBC/2F	183
76/01/32	LO1d	[Retard LO1]	4249 = 16#1099	200C/32	5FBC/30	184



# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
76/01/33	LO2d	[Retard LO2]	4250 = 16#109A	200C/33	5FBC/31	185
76/01/34	LO3d	[Retard LO3]	4251 = 16#109B	200C/34	5FBC/32	186
76/01/35	LO4d	[Retard LO4]	4252 = 16#109C	200C/35	5FBC/33	187
77/01/03	AI1t	[Type AI1]	4402 = 16#1132	200E/3	5FBC/34	169
77/01/04	AI2t	[Type AI2]	4403 = 16#1133	200E/4	5FBC/35	170
77/01/05	AI3t	[Type AI3]	4404 = 16#1134	200E/5	5FBC/36	172
77/01/06	AI4t	[Type AI4]	4405 = 16#1135	200E/6	5FBC/37	174
77/01/0D	UIL1	[Valeur mini AI1]	4412 = 16#113C	200E/D	5FBC/38	169
77/01/0E	UIL2	[Valeur mini AI2]	4413 = 16#113D	200E/E	5FBC/39	170
77/01/10	UIL4	[Valeur mini AI4]	4415 = 16#113D	200E/10	5FBC/3A	174
77/01/10	UnS	[Tension nom. mot.]	9601 = 16#2581	2042/2	5FB3/D3	148
77/01/17	UIH1	[Valeur maxi AI1]	4422 = 16#1146	200E/17	5FBC/3B	169
77/01/18	UIH2	[Valeur maxi AI2]	4423 = 16#1147	200E/18	5FBC/3C	170
77/01/1A	UIH4	[Valeur maxi AI4]	4425 = 16#1149	200E/1A	5FBC/3D	174
77/01/22	CrL2	[Valeur mini AI2]	4433 = 16#1151	200E/22	5FBC/3E	170
77/01/23	CrL3	[Valeur mini AI3]	4434 = 16#1152	200E/23	5FBC/3F	172
77/01/24	CrL4	[Valeur mini AI4]	4435 = 16#1153	200E/24	5FBC/40	174
77/01/2C	CrH2	[Valeur maxi AI2]	4443 = 16#115B	200E/2C	5FBC/41	170
77/01/2D	CrH3	[Valeur maxi AI3]	4444 = 16#115C	200E/2D	5FBC/42	172
77/01/2E	CrH4	[Valeur maxi AI4]	4445 = 16#115D	200E/2E	5FBC/43	174
77/01/35	AI1F	[Filtre de AI1]	4452 = 16#1164	200E/35	5FBC/44	169
77/01/36	AI2F	[Filtre de AI2]	4453 = 16#1165	200E/36	5FBC/45	170
77/01/37	AI3F	[Filtre de AI3]	4454 = 16#1166	200E/37	5FBC/46	172
77/01/38	AI4F	[Filtre de AI4]	4455 = 16#1167	200E/38	5FBC/47	174
77/01/3F	AI1E	[Point X interm AI1]	4462 = 16#116E	200E/3F	5FBC/48	169
77/01/40	AI2E	[Point X interm AI2]	4463 = 16#116F	200E/40	5FBC/49	171
77/01/42	AI4E	[Point X internm AI4]	4465 = 16#1171	200E/42	5FBC/4B	175
77/01/49	AI1S	[Point Y interm AI1]	4472 = 16#1178	200E/49	5FBC/4C	169
77/01/4A	AI2S	[Point Y interm AI2]	4473 = 16#1179	200E/4A	5FBC/4D	171
77/01/4A	AI3E	[Point X interm AI3]	4464 = 16#1170	200E/41	5FBC/4A	173
77/01/4A	AI3S	[Point Y interm AI3]	4474 = 16#117A	200E/4B	5FBC/4E	173

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
77/01/4C	AI4S	[Point Y interm AI4]	4475 = 16#117B	200E/4C	5FBC/4F	175
77/01/54	AI2L	[Plage de AI2]	4483 = 16#1183	200E/54	5FBC/50	171
77/01/55	AI3L	[Plage de AI3]	4484 = 16#1184	200E/55	5FBC/51	172
77/01/56	AI4L	[Plage de AI4]	4485 = 16#1185	200E/56	5FBC/52	175
78/01/02	AO1t	[Type AO1]	4601 = 16#11F9	2010/2	5FBC/53	188
78/01/03	AO2t	[Type AO2]	4602 = 16#11FA	2010/3	5FBC/54	190
78/01/04	AO3t	[Type AO3]	4603 = 16#11FB	2010/4	5FBC/55	191
78/01/0C	AO1F	[Filtre de AO1]	4611 = 16#1203	2010/C	5FBC/56	189
78/01/0D	AO2F	[Filtre de AO2]	4612 = 16#1204	2010/D	5FBC/57	190
78/01/0E	AO3F	[Filtre de AO3]	4613 = 16#1205	2010/E	5FBC/58	191
78/01/16	UOL1	[Valeur mini AO1]	4621 = 16#120D	2010/16	5FBC/59	189
78/01/17	UOL2	[Valeur mini AO2]	4622 = 16#120E	2010/17	5FBC/5A	190
78/01/18	UOL3	[Valeur mini AO3]	4623 = 16#120F	2010/18	5FBC/5B	191
78/01/20	UOH1	[Valeur maxi AO1]	4631 = 16#1217	2010/20	5FBC/5C	189
78/01/21	UOH2	[Valeur maxi AO2]	4632 = 16#1218	2010/21	5FBC/5D	190
78/01/22	UOH3	[Valeur maxi AO3]	4633 = 16#1219	2010/22	5FBC/5E	191
78/01/2A	AOL1	[Valeur mini AO1]	4641 = 16#1221	2010/2A	5FBC/5F	188
78/01/2B	AOL2	[Valeur mini AO2]	4642 = 16#1222	2010/2B	5FBC/60	190
78/01/2C	AOL3	[Valeur mini AO3]	4643 = 16#1223	2010/2C	5FBC/61	191
78/01/34	AOH1	[Valeur maxi AO1]	4651 = 16#122B	2010/34	5FBC/62	188
78/01/35	AOH2	[Valeur maxi AO2]	4652 = 16#122C	2010/35	5FBC/63	190
78/01/36	AOH3	[Valeur maxi AO3]	4653 = 16#122D	2010/36	5FBC/64	191
7A/01/02	r1	[Affectatoin R1]	5001 = 16#1389	2014/2	5FB3/7B	179
7A/01/03	r2	[Affectation R2]	5002 = 16#138A	2014/3	5FB3/7C	181
7A/01/04	r3	[Affectation R3]	5003 = 16#138B	2014/4	5FBC/67	182
7A/01/05	r4	[Affectation R4]	5004 = 16#138C	2014/5	5FBC/68	183
7A/01/0A	LO1	[Affectation LO1]	5009 = 16#1391	2014/A	5FB3/7D	184
7A/01/0B	LO2	[Affectation LO2]	5010 = 16#1392	2014/B	5FBC/6A	185
7A/01/0C	LO3	[Affectation LO3]	5011 = 16#1393	2014/C	5FBC/6B	186
7A/01/0D	LO4	[Affectation LO4]	5012 = 16#1394	2014/D	5FBC/6C	187
7A/01/16	AO1	[Affectation AO1]	5021 = 16#139D	2014/16	5FBC/6D	188

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
7A/01/17	AO2	[Affectation AO2]	5022 = 16#139E	2014/17	5FBC/6E	190
7A/01/18	AO3	[Affectation AO3]	5023 = 16#139F	2014/18	5FBC/6F	191
7B/01/03	IL1r	Image des entrées logiques	5202 = 16#1452	2016/3	5FB9/28	95
7B/01/0D	OL1r	Image des sorties logiques	5212 = 16#145C	2016/D	5FB9/2A	95
7B/01/21	AI1r	Image normée de l'entrée analogique 1	5232 = 16#1470	2016/21	5FB9/2F	96
7B/01/22	AI2r	Image normée de l'entrée analogique 2	5233 = 16#1471	2016/22	5FB9/30	96
7B/01/23	AI3r	Image normée de l'entrée analogique 3	5234 = 16#1472	2016/23	5FB9/31	96
7B/01/24	AI4r	Image normée de l'entrée analogique 4	5235 = 16#1473	2016/24	5FB9/32	97
7B/01/2B	AI1C	Image physique de l'entrée analogique 1	5242 = 16#147A	2016/2B	5FB9/33	96
7B/01/2C	AI2C	Image physique de l'entrée analogique 2	5243 = 16#147B	2016/2C	5FB9/34	96
7B/01/2D	AI3C	Image physique de l'entrée analogique 3	5244 = 16#147C	2016/2D	5FB9/35	96
7B/01/2E	AI4C	Image physique de l'entrée analogique 4	5245 = 16#147D	2016/2E	5FB9/36	96
7B/01/3E	AO1r	Image normée la sortie analogique 1	5261 = 16#148D	2016/3E	5FB9/3A	97
7B/01/3F	AO2r	Image normée la sortie analogique 2	5262 = 16#148E	2016/3F	5FB9/3B	97
7B/01/40	AO3r	Image normée la sortie analogique 3	5263 = 16#148F	2016/40	5FB9/3C	98
7B/01/48	AO1C	Image physique de la sortie analogique 1	5271 = 16#1497	2016/48	5FB9/3D	97
7B/01/49	AO2C	Image physique de la sortie analogique 2	5272 = 16#1498	2016/49	5FB9/3E	97
7B/01/4A	AO3C	Image physique de la sortie analogique 3	5273 = 16#1499	2016/4A	5FB9/3F	97
7B/01/52	AIU1	Retour du régulateur PID	5281 = 16 #14A1	2016/52	5FB9/40	78
7B/01/53	AIC1	[Canal AI réseau]	5282 = 16#14A2	2016/53	5FBC/70	230
7D/01/05	PGI	Compteur de points codeur	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	98
7D/01/05	PGI	[Nombre impulsions]	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	159
7D/01/05	PGI	[Nombre impulsions]	5604 = 16#15E4	201A/5	5FB3/7E	177
7D/01/06	EnC	[Vérificateur codeur]	5605 = 16#15E5	201A/6	5FB3/7F	160
7D/01/06	EnC	[Vérification codeur]	5605 = 16#15E5	201A/6	5FB3/7F	177
7D/01/07	EnU	[Utilisation codeur]	5606 = 16#15E6	201A/7	5FBC/73	160

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
7D/01/07	EnU	[Utilisation codeur]	5606 = 16#15E6	201A/7	5FBC/73	177
7D/01/08	ECC	[Accoupl. codeur]	5607 = 16#15E7	201A/8	5FBC/74	276
7D/01/09	EnS	[Signaux codeur]	5608 = 16#15E8	201A/A	5FBC/75	159
7D/01/09	EnS	[Signaux codeur]	5608 = 16#15E8	201A/9	5FBC/75	177
7D/01/0A	ECt	[Temps vérif. codeur]	5609 = 16#15E9	201A/A	5FBF/07	276
7D/01/0B	PdI	Diviseur du compteur codeur variateur	5610 = 16#15EA	201A/B	5FBC/76	131
7D/01/0C	PUC	Compteur divisé du codeur variateur	5611 = 16#15EB	201A/C	5FB9/41	132
81/01/02	O01	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 1	6401 = 16#1901	2022/2	5FB3/81	132
81/01/03	O02	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 2	6402 = 16#1902	2022/3	5FB3/82	132
81/01/04	O03	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 3	6403 = 16#1903	2022/4	5FB3/83	132
81/01/05	O04	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 4	6404 = 16#1904	2022/5	5FB3/84	132
81/01/06	O05	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 5	6405 = 16#1905	2022/6	5FB3/85	133
81/01/07	O06	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 6	6406 = 16#1906	2022/7	5FB3/86	133
81/01/08	O07	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 7	6407 = 16#1907	2022/8	5FB3/87	133
81/01/09	O08	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 8	6408 = 16#1908	2022/9	5FB3/88	133
81/01/0A	O09	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 9	6409 = 16#1909	2022/A	5FB3/89	133
81/01/0B	O10	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 10	6410 = 16#190A	2022/B	5FB3/8A	133
81/01/0C	O11	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 11	6411 = 16#190B	2022/C	5FB3/8B	133
81/01/0D	O12	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 12	6412 = 16#190C	2022/D	5FB3/8C	134
81/01/0E	O13	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 13	6413 = 16#190D	2022/E	5FB3/8D	134
81/01/0F	O14	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 14	6414 = 16#190E	2022/F	5FB3/8E	134
81/01/10	O15	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 15	6415 = 16#190F	2022/10	5FB3/8F	134

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
81/01/11	O16	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 16	6416 = 16#1910	2022/11	5FB3/90	134
81/01/12	O17	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 17	6417 = 16#1911	2022/12	5FB3/91	134
81/01/13	O18	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 18	6418 = 16#1912	2022/13	5FB3/92	134
81/01/14	O19	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 19	6419 = 16#1913	2022/14	5FB3/93	135
81/01/15	O20	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 20	6420 = 16#1914	2022/15	5FB3/94	135
81/01/16	O21	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 21	6421 = 16#1915	2022/16	5FB3/95	135
81/01/17	O22	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 22	6422 = 16#1916	2022/17	5FB3/96	135
81/01/18	O23	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 23	6423 = 16#1917	2022/18	5FB3/97	135
81/01/19	O24	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 24	6424 = 16#1918	2022/19	5FB3/98	135
81/01/1A	O25	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 25	6425 = 16#1919	2022/1A	5FB3/99	135
81/01/1B	O26	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 26	6426 = 16#191A	2022/1B	5FB3/9A	136
81/01/1C	O27	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 27	6427 = 16#191B	2022/1C	5FB3/9B	136
81/01/1D	O28	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 28	6428 = 16#191C	2022/1D	5FB3/9C	136
81/01/1E	O29	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 29	6429 = 16#191D	2022/1E	5FB3/9D	136
81/01/1F	O30	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 30	6430 = 16#191E	2022/1F	5FB3/9E	136
81/01/20	O31	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 31	6431 = 16#191F	2022/20	5FB3/9F	136
81/01/21	O32	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 32	6432 = 16#1920	2022/21	5FB3/A0	136
81/01/22	O33	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 33	6433 = 16#1921	2022/22	5FB3/A1	137
81/01/23	O34	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 34	6434 = 16#1922	2022/23	5FB3/A2	137
81/01/24	O35	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 35	6435 = 16#1923	2022/24	5FB3/A3	137
81/01/25	O36	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 36	6436 = 16#1924	2022/25	5FB3/A4	137

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
81/01/26	O37	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 37	6437 = 16#1925	2022/26	5FB3/A5	137
81/01/27	O38	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 38	6438 = 16#1926	2022/27	5FB3/A6	137
81/01/28	O39	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 39	6439 = 16#1927	2022/28	5FB3/A7	137
81/01/29	O40	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 40	6440 = 16#1928	2022/29	5FB3/A8	138
81/01/2A	O41	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 41	6441 = 16#1929	2022/2A	5FB3/A9	138
81/01/2B	O42	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 42	6442 = 16#192A	2022/2B	5FB3/AA	138
81/01/2C	O43	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 43	6443 = 16#192B	2022/2C	5FB3/AB	138
81/01/2D	O44	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 44	6444 = 16#192C	2022/2D	5FB3/AC	138
81/01/2E	O45	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 45	6445 = 16#192D	2022/2E	5FB3/AD	138
81/01/2F	O46	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 46	6446 = 16#192E	2022/2F	5FB3/AE	138
81/01/30	O47	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 47	6447 = 16#192F	2022/30	5FB3/AF	139
81/01/31	O48	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 48	6448 = 16#1930	2022/31	5FB3/B0	139
81/01/32	O49	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 49	6449 = 16#1931	2022/32	5FB3/B1	139
81/01/33	O50	Mot d'échange IHM "Controller Inside" 50	6450 = 16#1932	2022/33	5FC8/32	139
83/01/66	PIL1	Image des entrées logiques du "Controller Inside"	6901 = 16#1AF5	2027/2	5FB9/49	131
83/01/70	POL1	Image des sorties logiques du "Controller Inside"	6911 = 16#1AFF	2027/C	5FB9/4A	131
83/01/8F	PAI1	Image physique de l'entrée analogique 1	6942 = 16#1B1E	2027/2B	5FB9/4B	131
83/01/90	PAI2	Image physique de l'entrée analogique 2	6943 = 16#1B1F	2027/2C	5FB9/4C	131
83/01/AC	PAO1	Image physique de la sortie analogique 1	6971 = 16#1B3B	2027/48	5FB9/4D	131
83/01/AD	PAO2	Image physique de la sortie analogique 2	6972 = 16#1B3C	2027/49	5FB9/4E	131
84/01/03	IPL	[Perte phase réseau]	7002 = 16#1B5A	2028/3	5FB3/BE	266

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
84/01/04	LFL2	[AI2 Perte 4-20 mA]	7003 = 16#1B5B	2028/4	5FB3/BF	273
84/01/05	StP	[Prévention sous U]	7004 = 16#1B5C	2028/5	5FB3/C0	271
84/01/06	Sdd	[Détection dévirage]	7005 = 16#1B5D	2028/6	5FB3/C1	276
84/01/07	EPL	[Gestion défaut ext]	7006 = 16#1B5E	2028/7	5FB3/C2	269
84/01/09	OHL	[Gestion surchauffe]	7008 = 16#1B60	2028/9	5FBC/8C	267
84/01/0A	OLL	[Gestion surcharge]	7009 = 16#1B61	2028/A	5FBC/8D	265
84/01/0B	SLL	[Gest. déf. Mdb]	7010 = 16#1B62	2028/B	5FBC/8E	275
84/01/0C	COL	[Gest. déf. CANopen]	7011 = 16#1B63	2028/C	5FBC/8F	275
84/01/0D	tnL	[Gestion défaut tnF]	7012 = 16#1B64	2028/D	5FBC/90	279
84/01/0E	LFL3	[AI3 Perte 4-20 mA]	7013 = 16#1B65	2028/E	5FB3/C3	273
84/01/0F	LFL4	[AI4 Perte 4-20 mA]	7014 = 16#1B66	2028/F	5FB3/C4	273
84/01/10	CLL	[Gest. déf. Network]	7015 = 16#1B67	2028/10	5FBC/93	275
84/01/51	LFF	[Vitesse de repli]	7080 = 16#1BA8	2028/51	5FB3/C5	279
84/01/52	Odt	[Temps perte phase]	7081 = 16#1BA9	2028/52	5FBF/08	266
84/01/7A	Lft	Code de défaut Altivar	7121 = 16#1BD1	2029/16	5FB3/C8	100
84/01/7B	Atr	[Redémarrage auto]	7122 = 16#1BD2	2029/17	5FB3/C9	262
84/01/7C	tAr	[Tmax redémarrage]	7123 = 16#1BD3	2029/18	5FBC/96	262
84/01/7D	rSF	[Reset défauts]	7124 = 16#1BD4	2029/19	5FBC/97	261
84/01/7E	Inh	[Affect. inhib. déf.]	7125 = 16#1BD5	2029/1A	5FBC/98	274
84/01/83	CIC	Configuration incorrecte	7130 = 16#1BDA	2029/1F	5FB6/1A	102
84/01/84	EtF	[Affect. défaut ext]	7131 = 16#1BDB	2029/20	5FBC/99	269
84/01/85	CnF	Code de défaut de la carte réseau	7132 = 16#1BDC	2029/21	5FB0/96	102
84/01/86	APF	Code de défaut de la carte "Controller Inside"	7133 = 16#1BDD	2029/22	5FB0/97	102
84/01/87	ILF1	Code de défaut de la carte option 1	7134 = 16#1BDE	2029/23	5FB0/98	103
84/01/88	ILF2	Code de défaut de la carte option 2	7135 = 16#1BDF	2029/24	5FB0/99	103
85/01/01	dP0	Code de défaut au dernier défaut	7200 = 16#1C20	202A/1	5FB9/55	105
85/01/02	dP1	Code de défaut au défaut n-1	7201 = 16#1C21	202A/2	5FB9/56	107
85/01/03	dP2	Code de défaut au défaut n-2	7202 = 16#1C22	202A/3	5FB9/57	109
85/01/04	dP3	Code de défaut au défaut n-3	7203 = 16#1C23	202A/4	5FB9/58	111
85/01/05	dP4	Code de défaut au défaut n-4	7204 = 16#1C24	202A/5	5FB9/59	113
85/01/06	dP5	Code de défaut au défaut n-5	7205 = 16#1C25	202A/6	5FB9/5A	115

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
85/01/07	dP6	Code de défaut au défaut n-6	7206 = 16#1C26	202A/7	5FB9/5B	117
85/01/08	dP7	Code de défaut au défaut n-7	7207 = 16#1C27	202A/8	5FB9/5C	119
85/01/09	dP8	Code de défaut au défaut n-8	7208 = 16#1C28	202A/9	5FB9/5D	121
85/01/0B	EP0	Mot d'état au dernier défaut	7210 = 16#1C2A	202A/B	5FB9/5E	105
85/01/0C	EP1	Mot d'état au défaut n-1	7211 = 16#1C2B	202A/C	5FB9/5F	108
85/01/0D	EP2	Mot d'état au défaut n-2	7212 = 16#1C2C	202A/D	5FB9/60	110
85/01/0E	EP3	Mot d'état au défaut n-3	7213 = 16#1C2D	202A/E	5FB9/61	112
85/01/0F	EP4	Mot d'état au défaut n-4	7214 = 16#1C2E	202A/F	5FB9/62	114
85/01/10	EP5	Mot d'état au défaut n-5	7215 = 16#1C2F	202A/10	5FB9/63	116
85/01/11	EP6	Mot d'état au défaut n-6	7216 = 16#1C30	202A/11	5FB9/64	118
85/01/12	EP7	Mot d'état au défaut n-7	7217 = 16#1C31	202A/12	5FB9/65	120
85/01/13	EP8	Mot d'état au défaut n-8	7218 = 16#1C32	202A/13	5FB9/66	122
85/01/15	IP0	Mot d'état étendu 0 au dernier défaut	7220 = 16#1C34	202A/15	5FB9/67	106
85/01/16	IP1	Mot d'état étendu au défaut n-1	7221 = 16#1C35	202A/16	5FB9/68	108
85/01/17	IP2	Mot d'état étendu au défaut n-2	7222 = 16#1C36	202A/17	5FB9/69	110
85/01/18	IP3	Mot d'état étendu au défaut n-3	7223 = 16#1C37	202A/18	5FB9/6A	112
85/01/19	IP4	Mot d'état étendu au défaut n-4	7224 = 16#1C38	202A/19	5FB9/6B	114
85/01/1A	IP5	Mot d'état étendu au défaut n-5	7225 = 16#1C39	202A/1A	5FB9/6C	116
85/01/1B	IP6	Mot d'état étendu au défaut n-6	7226 = 16#1C3A	202A/1B	5FB9/6D	118
85/01/1C	IP7	Mot d'état étendu au défaut n-7	7227 = 16#1C3B	202A/1C	5FB9/6E	120
85/01/1D	IP8	Mot d'état étendu au défaut n-8	7228 = 16#1C3C	202A/1D	5FB9/6F	122
85/01/1F	CMP0	Mot de commande au dernier défaut	7230 = 16#1C3E	202A/1F	5FB9/70	106
85/01/20	CMP1	Mot de commande au défaut n-1	7231 = 16#1C3F	202A/20	5FB9/71	108
85/01/21	CMP2	Mot de commande au défaut n-2	7232 = 16#1C40	202A/21	5FB9/72	110
85/01/22	CMP3	Mot de commande au défaut n-3	7233 = 16#1C41	202A/22	5FB9/73	112
85/01/23	CMP4	Mot de commande au défaut n-4	7234 = 16#1C42	202A/23	5FB9/74	114
85/01/24	CMP5	Mot de commande au défaut n-5	7235 = 16#1C43	202A/24	5FB9/75	116
85/01/25	CMP6	Mot de commande au défaut n-6	7236 = 16#1C44	202A/25	5FB9/76	118
85/01/26	CMP7	Mot de commande au défaut n-7	7237 = 16#1C45	202A/26	5FB9/77	120
85/01/27	CMP8	Mot de commande au défaut n-8	7238 = 16#1C46	202A/27	5FB9/78	122



# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
85/01/29	LCP0	Courant moteur au dernier défaut	7240 = 16#1C48	202A/29	5FB9/79	105
85/01/2A	LCP1	Courant moteur au défaut n-1	7241 = 16#1C49	202A/2A	5FB9/7A	108
85/01/2B	LCP2	Courant moteur au défaut n-2	7242 = 16#1C4A	202A/2B	5FB9/7B	110
85/01/2C	LCP3	Courant moteur au défaut n-3	7243 = 16#1C4B	202A/2C	5FB9/7C	112
85/01/2D	LCP4	Courant moteur au défaut n-4	7244 = 16#1C4C	202A/2D	5FB9/7D	114
85/01/2E	LCP5	Courant moteur au défaut n-5	7245 = 16#1C4D	202A/2E	5FB9/7E	116
85/01/2F	LCP6	Courant moteur au défaut n-6	7246 = 16#1C4E	202A/2F	5FB9/7F	118
85/01/30	LCP7	Courant moteur au défaut n-7	7247 = 16#1C4F	202A/30	5FB9/80	120
85/01/31	LCP8	Courant moteur au défaut n-8	7248 = 16#1C50	202A/31	5FB9/81	122
85/01/33	rFP0	Fréquence de sortie au dernier défaut	7250 = 16#1C52	202A/33	5FB9/82	105
85/01/34	rFP1	Fréquence de sortie au défaut n-1	7251 = 16#1C53	202A/34	5FB9/83	108
85/01/35	rFP2	Fréquence de sortie au défaut n-2	7252 = 16#1C54	202A/35	5FB9/84	110
85/01/36	rFP3	Fréquence de sortie au défaut n-3	7253 = 16#1C55	202A/36	5FB9/85	112
85/01/37	rFP4	Fréquence de sortie au défaut n-4	7254 = 16#1C56	202A/37	5FB9/86	114
85/01/38	rFP5	Fréquence de sortie au défaut n-5	7255 = 16#1C57	202A/38	5FB9/87	116
85/01/39	rFP6	Fréquence de sortie au défaut n-6	7256 = 16#1C58	202A/39	5FB9/88	118
85/01/3A	rFP7	Fréquence de sortie au défaut n-7	7257 = 16#1C59	202A/3A	5FB9/89	120
85/01/3B	rFP8	Fréquence de sortie au défaut n-8	7258 = 16#1C5A	202A/3B	5FB9/8A	122
85/01/3D	rtP0	Temps de fonctionnement du moteur au dernier défaut	7260 = 16#1C5C	202A/3D	5FB9/8B	107
85/01/3E	rtP1	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-1	7261 = 16#1C5D	202A/3E	5FB9/8C	109
85/01/3F	rtP2	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-2	7262 = 16#1C5E	202A/3F	5FB9/8D	111
85/01/40	rtP3	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-3	7263 = 16#1C5F	202A/40	5FB9/8E	113
85/01/41	rtP4	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-4	7264 = 16#1C60	202A/41	5FB9/8F	115
85/01/42	rtP5	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-5	7265 = 16#1C61	202A/42	5FB9/90	117
85/01/43	rtP6	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-6	7266 = 16#1C62	202A/43	5FB9/91	119
85/01/44	rtP7	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-7	7267 = 16#1C63	202A/44	5FB9/92	121

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
85/01/45	rtP8	Temps de fonctionnement moteur au défaut n-8	7268 = 16#1C64	202A/45	5FB9/93	123
85/01/47	ULP0	Tension d'alimentation puissance au dernier défaut	7270 = 16#1C66	202A/47	5FB9/94	105
85/01/48	ULP1	Tension d'alimentation au défaut n-1	7271 = 16#1C67	202A/48	5FB9/95	108
85/01/49	ULP2	Tension d'alimentation au défaut n-2	7272 = 16#1C68	202A/49	5FB9/96	110
85/01/4A	ULP3	Tension d'alimentation au défaut n-3	7273 = 16#1C69	202A/4A	5FB9/97	112
85/01/4B	ULP4	Tension d'alimentation au défaut n-4	7274 = 16#1C6A	202A/4B	5FB9/98	114
85/01/4C	ULP5	Tension d'alimentation au défaut n-5	7275 = 16#1C6B	202A/4C	5FB9/99	116
85/01/4D	ULP6	Tension d'alimentation au défaut n-6	7276 = 16#1C6C	202A/4D	5FB9/9A	118
85/01/4E	ULP7	Tension d'alimentation au défaut n-7	7277 = 16#1C6D	202A/4E	5FB9/9B	120
85/01/4F	ULP8	Tension d'alimentation au défaut n-8	7278 = 16#1C6E	202A/4F	5FB9/9C	122
85/01/51	tHP0	Etat thermique moteur au dernier défaut	7280 = 16#1C70	202A/51	5FB9/9D	105
85/01/52	tHP1	Etat thermique moteur au défaut n-1	7281 = 16#1C71	202A/52	5FB9/9E	108
85/01/53	tHP2	Etat thermique moteur au défaut n-2	7282 = 16#1C72	202A/53	5FB9/9F	110
85/01/54	tHP3	Etat thermique moteur au défaut n-3	7283 = 16#1C73	202A/54	5FB9/A0	112
85/01/55	tHP4	Etat thermique moteur au défaut n-4	7284 = 16#1C74	202A/55	5FB9/A1	114
85/01/56	tHP5	Etat thermique moteur au défaut n-5	7285 = 16#1C75	202A/56	5FB9/A2	116
85/01/57	tHP6	Etat thermique moteur au défaut n-6	7286 = 16#1C76	202A/57	5FB9/A3	118
85/01/58	tHP7	Etat thermique moteur au défaut n-7	7287 = 16#1C77	202A/58	5FB9/A4	120
85/01/59	tHP8	Etat thermique moteur au défaut n-8	7288 = 16#1C78	202A/59	5FB9/A5	122
85/01/5B	CrP0	Canaux actifs au dernier défaut	7290 = 16#1C7A	202A/5B	5FB9/A6	107
85/01/5C	CrP1	Canaux actifs au défaut n-1	7291 = 16#1C7B	202A/5C	5FB9/A7	109
85/01/5D	CrP2	Canaux actifs au défaut n-2	7292 = 16#1C7C	202A/5D	5FB9/A8	111
85/01/5E	CrP3	Canaux actifs au défaut n-3	7293 = 16#1C7D	202A/5E	5FB9/A9	113
85/01/5F	CrP4	Canaux actifs au défaut n-4	7294 = 16#1C7E	202A/5F	5FB9/AA	115
85/01/60	CrP5	Canaux actifs au défaut n-5	7295 = 16#1C7F	202A/60	5FB9/AB	117
85/01/61	CrP6	Canaux actifs au défaut n-6	7296 = 16#1C80	202A/61	5FB9/AC	119
85/01/62	CrP7	Canaux actifs au défaut n-7	7297 = 16#1C81	202A/62	5FB9/AD	121
85/01/63	CrP8	Canaux actifs au défaut n-8	7298 = 16#1C82	202A/63	5FB9/AE	123
85/01/65	Md0	Date au dernier défaut	7300 = 16#1C84	202B/1	5FB9/AF	107

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
85/01/66	Md1	Date au défaut n-1	7301 = 16#1C85	202B/2	5FB9/B0	109
85/01/67	Md2	Date au défaut n-2	7302 = 16#1C86	202B/3	5FB9/B1	111
85/01/68	Md3	Date au défaut n-3	7303 = 16#1C87	202B/4	5FB9/B2	113
85/01/69	Md4	Date au défaut n-4	7304 = 16#1C88	202B/5	5FB9/B3	115
85/01/6A	Md5	Date au défaut n-5	7305 = 16#1C89	202B/6	5FB9/B4	117
85/01/6B	Md6	Date au défaut n-6	7306 = 16#1C8A	202B/7	5FB9/BE	119
85/01/6C	Md7	Date au défaut n-7	7307 = 16#1C8B	202B/8	5FB9/B6	121
85/01/6D	Md8	Date au défaut n-8	7308 = 16#1C8C	202B/9	5FB9/B7	123
85/01/6F	dM0	Heure au dernier défaut	7310 = 16#1C8E	202B/B	5FB9/B8	107
85/01/70	dM1	Heure au défaut n-1	7311 = 16#1C8F	202B/C	5FB9/B9	109
85/01/71	dM2	Heure au défaut n-2	7312 = 16#1C90	202B/D	5FB9/BA	111
85/01/72	dM3	Heure au défaut n-3	7313 = 16#1C91	202B/E	5FB9/BB	113
85/01/73	dM4	Heure au défaut n-4	7314 = 16#1C92	202B/F	5FB9/BC	115
85/01/74	dM5	Heure au défaut n-5	7315 = 16#1C93	202B/10	5FB9/BD	117
85/01/75	dM6	Heure au défaut n-6	7316 = 16#1C94	202B/11	5FB9/B5	119
85/01/76	dM7	Heure au défaut n-7	7317 = 16#1C95	202B/12	5FB9/BF	121
85/01/77	dM8	Heure au défaut n-8	7318 = 16#1C96	202B/13	5FB9/C0	123
85/01/C0	dAY	Date	7391 = 16#1CDF	202B/5C	5FB9/CA	132
85/01/C1	tIME	Heure	7392 = 16#1CE0	202B/5D	5FB9/CB	132
89/01/15	CNFS	[Config. Active]	8020 = 16#1F54	2032/15	5FB9/CD	86
89/01/15	CNFS	Configuration active	8020 = 16#1F54	2032/15	5FB9/CD	67
89/01/16	CnF1	[2 configurations]	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	251
89/01/17	CnF2	[3 configurations]	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	252
89/01/1A	CHM	[Multimoteurs]	8025 = 16#1F59	2032/1A	5FBC/9E	251
8B/01/02	CHCF	[Profil]	8401 = 16#20D1	2036/2	5FBC/9F	193
8B/01/03	COP	[Copie Canal 1 <--> 2]	8402 = 16#20D2	2036/3	5FBC/A0	195
8B/01/0C	rFC	[Commutation réf.2]	8411 = 16#20DB	2036/C	5FBC/A2	195
8B/01/0D	rCb	[Comm. réf. 1B]	8412 = 16#20DC	2036/D	5FBC/A3	198
8B/01/0E	Fr1	[Canal réf. 1]	8413 = 16#20DD	2036/E	5FBC/A4	193
8B/01/0F	Fr2	[Canal réf. 2]	8414 = 16#20DE	2036/F	5FBC/A5	195
8B/01/10	Fr1b	[Canal réf. 1B]	8415 = 16#20DF	2036/10	5FBC/A6	198

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
8B/01/16	CCS	[Commutation cmd]	8421 = 16#20D1	2036/16	5FBC/A7	194
8B/01/18	Cd1	[Canal Cde 1]	8423 = 16#20E7	2036/18	5FBC/A8	194
8B/01/19	Cd2	[Canal Cde 2]	8424 = 16#20E8	2036/19	5FBC/A9	194
8B/01/2A	CRC	Canal de consigne actif	8441 = 16#20F9	2036/2A	5FB9/CE	85
8B/01/2B	CCC	Canal de commande actif	8442 = 16#20FA	2036/2B	5FB9/CF	86
8B/01/5C	SPM	[Aff. mémo. réf.]	8491 = 16#212B	2036/5C	5FBC/AD	218
8B/01/67	LFR	Consigne de fréquence	8502 = 16#2136	2037/3	5FB6/1C	77
8B/01/68	PISP	Consigne du régulateur PID	8503 = 16#2137	2037/4	5FB6/1D	78
8B/01/69	CMI	Mot de commande étendu	8504 = 16#2138	2037/5	5FB6/1E	76
8B/01/6A	LTR	Consigne de couple	8505 = 16#2139	6071	6071	77
8C/01/06	FrHd	Référence de vitesse avant la rampe	8605 = 16#219D	2038/6	5FB9/D6	89
8C/01/07	Errd	Code de défaut DSP402	8606 = 16#219E	603F	5FB9/D7	99
8C/01/0C	SPAL	Delta vitesse d'accélération	8611 = 16#21A3	6048/1	6048/1	140
8C/01/0E	SPAt	Delta temps d'accélération	8613 = 16#21A5	6048/2	6048/2	140
8C/01/0F	SPdL	Delta vitesse de décélération	8614 = 16#21A6	6049/1	6049/1	140
8C/01/11	SPdt	Delta temps de décélération	8616 = 16#21A8	6049/2	6049/2	141
8C/01/2A	FrOd	Référence de vitesse après la rampe	8641 = 16#21C1	6043	5FB9/D8	89
8C/01/2B	SPFn	Numérateur du coefficient de consigne de vitesse	8642 = 16#21C2	604B/1	604B/1	141
8C/01/2C	SPFd	Dénominateur du coefficient de consigne de vitesse	8643 = 16#21C3	604B/2	604B/2	142
8E/01/02	ACC	[Accélération]	9001 = 16#2329	203C/2	5FBF/1E	201
8E/01/03	dEC	[Décélération]	9002 = 16#232A	203C/3	5FBF/1F	201
8E/01/04	brA	[Adapt. rampe déc]	9003 = 16#232B	203C/4	5FB3/CA	204
8E/01/05	rPt	[Forme rampe]	9004 = 16#232C	203C/5	5FB3/CB	201
8E/01/06	tA1	[Arrondi déb. Acc]	9005 = 16#232D	203C/6	5FB3/CC	202
8E/01/07	tA2	[Arrondi fin Acc]	9006 = 16#232E	203C/7	5FB3/CD	202
8E/01/08	tA3	[Arrondi déb. Déc]	9007 = 16#232F	203C/8	5FB3/CE	202
8E/01/09	tA4	[Arrondi fin Déc]	9008 = 16#2330	203C/9	5FB3/CF	202
8E/01/0B	rPS	[Comm. rampe]	9010 = 16#2332	203C/B	5FBC/B3	203
8E/01/0C	Frt	[Seuil rampe 2]	9011 = 16#2333	203C/C	5FB3/D0	202
8E/01/0D	AC2	[Accélération 2]	9012 = 16#2334	203C/D	5FBF/24	203

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
8E/01/0D	AC2	[Accélération 2]	9012 = 16#2334	203C/D	5FBF/24	217
8E/01/0E	dE2	[Décélération 2]	9013 = 16#2335	203C/E	5FBF/25	203
8E/01/0E	dE2	[Décélération 2]	9013 = 16#2335	203C/E	5FBF/25	217
8E/01/15	Inr	[Incrément rampe]	9020 = 16#233C	203C/15	5FBF/26	201
8E/01/16	FrO	Référence de fréquence après la rampe	9021 = 16#233D	203C/16	5FB9/D9	89
8E/01/68	SPG	[Gain prop. vit.]	9103 = 16#238F	203D/4	5FB3/D1	145
8E/01/69	SIt	[Temps integr. vit.]	9104 = 16#2390	203D/5	5FBF/28	146
8E/01/6A	SFC	[K filtre boucle vit.]	9105 = 16#2391	203D/6	5FBF/29	145
8F/01/02	CLI	[Limitation courant]	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	146
8F/01/02	CLI	[Limitation courant]	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	162
8F/01/03	LC2	[Activ. I limit. 2]	9202 = 16#23F2	203E/3	5FBC/B5	243
8F/01/04	CL2	[Valeur I limit. 2]	9203 = 16#23F3	203E/4	5FBF/2B	243
8F/01/0B	tLA	[Act. lim. couple AI]	9210 = 16#23FA	203E/B	5FBC/B6	241
8F/01/0C	tLIM	[Lim. couple moteur]	9211 = 16#23FB	203E/C	5FBF/2C	241
8F/01/0D	tLIG	[Lim. couple généré.]	9212 = 16#23FC	203E/D	5FBF/2D	241
8F/01/0E	tLC	[Act. lim. analogique]	9213 = 16#23FD	203E/E	5FBC/B7	242
8F/01/0F	tAA	[Affect. réf. couple]	9214 = 16#23FE	203E/F	5FBC/B8	242
8F/01/15	tSS	[Comm. couple/vit]	9220 = 16#2404	203E/15	5FBC/B9	238
8F/01/16	tr1	[Canal réf. de couple]	9221 = 16#2405	203E/16	5FBC/BA	238
8F/01/17	tSd	[Signe réf. couple]	9222 = 16#2406	203E/17	5FBC/BB	239
8F/01/18	dbn	[Bande morte -]	9223 = 16#2407	203E/18	5FBF/2E	240
8F/01/19	dbP	[Bande morte +]	9224 = 16#2408	203E/19	5FBF/2F	240
8F/01/1A	trt	[Ratio couple]	9225 = 16#2409	203E/1A	5FBF/30	239
8F/01/1B	trP	[T. rampe couple]	9226 = 16#240A	203E/1B	5FBF/31	239
8F/01/1C	tSt	[Arrêt contrôl. couple]	9227 = 16#240B	203E/1C	5FBC/BC	239
8F/01/1D	tOb	[Gest. déf. R. couple]	9228 = 16#240C	203E/1D	5FBC/BD	240
8F/01/1E	rtO	[R. couple time out]	9229 = 16#240D	203E/1E	5FBF/32	240
8F/01/1F	SPT	[T. maintien flux]	9230 = 16#240E	203E/1F	5FBF/33	240
8F/01/20	trr	Référence de couple avant la rampe	9231 = 16#240F	203E/20	5FB9/DB	90
8F/01/21	trO	Référence de couple après la rampe	9232 = 16#2410	203E/21	5FB9/DC	90
8F/01/29	SSb	[Arrêt lim. I/couple]	9240 = 16#2418	203E/29	5FBC/BE	277

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
8F/01/2A	StO	[Time out limit. I]	9241 = 16#2419	203E/2A	5FBF/34	277
8F/01/3D	Int	[Unité de couple]	9260 = 16#242C	203E/3D	5FBF/35	238
91/01/03	FrS	[Fréq. nom. mot.]	9602 = 16#2582	2042/3	5FB3/D4	149
91/01/04	nCr	[Courant nom. mot.]	9603 = 16#2583	2042/4	5FB3/D5	148
91/01/05	nSP	[Vitesse nom. mot.]	9604 = 16#2584	2042/5	5FB3/D6	149
91/01/06	nSL	[NSLr]	9605 = 16#2585	2042/6	5FB9/DD	157
91/01/08	Ctt	[Type cde moteur]	9607 = 16#2587	2042/8	5FC2/06	150
91/01/09	tUn	[Auto-réglage]	9608 = 16#2588	2042/9	5FB3/D7	149
91/01/0A	tUS	[Etat Auto-réglage]	9609 = 16#2589	2042/A	5FC2/08	150
91/01/0B	tUL	[Affect. auto-réglage]	9610 = 16#258A	2042/B	5FBC/EF	253
91/01/0C	OPL	[Perte phase moteur]	9611 = 16#258B	2042/C	5FB3/D8	266
91/01/0D	tHt	[Type protect. mot]	9612 = 16#258C	2042/D	5FB3/D9	264
91/01/0E	nPr	[Puissance nom. mot.]	9613 = 16#258D	2042/E	5FC2/0A	148
91/01/10	AUt	[Auto-réglage auto]	9615 = 16#258F	2042/10	5FC2/0B	149
91/01/13	PPn	[Pr]	9618 = 16#2592	2042/13	5FB3/DA	158
91/01/18	UFr	[Compensation RI]	9623 = 16#2597	2042/18	5FC2/0E	156
91/01/1A	SLP	[Comp. glissement]	9625 = 16#2599	2042/1A	5FB3/DC	156
91/01/1F	tHr	Etat thermique moteur	9630 = 16#259E	2042/1F	5FB9/DE	92
91/01/29	rSM	Résistance statorique à froid moteur asynchrone	9640 = 16#25A8	2042/29	5FB9/DF	94
91/01/29	rSM	[R1r]	9640 = 16#25A8	2042/29	5FB9/DF	157
91/01/2B	rSA	[R1w]	9642 = 16#25AA	2042/2B	5FC2/11	158
91/01/33	IdM	Courant magnétisant	9650 = 16#25B2	2042/33	5FB9/E0	93
91/01/33	IdM	[Idr]	9650 = 16#25B2	2042/33	5FB9/E0	157
91/01/35	IdA	[Idw]	9652 = 16#25B4	2042/35	5FC2/15	158
91/01/3D	LFM	Inductance de fuite	9660 = 16#25BC	2042/3D	5FB9/E1	94
91/01/3D	LFM	[Lfr]	9660 = 16#25BC	2042/3D	5FB9/E1	157
91/01/3F	LFA	[Lfw]	9662 = 16#25BE	2042/3F	5FC2/19	158
91/01/42	trM	Constante de temps rotorique	9665 = 16#25C1	2042/42	5FB9/E2	94
91/01/42	trM	[T2r]	9665 = 16#25C1	2042/42	5FB9/E2	157
91/01/44	trA	[T2w]	9667 = 16#25C3	2042/44	5FC2/1C	158
91/01/47	nCrS	[Courant nom. syn.]	9670 = 16#25C6	2042/47	5FC2/1E	154

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
91/01/48	nSPS	[Vitesse nom. syn.]	9671 = 16#25C7	2042/48	5FC2/1F	154
91/01/49	PPnS	[Paires pôles syn.]	9672 = 16#25C8	2042/49	5FC2/20	154
91/01/4A	PHS	[Constante FEM syn.]	9673 = 16#25C9	2042/4A	5FC2/21	154
91/01/4B	LdS	[Inductance axe d]	9674 = 16#25CA	2042/4B	5FC2/22	154
91/01/4C	LqS	[Inductance axe q]	9675 = 16#25CB	2042/4C	5FC2/23	155
91/01/50	FrSS	[Fréq. nom. syn.]	9679 = 16#25CF	2042/50	5FC2/24	159
91/01/51	rSMS	Résistance statorique à froid moteur synchrone	9680 = 16#25D0	2042/51	5FB9/E3	94
91/01/51	rSMS	[R1rS]	9680 = 16#25D0	2042/51	5FB9/E3	159
91/01/53	rSAS	[Résist. stator syn.]	9682 = 16#25D2	2042/53	5FC2/26	155
93/01/02	bLC	[Affectation frein]	10001 = 16#2711	2046/2	5FBC/F1	221
93/01/04	bEn	[Fréq. ferm. frein]	10003 = 16#2713	2046/4	5FBF/36	222
93/01/05	brt	[Temps ouv. frein]	10004 = 16#2714	2046/5	5FB3/DD	222
93/01/06	bEt	[Temps ferm. frein]	10005 = 16#2715	2046/6	5FB3/DE	223
93/01/07	lbr	[I ouv. frein montée]	10006 = 16#2716	2046/7	5FB3/DF	222
93/01/08	bIP	[Impulsion de frein]	10007 = 16#2717	2046/8	5FB3/E0	221
93/01/09	bSt	[Type mouvement]	10008 = 16#2718	2046/9	5FBF/3B	221
93/01/0A	bCI	[Contact de frein]	10009 = 16#2719	2046/A	5FBC/F2	221
93/01/0B	tbE	[Délai ferm. frein]	10010 = 16#271A	2046/B	5FBF/3C	223
93/01/0C	lrd	[I ouv. frein desc.]	10011 = 16#271B	2046/C	5FBF/3D	222
93/01/0D	blr	[Fréq. ouvert. frein]	10012 = 16#271C	2046/D	5FB3/E1	222
93/01/0E	JdC	[Saut à l'inversion]	10013 = 16#271D	2046/E	5FBF/3F	223
93/01/10	brr	[Temps rampe I]	10015 = 16#271F	2046/10	5FBF/40	225
93/01/15	bEd	[Ferm. à l'inversion]	10020 = 16#2724	2046/15	5FBF/41	223
93/01/17	ttr	[Temps redémar.]	10022 = 16#2726	2046/17	5FBF/42	224
93/01/33 (bit 0)	brH0	[BRH_b0]	10050 = 16# 2742 (bit 0)	2046/33 (bit 0)	5FBC/F3 (bit 0)	224
93/01/33 (bit 1)	brH1	[BRH_b1]	10050 = 16# 2742 (bit 1)	2046/33 (bit 1)	5FBC/F3 (bit 1)	224
93/01/33 (bit 2)	brH2	[BRH_b2]	10050 = 16# 2742 (bit 2)	2046/33 (bit 2)	5FBC/F3 (bit 2)	224
93/01/33 (bit 3)	brH3	[BRH_b3]	10050 = 16# 2742 (bit 3)	2046/33 (bit 3)	5FBC/F3 (bit 3)	224

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
93/01/33 (bit 4)	brH4	[BRH_b4]	10050 = 16# 2742 (bit 4)	2046/33 (bit 4)	5FBC/F3 (bit 4)	225
93/01/47	PES	[Affectation peson]	10070 = 16#2756	2046/47	5FBC/F4	226
93/01/48	LP1	[Point 1X]	10071 = 16#2757	2046/48	5FBC/F5	226
93/01/49	CP1	[Point 1Y]	10072 = 16#2758	2046/49	5FBC/F6	226
93/01/4A	LP2	[Point 2X]	10073 = 16#2759	2046/4A	5FBC/F7	226
93/01/4B	CP2	[Point 2Y]	10074 = 16#275A	2046/4B	5FBC/F8	227
93/01/4C	lbrA	[lbr perte 4-20 mA]	10075 = 16#275B	2046 / 4C	5FBC/F9	227
93/01/D2	CLI	[Limitation courant]	9201 = 16#23F1	203E/2	5FB3/D2	243
94/01/06	PSt	[Priorité STOP]	64002 = 16#FA02	2262/3	5FBD/88	193
95/01/02	AdC	[Injection DC auto]	10401 = 16#28A1	204A/2	5FB3/E2	208
95/01/03	tdC1	[Tps inj. DC auto 1]	10402 = 16#28A2	204A/3	5FBF/44	208
95/01/04	SdC1	[I inject. DC auto 1]	10403 = 16#28A3	204A/4	5FBF/45	208
95/01/04	SdC1	[I inject. DC auto 1]	10403 = 16#28A3	204A/4	5FBF/45	223
95/01/05	tdC2	[Tps inj. DC auto 2]	10404 = 16#28A4	204A/5	5FBF/46	208
95/01/06	SdC2	[I inject. DC auto 2]	10405 = 16#28A5	204A/6	5FBF/47	208
98/01/02	Ctd	[Seuil de courant]	11001 = 16#2AF9	2050/2	5FB3/E3	146
98/01/03	ttd	[Dét. therm. mot.]	11002 = 16#2AFA	2050/3	5FB3/E4	264
98/01/03	ttd	[Dét. therm. mot.]	11002 = 16#2AFA	2050/3	5FB3/E4	268
98/01/04	Ftd	[Seuil de fréquence]	11003 = 16#2AFB	2050/4	5FB3/E5	147
98/01/05	F2d	[Seuil fréquence 2]	11004 = 16#2AFC	2050/5	5FB3/E6	147
98/01/07	ttd2	[Dét. therm. mot. 2]	11006 = 16#2AFE	2050/7	5FBF/4C	264
98/01/07	ttd2	[Dét. therm. mot. 2]	11006 = 16#2AFE	2050/7	5FBF/4C	268
98/01/08	ttd3	[Dét. therm. mot. 3]	11007 = 16#2AFF	2050/8	5FBF/4D	268
98/01/08	ttd3	[Dét. therm. mot. 3]	11007 = 16#2AFF	2050/8	5FBF/4D	264
98/01/0A	tHA	[Seuil th. var. att.]	11009 = 16#2B01	2050/A	5FBF/4E	267
98/01/0A	tHA	[Seuil th. var. att.]	11009 = 16#2B01	2050/A	5FBF/4E	268
98/01/16	SAt	[Arrêt différé]	11021 = 16#2B0D	2050/16	5FB3/E7	268
98/01/66	tCC	[Cde 2 fils/3fils]	11101 = 16#2B5D	2051/2	5FB3/E8	166
98/01/67	tCt	[Type cde 2 fils]	11102 = 16#2B5E	2051/3	5FB3/E9	166
98/01/6A	rrS	[Aff. sens arrière]	11105 = 16#2B61	2051/6	5FBC/FE	166
98/01/6F	JOG	[Affectation JOG]	11110 = 16#2B66	2051/B	5FBC/FF	209



# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
98/01/70	JGF	[Fréquence JOG]	11111 = 16#2B67	2051/C	5FBF/50	209
98/01/71	JGT	[Tempo. JOG]	11112 = 16#2B68	2051/D	5FB3/EA	209
99/01/02	Stt	[Type d'arrêt]	11201 = 16#2BC1	2052/2	5FB3/EB	205
99/01/03	nSt	[Affect. roue libre]	11202 = 16#2BC2	2052/3	5FBD/02	205
99/01/04	dCI	[Affect. inject. DC]	11203 = 16#2BC3	2052/4	5FBD/03	206
99/01/05	FSt	[Affect. arrêt rapide]	11204 = 16#2BC4	2052/5	5FBD/04	205
99/01/0B	IdC	[I injection DC 1]	11210 = 16#2BCA	2052/B	5FB3/EC	206
99/01/0B	IdC	[I injection DC 1]	11210 = 16#2BCA	2052/B	5FB3/EC	281
99/01/0C	tdC	[Temps inj. DC 2]	11211 = 16#2BCB	2052/C	5FBF/53	207
99/01/0C	tdC	[Temps inj. DC 2]	11211 = 16#2BCB	2052/C	5FBF/53	281
99/01/0D	IdC2	[I injection DC 2]	11212 = 16#2BCC	2052/D	5FBF/54	207
99/01/0D	IdC2	[I injection DC 2]	11212 = 16#2BCC	2052/D	5FBF/54	281
99/01/0E	tdI	[Temps inj. DC 1]	11213 = 16#2BCD	2052/E	5FBF/55	206
99/01/0E	tdI	[Temps inj. DC 1]	11213 = 16#2BCD	2052/E	5FBF/55	281
99/01/1F	dCF	[Diviseur rampe]	11230 = 16#2BDE	2052/1F	5FB3/ED	280
99/01/1F	dCF	[Diviseur rampe]	11230 = 16#2BDE	2052/1F	5FB3/ED	206
99/01/CC	Fnb	Compteur de défauts	7393 = 16#1CE1	202B/5E	5FB9/CC	104
9A/01/02	PS2	[2 vitesses présél.]	11401 = 16#2C89	2054/2	5FBD/06	210
9A/01/04	PS8	[8 vitesses présél.]	11403 = 16#2C8B	2054/4	5FBD/08	211
9A/01/05	PS16	[16 vitesses présél.]	11404 = 16#2C8C	2054/5	5FBD/09	211
9A/01/08	dCC0	Canal de commande actif au dernier défaut	64300 = 16#FB2C	2265/1	5FBA/08	106
9A/01/09	dCC1	Canal de commande actif au défaut n-1	64301 = 16#FB2D	2265/2	5FBA/09	109
9A/01/0A	dCC2	Canal de commande actif au défaut n-2	64302 = 16#FB2E	2265/3	5FBA/0A	111
9A/01/0B	dCC3	Canal de commande actif au défaut n-3	64303 = 16#FB2F	2265/4	5FBA/0B	113
9A/01/0B	SP2	[Vit. présélect. 2]	11410 = 16#2C92	2054/B	5FB3/F0	211
9A/01/0C	dCC4	Canal de commande actif au défaut n-4	64304 = 16#FB30	2265/5	5FBA/0C	115
9A/01/0C	SP3	[Vit. présélect. 3]	11411 = 16#2C93	2054/C	5FB3/F1	212
9A/01/0D	dCC5	Canal de commande actif au défaut n-5	64305 = 16#FB31	2265/6	5FBA/0D	117

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
9A/01/0D	SP4	[Vit. présélect. 4]	11412 = 16#2C94	2054/D	5FB3/F2	212
9A/01/0E	dCC6	Canal de commande actif au défaut n-6	64306 = 16#FB32	2265/7	5FBA/0E	119
9A/01/0E	SP5	[Vit. présélect. 5]	11413 = 16#2C95	2054/E	5FB3/F3	212
9A/01/0F	dCC7	Canal de commande actif au défaut n-7	64307 = 16#FB33	2265/8	5FBA/0F	121
9A/01/0F	SP6	[Vit. présélect. 6]	11414 = 16#2C96	2054/F	5FB3/F4	212
9A/01/10	dCC8	Canal de commande actif au défaut n-8	64308 = 16#FB34	2265/9	5FBA/10	123
9A/01/10	SP7	[Vit. présélect. 7]	11415 = 16#2C97	2054/10	5FB3/F5	212
9A/01/11	drC0	Canal de consigne actif au dernier défaut	64310 = 16#FB36	2265/B	5FBA/11	106
9A/01/11	SP8	[Vit. présélect. 8]	11416 = 16#2C98	2054/11	5FB3/F6	213
9A/01/12	drC1	Canal de consigne actif au défaut n-1	64311 = 16#FB37	2265/C	5FBA/12	109
9A/01/12	SP9	[Vit. présélect. 9]	11417 = 16#2C99	2054/12	5FBF/5F	213
9A/01/13	drC2	Canal de consigne actif au défaut n-2	64312 = 16#FB38	2265/D	5FBA/13	111
9A/01/13	SP10	[Vit. présélect. 10]	11418 = 16#2C9A	2054/13	5FBF/60	213
9A/01/14	drC3	Canal de consigne actif au défaut n-3	64313 = 16#FB39	2265/E	5FBA/14	113
9A/01/14	SP11	[Vit. présélect. 11]	11419 = 16#2C9B	2054/14	5FBF/61	213
9A/01/15	drC4	Canal de consigne actif au défaut n-4	64314 = 16#FB3A	2265/F	5FBA/15	115
9A/01/15	SP12	[Vit. présélect. 12]	11420 = 16#2C9C	2054/15	5FBF/62	213
9A/01/16	drC5	Canal de consigne actif au défaut n-5	64315 = 16#FB3B	2265/10	5FBA/16	117
9A/01/16	SP13	[Vit. présélect. 13]	11421 = 16#2C9D	2054/16	9F/01/63	214
9A/01/17	drC6	Canal de consigne actif au défaut n-6	64316 = 16#FB3C	2265/11	5FBA/17	119
9A/01/17	SP14	[Vit. présélect. 14]	11422 = 16#2C9E	2054/17	5FBF/64	214
9A/01/18	drC7	Canal de consigne actif au défaut n-7	64317 = 16#FB3D	2265/12	5FBA/18	121
9A/01/18	SP15	[Vit. présélect. 15]	11423 = 16#2C9F	2054/18	5FBF/65	214
9A/01/19	drC8	Canal de consigne actif au défaut n-8	64318 = 16#FB3E	2265/13	5FBA/19	123
9A/01/19	SP16	[Vit. présélect. 16]	11424 = 16#2CA0	2054/19	5FBF/66	214
9A/01/66	USP	[Affectation +vite]	11501 = 16#2CED	2055/2	5FBD/0A	215
9A/01/67	dSP	[Affectation -vite]	11502 = 16#2CEE	2055/3	5FBD/0B	215
9A/01/68	Str	[Mémoire Réf.]	11503 = 16#2CEF	2055/4	5FBD/0C	215
9A/01/6A	SrP	[Limit. +/- vite]	11505 = 16#2CF1	2055/6	5FB3/F7	216

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
9A/01/7A	dSI	[Affectation -vite]	11521 = 16#2D01	2055/16	5FBD/0F	216
9B/01/02	LAF	[FdC arrêt avant]	11601 = 16#2D51	2056/2	5FBD/10	220
9B/01/03	LAr	[FdC arrêt arrière]	11602 = 16#2D52	2056/3	5FBD/11	220
9B/01/04	LAS	[Type d'arrêt]	11603 = 16#2D53	2056/4	5FBD/12	220
9B/01/66	tLS	[Temps petite vit.]	11701 = 16#2DB5	2057/2	5FB3/F8	146
9B/01/66	tLS	[Temps petite vit.]	11701 = 16#2DB5	2057/2	5FB3/F8	235
9C/01/02	SA2	[Réf. sommatrice 2]	11801 = 16#2E19	2058/2	5FBD/13	199
9C/01/03	SA3	[Réf. sommatrice 3]	11802 = 16#2E1A	2058/3	5FBD/14	199
9C/01/0C	dA2	[Réf. soustract 2]	11811 = 16#2E23	2058/C	5FBD/15	199
9C/01/0D	dA3	[Réf. soustract 3]	11812 = 16#2E24	2058/D	5FBD/16	199
9C/01/16	MA2	[Réf. multiplic 2]	11821 = 16#2E2D	2058/16	5FBD/17	200
9C/01/17	MA3	[Réf. multiplic 3]	11822 = 16#2E2E	2058/17	5FBD/18	200
9C/01/20	MFr	Coefficient multiplicateur	11831 = 16#2E37	2058/20	5FB6/3E	78
9C/01/66	PIF	[Affect. retour PID]	11901 = 16#2E7D	2059/2	5FBD/19	230
9C/01/69	PIF1	[Retour PID mini]	11904 = 16#2E80	2059/5	5FBF/6A	230
9C/01/6A	PIF2	[Retour PID maxi]	11905 = 16#2E81	2059/6	5FBF/6B	230
9C/01/6B	PIP1	[Réf. PID mini]	11906 = 16#2E82	2059/7	5FBF/6C	231
9C/01/6C	PIP2	[Réf. PID maxi]	11907 = 16#2E83	2059/8	5FBF/6D	231
9C/01/6D	PII	[Act. réf. interne PID]	11908 = 16#2E84	2059/9	5FBD/1A	231
9C/01/6E	Pr2	[2 réf. PID présél.]	11909 = 16#2E85	2059/A	5FBD/1B	236
9C/01/6F	Pr4	[4 réf. PID présél.]	11910 = 16#2E86	2059/B	5FBD/1C	236
9C/01/79	RPI	[Réf. interne PID]	11920 = 16#2E90	2059/15	5FBF/6E	231
9C/01/7A	rP2	[Réf. présél. PID 2]	11921 = 16#2E91	2059/16	5FBF/6F	237
9C/01/7B	rP3	[Réf. présél. PID 3]	11922 = 16#2E92	2059/17	5FBF/70	237
9C/01/7C	rP4	[Réf. présél. PID 4]	11923 = 16#2E93	2059/18	9F/01/71	237
9C/01/8D	PIC	[Inversion corr. PID]	11940 = 16#2EA4	2059/29	5FB3/F9	232
9C/01/8E	RPG	[Gain prop. PID]	11941 = 16#2EA5	2059/2A	5FB3/FA	231
9C/01/8F	rIG	[Gain intégral PID]	11942 = 16#2EA6	2059/2B	5FB3/FB	232
9C/01/90	rdG	[Gain dérivé PID]	11943 = 16#2EA7	2059/2C	5FB3/FC	232
9C/01/91	PIS	[RAZ intégral PID]	11944 = 16#2EA8	2059/2D	5FBD/1E	234
9C/01/97	FPI	[Affect. réf. vitesse]	11950 = 16#2EAE	2059/33	5FBD/1F	234

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
9C/01/98	PSr	[% Réf. Vitesse]	11951 = 16#2EAF	2059/34	5FB3/FD	234
9C/01/99	POL	[Sortie PID mini]	11952 = 16#2EB0	2059/35	5FBF/76	232
9C/01/9A	POH	[Sortie PID maxi]	11953 = 16#2EB1	2059/36	5FBF/77	233
9C/01/9A	SCS	Mémorisation de configuration	8001 = 16#1F41	2032/2	5FBC/9A	69
9C/01/9B	FCS	Rappel de configuration	8002 = 16#1F42	2032/3	5FBC/9B	69
9C/01/9B	PIM	[Référence manuel]	11954 = 16#2EB2	2059/37	5FBD/20	235
9C/01/9C	CHA1	Affectation pour 2 jeux	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	70
9C/01/9C	CNF1	Affectation pour 2 configurations	8021 = 16#1F55	2032/16	5FBC/9C	67
9C/01/9D	CHA2	Affectation pour 3 jeux	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	70
9C/01/9D	CNF2	Affectation pour 3 configurations	8022 = 16#1F56	2032/17	5FBC/9D	67
9C/01/A1	rSL	[Seuil réveil PID]	11960 = 16#2DB5	2059/3D	5FBD/21	235
9C/01/A2	PAL	[Alarme retour mini]	11961 = 16#2EB9	2059/3E	5FB3/FE	233
9C/01/A3	PAH	[Alarme retour maxi]	11962 = 16#2EBA	2059/3F	5FB3/FF	233
9C/01/A4	PEr	[Alarme erreur PID]	11963 = 16#2EBB	2059/40	5FB4/01	233
9C/01/AB	PAU	[Affect. auto/manu]	11970 = 16#2EC2	2059/47	5FBD/22	235
9C/01/B5	rPE	Ecart du régulateur PID	11980 = 16#2ECC	2059/51	5FB9/E5	91
9C/01/B6	rPF	Référence de retour du régulateur PID	11981 = 16#2ECD	2059/52	5FB9/E6	91
9C/01/B7	rPC	Référence PDI après la rampe	11982 = 16#2ECE	2059/53	5FB9/E7	91
9C/01/B8	rPO	Référence en sortie de limitation du régulateur PID	11983 = 16#2ECF	2059/54	5FB9/E8	91
9C/01/B9	PrP	[Rampe PID]	11984 = 16#2ED0	2059/55	5FBF/7B	232
9D/01/07	PS4	[4 vitesses présél.]	11402 = 16#2C8A	2054/3	5FBD/07	210
9D/01/0E	USI	[Affectation +vite]	11520 = 16#2D00	2055/15	5FBD/0E	216
9D/01/66	EnA	[ENA system]	12101 = 16#2F45	205B/2	5FBD/23	161
9D/01/67	AUS	Vitesse moyenne ENA	12102 = 16#2F46	205B/3	5FB9/EA	88
9D/01/68	GPE	[Gain prop. ENA]	12103 = 16#2F47	205B/4	5FBF/7C	161
9D/01/69	GIE	[Gain intégral ENA]	12104 = 16#2F48	205B/5	5FBF/7D	161
9D/01/6A	rAP	[Rapport réduction]	12105 = 16#2F49	205B/6	5FBF/7E	161
9E/01/02	trC	[Contrôle filaire]	12201 = 16#2FA9	205C/2	5FBD/24	254
9E/01/03	trH	[Traverse freq. high]	12202 = 16#2FAA	205C/3	5FBF/7F	254
9E/01/04	trL	[Traverse freq. low]	12203 = 16#2FAB	205C/4	5FBF/80	254
9E/01/05	qSH	[Quick step high]	12204 = 16#2FAC	205C/5	5FBF/81	254

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
9E/01/06	qSL	[Quick step low]	12205 = 16#2FAD	205C/6	5FBF/82	254
9E/01/07	tUP	[Accél. traverse ctrl.]	12206 = 16#2FAE	205C/7	5FBF/83	255
9E/01/08	tdn	[Décél. traverse ctrl.]	12207 = 16#2FAF	205C/8	5FBF/84	255
9E/01/09	tbO	[Temps bobine]	12208 = 16#2FB0	205C/9	5FBF/85	255
9E/01/0A	EbOt	Temps de la bobine courante	12209 = 16#2FB1	205C/A	5FB9/EB	93
9E/01/0B	rtr	[Init. traverse ctrl]	12210 = 16#2FB2	205C/B	5FBD/25	257
9E/01/0C	dtF	[Delta consigne]	12211 = 16#2FB3	205C/C	5FBF/86	256
9E/01/0D	SnC	[Counter wobble]	12212 = 16#2FB4	205C/D	5FBD/26	256
9E/01/0E	EbO	[Fin bobine]	12213 = 16#2FB5	205C/E	5FBD/27	255
9E/01/0F	tSY	[Synchro. wobble]	12214 = 16#2FB6	205C/F	5FBD/28	256
9E/01/66	H5O	[Levage haute vit.]	12301 = 16#300D	205D/2	5FBD/29	228
9E/01/67	CLO	[I Limit. haute vit.]	12302 = 16#300E	205D/3	5FBF/87	229
9E/01/68	COF	[Coeff. vit. montée]	12303 = 16#300F	205D/4	5FBF/88	228
9E/01/69	COr	[Coeff. vit. descente]	12304 = 16#3010	205D/5	5FBF/89	228
9E/01/6A	OSP	[Vitesse de mesure]	12305 = 16#3011	205D/6	5FBF/8A	228
9E/01/6B	SCL	[Fréquence I Limit.]	12306 = 16#3012	205D/7	5FBF/8B	229
9E/01/6C	tOS	[Temps de mesure]	12307 = 16#3013	205D/8	5FBF/8C	228
9F/01/02	U0	[U0]	12401 = 16#3071	205E/2	5FBD/2A	150
9F/01/04	U1	[U1]	12403 = 16#3073	205E/4	5FBD/2B	151
9F/01/05	F1	[F1]	12404 = 16#3074	205E/5	5FBD/2C	151
9F/01/06	U2	[U2]	12405 = 16#3075	205E/6	5FBD/2D	151
9F/01/07	F2	[F2]	12406 = 16#3076	205E/7	5FBD/2E	151
9F/01/08	U3	[U3]	12407 = 16#3077	205E/8	5FBD/2F	151
9F/01/09	F3	[F3]	12408 = 16#3078	205E/9	5FBD/30	152
9F/01/0A	U4	[U4]	12409 = 16#3079	205E/9	5FBD/31	152
9F/01/0B	F4	[F4]	12410 = 16#307A	205E/B	5FBD/32	152
9F/01/0C	U5	[U5]	12411 = 16#307B	205E/C	5FBD/33	152
9F/01/0D	F5	[F5]	12412 = 16#307C	205E/D	5FBD/34	152
9F/01/66	SAF	[FdC arrêt avant]	12501 = 16#30D5	205F/2	5FBD/35	247
9F/01/67	SAr	[FdC arrêt arrière]	12502 = 16#30D6	205F/3	5FBD/36	247
9F/01/68	dAF	[FdC ralent. avant]	12503 = 16#30D7	205F/4	5FBD/37	248

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
9F/01/69	dAr	[FdC ralent. arrière]	12504 = 16#30D8	205F/5	5FBD/38	248
9F/01/6A	dSF	[Type décélération]	12505 = 16#30D9	205F/6	5FBD/39	249
9F/01/6B	PAS	[Type d'arrêt]	12506 = 16#30DA	205F/7	5FBD/3A	249
9F/01/6C	CLS	[Désactiv. FdC]	12507 = 16#30DB	205F/8	5FBD/3B	248
A0/01/02	SUL	[Lim. surtens. mot]	12601 = 16#3139	2060/2	5FBD/3C	162
A0/01/03	SOP	[Optim. lim surtens]	12602 = 16#313A	2060/3	5FBD/3D	163
A0/01/66	nMA1	Scanner de communication adresse du mot de lecture 1	12701 = 16#319D	2061/2	5FBD/3E	129
A0/01/67	nMA2	Scanner de communication adresse du mot de lecture 2	12702 = 16#319E	2061/3	5FBD/3F	129
A0/01/68	nMA3	Scanner de communication adresse du mot de lecture 3	12703 = 16#319F	2061/4	5FBD/40	129
A0/01/69	nMA4	Scanner de communication adresse du mot de lecture 4	12704 = 16#31A0	2061/5	5FBD/41	129
A0/01/6A	nMA5	Scanner de communication adresse du mot de lecture 5	12705 = 16#31A1	2061/6	5FBD/42	130
A0/01/6B	nMA6	Scanner de communication adresse du mot de lecture 6	12706 = 16#31A2	2061/7	5FBD/43	130
A0/01/6C	nMA7	Scanner de communication adresse du mot de lecture 7	12707 = 16#31A3	2061/8	5FBD/44	130
A0/01/6D	nMA8	Scanner de communication adresse du mot de lecture 8	12708 = 16#31A4	2061/9	5FBD/45	130
A0/01/7A	nCA1	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 1	12721 = 16#31B1	2061/16	5FBD/46	128
A0/01/7B	nCA2	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 2	12722 = 16#31B2	2061/17	5FBD/47	128
A0/01/7C	nCA3	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 3	12723 = 16#31B3	2061/18	5FBD/48	128
A0/01/7D	nCA4	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 4	12724 = 16#31B4	2061/19	5FBD/49	128
A0/01/7E	nCA5	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 5	12725 = 16#31B5	2061/1A	5FBD/4A	128
A0/01/7F	nCA6	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 6	12726 = 16#31B6	2061/1B	5FBD/4B	129
A0/01/80	nCA7	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 7	12727 = 16#31B7	2061/1C	5FBD/4C	129
A0/01/81	nCA8	Scanner de communication adresse du mot d'écriture 8	12728 = 16#31B8	2061/1D	5FBD/4D	129
A0/01/8E	nM1	Scanner de communication valeur du mot de lecture 1	12741 = 16#31C5	2061/2A	5FB6/43	127

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
A0/01/8F	nM2	Scanner de communication valeur du mot de lecture 2	12742 = 16#31C6	2061/2B	5FB6/44	127
A0/01/90	nM3	Scanner de communication valeur du mot de lecture 3	12743 = 16#31C7	2061/2C	5FB6/45	127
A0/01/91	nM4	Scanner de communication valeur du mot de lecture 4	12744 = 16#31C8	2061/2D	5FB6/46	127
A0/01/92	nM5	Scanner de communication valeur du mot de lecture 5	12745 = 16#31C9	2061/2E	5FB6/47	127
A0/01/93	nM6	Scanner de communication valeur du mot de lecture 6	12746 = 16#31CA	2061/2F	5FB6/48	127
A0/01/94	nM7	Scanner de communication valeur du mot de lecture 7	12747 = 16#31CB	2061/30	5FB6/49	128
A0/01/95	nM8	Scanner de communication valeur du mot de lecture 8	12748 = 16#31CC	2061/31	5FB6/4A	128
A0/01/A2	nC1	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 1	12761 = 16#31D9	2061/3E	5FB6/4B	126
A0/01/A3	nC2	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 2	12762 = 16#31DA	2061/3F	5FB6/4C	126
A0/01/A4	nC3	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 3	12763 = 16#31DB	2061/40	5FB6/4D	126
A0/01/A5	nC4	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 4	12764 = 16#31DC	2061/41	5FB6/4E	126
A0/01/A6	nC5	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 5	12765 = 16#31DD	2061/42	5FB6/4F	126
A0/01/A7	nC6	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 6	12766 = 16#31DE	2061/43	5FB6/50	126
A0/01/A8	nC7	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 7	12767 = 16#31DF	2061/44	5FB6/51	126
A0/01/A9	nC8	Scanner de communication valeur du mot d'écriture 8	12768 = 16#31E0	2061/45	5FB6/52	127
A1/01/65	CFPS	Jeu de paramètres actif	12900 = 16#3264	2063/01	5FB9/EC	86
A1/01/65	CFPS	Jeu de paramètres actif	12900 = 16#3264	2063/01	5FB9/EC	70
A1/01/66	VAL	Commande de chargement du jeu de paramètres	12901 = 16#3265	2063/02	5FB9/ED	73
A1/01/67	CHA1	[2 jeux paramètres]	12902 = 16#3266	2063/3	5FBD/54	250
A1/01/68	CHA2	[3 jeux paramètres]	12903 = 16#3267	2063/4	5FBD/55	250
A2/01/66	dbS	[Tempo marche]	13101 = 16#332D	2065/2	5FB4/02	245
A2/01/67	dAS	[Tempo arrêt ]	13102 = 16#332E	2065/3	5FB4/03	246
A2/01/68	rCA	[Retour contact.aval]	13103 = 16#332F	2065/4	5FBD/56	245

# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
A2/01/69	OCC	[Aff. contacteur aval]	13104 = 16#3330	2065/5	5FBD/57	245
A3/01/02	PtC1	[Sondes PTC1]	13201 = 16#3391	2066/2	5FBF/CB	260
A3/01/03	PtC2	[Sondes PTC2]	13202 = 16#3392	2066/3	5FBF/CC	260
A3/01/04	PtCL	[Sondes LI6 = PTC]	13203 = 16#3396	2066/4	5FBF/CD	260
A3/01/66	PGA	[Type référence]	13301 = 16#33F5	2067/2	5FBD/58	177
A3/01/67	PIL	[Valeur mini RP]	13302 = 16#33F6	2067/3	5FBD/59	176
A3/01/68	PFr	[Valeur maxi RP]	13303 = 16#33F7	2067/4	5FBD/5A	176
A3/01/69	PFI	[Filtre de RP]	13304 = 16#33F8	2067/5	5FBD/5B	176
A3/01/6F	EIL	[Valeur mini fréq]	13310 = 16#33FE	2067/B	5FBD/5C	178
A3/01/70	EFr	[Valeur maxi fréq]	13311 = 16#33FF	2067/C	5FBD/5D	178
A3/01/71	EFI	[Filtre signal fréq]	13312 = 16#3400	2067/D	5FBD/5E	178
A4/01/02	PHr	[Rotation phase]	13401 = 16#3459	2068/2	5FBD/5F	150
A4/01/66	FN1	[Affect. touche F1]	13501 = 16#34BD	2069/2	5FBD/60	196
A4/01/67	FN2	[Affect. touche F2]	13502 = 16#34BE	2069/3	5FBD/61	196
A4/01/68	FN3	[Affect. touche F3]	13503 = 16#34BF	2069/4	5FBD/62	196
A4/01/69	FN4	[Affect. touche F4]	13504 = 16#34C0	2069/5	5FBD/63	197
A4/01/82	bMP	[Cmd HMI]	13529 = 16#34D9	2069/1E	5FBD/6C	197
A5/01/02	LES	[Affect. verrouillage]	13601 = 16#3521	206A/2	5FBD/6D	244
A5/01/03	LLC	[Aff. contacteur ligne]	13602 = 16#3522	206A/3	5FBD/6E	244
A5/01/04	LCt	[Time out U ligne]	13603 = 16#3523	206A/4	5FBD/6F	244
A6/01/02	UrES	[U réseau évac.]	13801 = 16#35E9	206C/2	5FBD/70	270
A6/01/03	USL	[Niveau sous U]	13802 = 16#35EA	206C/3	5FBD/71	270
A6/01/04	USb	[Gestion sous U]	13803 = 16#35EB	206C/4	5FBD/72	270
A6/01/05	USt	[Tempo sous U]	13804 = 16#35EC	206C/5	5FBD/73	270
A6/01/0C	UPL	[Niveau prévention]	13811 = 16#35F3	206C/C	5FBD/74	271
A6/01/0D	tbS	[Temps maintien DC]	13812 = 16#35F4	206C/D	5FBF/CE	271
A6/01/0E	tSM	[T. redémarr. sous U]	13813 = 16#35F5	206C/E	5FBF/CF	271
A6/01/0F	StM	[Temps arrêt maxi]	13814 = 16#35EC	206C/F	5FBF/D0	271
A6/01/20	rFt	[Aff. évacuation]	13831 = 16#3607	206C/20	5FBD/76	258
A6/01/21	rSU	[Tension évac.]	13832 = 16#3608	206C/21	5FBD/77	258
A6/01/22	rSP	[Fréq. évacuation]	13833 = 16#3609	206C/22	5FB4/04	258



# Index des adresses DeviceNet des paramètres

Path DeviceNet	Code	Nom	Adresse logique	Index CANopen	Index INTERBUS	Page
A6/01/2A	dCO	[Aff. cont. précharge]	13841 = 16#3611	206C/2A	5FBD/78	259
A6/01/66	FLI	[Affectation fluxage]	13901 = 16#364D	206D/2	5FBD/79	219
A6/01/67	FLU	[Fluxage moteur]	13902 = 16#364E	206D/3	5FB4/05	146
A6/01/67	FLU	[Fluxage moteur]	13902 = 16#364E	206D/3	5FB4/05	219
A7/01/02	PPI	[Code appairage]	14001 = 16#36B1	206E/2	5FBD/7A	279
A7/01/66	Ubr	[Seuil freinage]	14101 = 16#3715	206F/2	5FBF/D4	164
A7/01/67	bbA	[Equilibre freinage]	14102 = 16#3716	206F/3	5FBD/7B	164
A7/01/70	brO	[Prot. R freinage]	14111 = 16#371F	206F/C	5FBD/7C	278
A7/01/71	brP	[Puissance R frein]	14112 = 16#3720	206F/D	5FBD/7D	278
A7/01/72	brU	[Valeur R freinage]	14113 = 16#3721	206F/E	5FBD/7E	278
A7/01/73	tHb	Etat thermique résistance	14114 = 16#3722	206F/F	5FBD/7F	92
A8/01/02	UC2	[Contrôle vect. 2pt.]	14201 = 16#3779	2070/2	5FBD/80	153
A8/01/03	UCP	[U Puissance Cste]	14202 = 16#377A	2070/3	5FBD/81	153
A8/01/04	FCP	[Fréq. Puiss. Cste]	14203 = 16#377B	2070/4	5FBD/82	153
A8/01/66	LbA	[Equilibre charge]	14301 = 16#37DD	2071/2	5FBD/83	164
A8/01/67	LbC	[Correction charge]	14302 = 16#37DE	2071/3	5FBF/D5	164
A8/01/68	LbC1	[Correction basse]	14303 = 16#37DF	2071/4	5FBF/D6	165
A8/01/69	LbC2	[Correction haute]	14304 = 16#37E0	2071/5	5FBF/D7	165
A8/01/6A	LbC3	[Offset sur couple]	14305 = 16#37E1	2071/6	5FBF/D8	165
A8/01/6B	LbF	[Filtre équilibrage]	14306 = 16#37E2	2071/7	5FBF/D9	165
B7/01/01	CMd	Mot de commande	8601 = 16#2199	6040	6040	74

