



操作说明

ZH

翻译

TC 1200 DN

电子驱动单元

亲爱的顾客：

感谢您选择普发真空产品。您购买的新型涡轮泵通过卓越的性能和完美的运行为您提供支持，而不干扰您的个性化应用。普发真空品牌代表了高品质的真空技术，丰富且全面的顶级产品和一流的服务。凭借丰富的专业知识，我们获得了大量实用技能，有助于高效并安全地实施我们的产品。

我们深知本公司的产品切不可干扰您的实际工作，我们也相信本公司的产品能为您提供解决方案，从而帮助您有效、无故障地执行您的个性化应用。

首次投入使用前，请阅读这些操作说明。如果您有任何问题或建议，请随时联系我们，网址：info@pfeiffer-vacuum.de。

如需获取普发真空的更多操作说明，详见本公司网站[下载中心](#)。

免责声明

这些操作说明介绍了所有型号的产品。请注意，您的产品可能未配备本文件所述的所有功能。普发真空会不断将产品更新到最新技术水平，恕不另行通知。请注意，在线操作说明可能与产品随附的硬拷贝操作说明有所不同。

此外，对因未正确使用产品或明确定义为可预见的误用而造成的损坏，普发真空不承担任何责任或义务。

版权

本文档属于普发真空的知识产权，本文档的所有内容均受版权保护。未经普发真空事先书面许可，不得拷贝、更改、复制或出版本文档的任何内容。

我们保留更改本文档中技术数据和信息的权利。

目录

1	关于本手册	7
1.1	有效性	7
1.2	适用文件	7
1.3	阅读人群	7
1.4	惯例	7
	1.4.1 文字说明	7
	1.4.2 图标	7
	1.4.3 产品上的标贴	8
	1.4.4 缩写	8
1.5	商标证明	8
2	安全	9
2.1	一般安全信息	9
2.2	安全注意事项	9
2.3	安全措施	10
2.4	产品使用限制	11
2.5	正确使用	11
2.6	可预见的 _{不当使用}	11
3	产品介绍	12
3.1	产品标识	12
3.2	产品特点	12
3.3	功能	12
3.4	供应范围	13
3.5	连接	13
4	安装	14
4.1	接线图	14
4.2	"DeviceNet" 接口	16
4.3	"远程" 接口	16
4.4	主电源	17
5	接口	19
5.1	DeviceNet 接口	19
	5.1.1 DeviceNet 对象 "身份"	19
	5.1.2 DeviceNet 对象 "消息路由器"	20
	5.1.3 DeviceNet 对象 "DeviceNet"	20
	5.1.4 DeviceNet 对象 "程序集"	20
	5.1.5 DeviceNet 对象 "连接"	21
	5.1.6 DeviceNet 对象 "注册"	22
	5.1.7 DeviceNet 对象 "离散输入点"	23
	5.1.8 DeviceNet 对象 "离散输出点"	23
	5.1.9 DeviceNet 对象 "AC / DC 驱动器"	24
	5.1.10 DeviceNet 对象 "S 模拟监视器"	25
	5.1.11 DeviceNet 对象 "S 模拟传感器"	27
	5.1.12 DeviceNet 对象 "S 单级控制器"	28
	5.1.13 DeviceNet 对象 "接口"	29
	5.1.14 DeviceNet 对象 "过程组件"	30
5.2	普发真空 RS-485 接口协议	30
	5.2.1 电报帧	30
	5.2.2 报文描述	30
	5.2.3 报文示例 1	31
	5.2.4 报文示例 2	31
	5.2.5 数据类型	31
6	参数集	33

6.1	概述	33
6.2	控制指令	33
6.3	状态询问	36
6.4	参考值输入	37
6.5	用于控制单元的附加参数	37
7	操作	39
7.1	用普发真空参数组配置连接	39
7.1.1	配置“DeviceNet”连接	39
7.1.2	配置设备地址	39
7.1.3	设置波特率	39
7.1.4	配置数据交换	40
7.1.5	配置“远程”连接	42
7.1.6	配置附件连接	43
7.1.7	选择接口	43
7.2	工作模式	44
7.2.1	基于气体类型的运行	44
7.2.2	功率消耗设定值	44
7.2.3	启动时间	44
7.2.4	转速开关点	45
7.2.5	转速设置模式	46
7.2.6	待机	46
7.2.7	确认转速技术参数	46
7.2.8	前级泵运行模式	47
7.2.9	前级泵待机模式	47
7.2.10	使用附件的运行	48
7.2.11	放气模式	48
7.3	通过“remote”接口操作	48
7.3.1	+24 V DC 输出/针 1	48
7.3.2	输入	49
7.3.3	输出	50
7.3.4	继电器触点(可逆)	51
7.3.5	RS-485	51
7.4	启动涡轮泵	51
7.5	关停涡轮泵	52
7.6	运行监测	52
7.6.1	通过 LED 操作模式显示	52
7.6.2	温度监测	52
8	故障	54
8.1	概述	54
8.2	错误代码	54
8.3	使用控制单元作业时的警告和故障信息	56
9	普发真空服务解决方案	58
	欧共体符合性声明	60
	英国符合性声明	61

表目录

表格 1:	产品上的标贴	8
表格 2:	本文件中使用的缩写	8
表格 3:	允许的环境条件	11
表格 4:	设备款型的特点	12
表格 5:	提供的驱动功率取决于所供应的电源电压	12
表格 6:	电子驱动装置的连接说明	13
表格 7:	“DeviceNet” M12 连接的终端布局设计	16
表格 8:	26 针“远程”连接的终端布局设计	17
表格 9:	电源连接器的终端布局	18
表格 10:	DeviceNet 数据类型	19
表格 11:	DeviceNet 服务	19
表格 12:	DeviceNet 对象“身份”	20
表格 13:	DeviceNet 对象“DeviceNet”	20
表格 14:	DeviceNet 对象“程序集”	21
表格 15:	DeviceNet 对象“连接”	22
表格 16:	DeviceNet 对象“注册”	23
表格 17:	DeviceNet 对象“离散输入点”	23
表格 18:	DeviceNet 对象“离散输出点”	24
表格 19:	DeviceNet 对象“AC / DC 驱动器”	25
表格 20:	DeviceNet 对象“S 模拟监视器”	27
表格 21:	DeviceNet 对象“S 模拟传感器”	28
表格 22:	DeviceNet 对象“S 单级控制器”	29
表格 23:	DeviceNet 对象“接口”	29
表格 24:	DeviceNet 对象“过程组件”	30
表格 25:	参数说明和含义	33
表格 26:	控制指令	35
表格 27:	状态询问	37
表格 28:	参考值输入	37
表格 29:	用于控制单元功能的参数	38
表格 30:	输入数据(生成的数据, 真空泵到控制器)	41
表格 31:	输出数据(消耗的数据, 控制器到真空泵)	41
表格 32:	数字输出和继电器	42
表格 33:	数字输入	42
表格 34:	模拟输出	42
表格 35:	模拟输入	43
表格 36:	附件连接	43
表格 37:	参数 [P:060]	43
表格 38:	参数 [P:061]	43
表格 39:	涡轮泵的额定转速	46
表格 40:	前级泵运行模式	47
表格 41:	DI1 (放行放气)/针 2	49
表格 42:	DI 电机泵/针 3	49
表格 43:	DI 泵站/针 4	49
表格 44:	DI 待机/引脚 5	49
表格 45:	DI2(加热器)/针 6	49
表格 46:	DI3(气体吹扫)/引脚 10	50
表格 47:	DI 故障确认/针 13	50
表格 48:	DI 远程优先 /针 14	50
表格 49:	RS-485 接口, 特点	51
表格 50:	电子驱动单元 LED 的行为和含义	52
表格 51:	DeviceNet-LED NET 和 MOD 的显示和含义	52
表格 52:	电子驱动装置错误消息	55
表格 53:	电子驱动装置警告信息	56
表格 54:	警告和故障信息	57

插图目录

图片 1:	连接面板 TC 1200 DN	12
图片 2:	连接面板的图表和分配	15
图片 3:	DeviceNet 设备地址的选择开关	39
图片 4:	DeviceNet 波特率的选择开关	39
图片 5:	功率特征示意图, 例如重气体[P:027] = 0	44
图片 6:	转速开关点 1 启用	45
图片 7:	转速开关点 1 & 2 启用, [P:701] > [P:719]	45
图片 8:	转速开关点 1 & 2 启用, [P:701] < [P:719]	45
图片 9:	速度执行器操作	50

1 关于本手册



重要提示

使用前务必仔细阅读。
务请保存手册以备将来查阅。

1.1 有效性

上述操作指南适用于普发真空的客户。其中包括指定产品的功能介绍和有关产品安全使用的最重要信息。上述指南符合适用的指令。上述操作指南中所提供的所有信息资料都是指该产品当前最新的资料。在客户不以任何方式改动产品的情况下，本文件一直有效。

1.2 适用文件

TC 1200 DN	操作手册
一致性声明	上述操作指南中的一部分

您可以在普发真空下载中心找到本文件。

1.3 阅读人群

本操作指南适用于对产品执行下列操作的所有人员：

- 运输
- 设置(安装)
- 使用和操作
- 停止运转
- 维护和清洁
- 贮存或废弃

只允许由具备相应技术资格(专业人员)或完成了普发真空相关培训的人员执行本文件中描述的工作。

1.4 惯例

1.4.1 文字说明

本文件中的使用说明采用完整的通用结构。所需操作程序通过单个或多个操作步骤来表示。

单个操作步骤

水平实心三角形表示操作中仅有一个步骤。

- ▶ 即单个操作步骤。

多个操作步骤序列

数字列表指示带有多个必要步骤的操作程序。

1. 第 1 步
2. 第 2 步
3. ...

1.4.2 图标

本文件中使用的象形文字旨在表达实用信息。



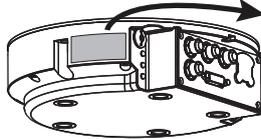
注



提示

1.4.3 产品上的标贴

本节介绍了产品上的所有标贴及其含义。

		<p>铭牌 铭牌位于电子驱动单元的侧面。</p>
	<p>密封标贴 产品在出厂时已进行了密封处理。切勿损坏或取下密封标贴，否则会导致保修失效。</p>	

表格 1: 产品上的标贴

1.4.4 缩写

缩写	在本文件中的含义
AI / AO	模拟输入/模拟输出
AIC	安培断开容量
DINT	带符号的双整数 (DeviceNet 数据类型)
DCU	显示控制单元 (普发真空显示和控制单元)
DI / DO	数字输入/数字输出
DN	DeviceNet 版本
EDS	电子数据表 (DeviceNet 通信参数)
f	真空泵的转速值 (频率, 单位: rpm 或 Hz)
HPU	手持式编程单元。协助控制及监测泵参数
I	电流 (安培)
INT	整数值 (DeviceNet 数据类型)
LED	发光二极管
LSD	最低有效数位 (DeviceNet 设备地址的选择器开关)
MSD	最高有效数位 (DeviceNet 设备地址的选择器开关)
[P:xxx]	电子驱动单元控制参数。在方括号中以粗体打印为三位数字。显示通常附有简短说明 示例: [P:312] 软件版本
P	电功率
PE	保护接地 (接地)
R	电阻
RS-485	采用异步串行数据传输的物理接口标准 (推荐标准)
SINT	带符号的短整数 (DeviceNet 数据类型)
t	时间
TC	涡轮泵电子驱动单元 (涡轮控制器)
TMS	温度管理系统
U	电压
UDINT	无符号的双整数值 (DeviceNet 数据类型)
UINT	无符号的整数值 (DeviceNet 数据类型)
USINT	无符号的短整数值 (DeviceNet 数据类型)

表格 2: 本文件中使用的缩写

1.5 商标证明

- DeviceNet®是 Open DeviceNet Vendor Association Inc. 的注册商标。

2 安全

2.1 一般安全信息

本文档考虑了以下 4 个风险级别和 1 个信息级别。

危险

直接的迫近危险

指出一种直接的迫近危险，如不注意，则会导致死亡或严重伤害。

- ▶ 有关避免险情的指示

警告

潜在的迫近危险

指出一种迫近的危险，如不注意，则会导致死亡或严重伤害。

- ▶ 有关避免险情的指示

小心

潜在的迫近危险

指出一种迫近的危险，如不注意，则会导致轻伤。

- ▶ 有关避免险情的指示

注意

财产损失的危险

用于强调与人身伤害无关的动作。

- ▶ 有关避免财产损失的指示



注意事项、提示或示例用于表示有关产品或本文件的重要信息。

2.2 安全注意事项

本文所述所有安全须知均参考按照低压指令 2014/35/EU 进行的风险评估结果而指定。同时适用于产品的寿命周期的各个阶段。

安装过程中可能发生的危险

危险

电击事故可导致生命危险

当建立超过规定的安全超低电压(根据 IEC 60449 和 VDE 0100)的电压时，绝缘措施将被破坏。通信接口的电击会造成生命危险。

- ▶ 请仅将合适的设备连接到总线系统。

危险

电击事故可导致生命危险

未指定或未经批准的电源包会导致严重人身伤害甚至死亡。

- ▶ 必须符合 IEC 61010-1、IEC 60950-1 以及 IEC 62368-1 的规定，确保电源包符合电源输入电压和输出电压之间双重隔离的要求。
- ▶ 确保电源包符合 IEC 61010-1 IEC 60950-1 和 IEC 62368-1 的要求。
- ▶ 尽可能使用原装电源包或仅可使用符合适用安全规定的电源包。

警告

发生故障时可能造成电击并危及生命

发生故障时，与电源相连接的器件可能带电。接触带电组件引起的触电会造成生命危险。

- ▶ 请始终保持电源接口畅通，以便能随时切断连接。

警告

缺少电源断开装置时，可能导致生命危险

真空泵和电子驱动单元未配备电源断开装置(电源开关)。

- ▶ 应按照 SEMI-S2 的要求来安装电源断开装置。
- ▶ 安装一只分断电流不低于 10000 A 的断路器。

警告

安装错误可能导致人员受伤

不安全或错误的安装可能导致危险情况。

- ▶ 切勿在设备上擅自进行转换或修改。
- ▶ 确保将其集成到“紧急停机”安全电路中。

功能故障时存在的危险

警告

停电或故障排除后的部件移动会产生受伤风险

在停电后或者出现导致关闭真空泵或系统的错误时，电子驱动单元的“泵站”功能将保持启用状态。在电源恢复或确认故障后，真空泵会自动启动。切勿让手指和手进入旋转部件的工作范围，否则存在受伤风险。

- ▶ 请始终保持电源接口畅通，以便能随时切断连接。
- ▶ 在主电源恢复以前，可能会从电子驱动单元上拆下现有的适配插头或跳线，因为这些器件可能导致自动启动。
- ▶ 使用“泵站”功能关闭泵(参数[P:010])。

2.3 安全措施



提供潜在危险相关信息的责任

该产品的持有者或用户必须使所有操作人员意识到产品所具有的危险性。
参与产品安装、操作或维护的人员必须阅读、理解并遵守本文件中安全相关部分规定。



由于产品改动而违反一致性规定

如果使用单位改动了原厂产品或安装了额外的设备，则制造商一致性声明不再有效。

- 在将产品安装到系统中后，使用单位必须在系统调试前按照欧盟相关指令来检查并重新评估整套系统的合规性。



检查防止转速过高的安全系统

防止故障发生。每年至少从静止状态重新启动设备一次，以确保集成安全系统中防止转速过高的功能在正常运行。

1. 关掉设备。
2. 等到真空泵完全停止(转速 = 0 Hz)。
3. 根据相应的操作手册启动设备。

产品搬运作业的一般安全注意事项

- ▶ 在对产品进行如何操作之前，请从电源断开与其安全连接的所有装置。
- ▶ 必须遵守所有适用的安全和事故预防规定。
- ▶ 定期检查是否遵守各项安全措施。
- ▶ 建议：与接地导体(PE)建立安全连接；防护等级：一级。
- ▶ 切勿在运行过程中突然断开插头连接。

- ▶ 管路和电缆应远离高温表面(> 70 °C)。
- ▶ 切勿在设备上擅自进行转换或修改。
- ▶ 在其他环境中安装或运行之前, 必须注意设备的防护等级。
- ▶ 在确保妥善安装现有的密封插头后, 留意规定的防护等级。
- ▶ 只有一切装置都停止且涡轮泵的供电中断时, 才能断开电子驱动单元。

2.4 产品使用限制

安装位置	防风雨(内部空间)
气压	750 hPa 至 1060 hPa
安装高度	最高 2000 m
相对湿度	T<31°C 时最高 80%, T<40°C 时最高 50%
防护等级	I
过电压等级	II
污染程度	2
环境温度	+5 °C 至 +40 °C

表格 3: 允许的环境条件



环境条件注意事项

所允许的环境温度范围是指在允许的最大背压下运行涡轮分子泵或在分子泵最大气流量下采用不同冷却方式运行的极限环境条件。由于采用了安全型温度监测, 因此可确保涡轮泵安全运转。

- 背压或气流量降低时, 允许涡轮泵在更高的环境温度下运行。
- 如果超过涡轮泵允许的最高工作温度, 电子驱动单元将首先降低驱动功率, 必要时会立即关机。

2.5 正确使用

- 电子驱动单元仅用于运行带有 DeviceNet 总线系统的普发真空涡轮泵及其附件。

2.6 可预见的不良使用

产品使用不当会导致所有保修和追责权力无效。任何与产品拟定用途相悖的应用(无论是有意还是无意)都会被视作滥用, 特别是:

- 连接到不符合 EC 61010 或 IEC 60950 规定的电源
- 使用时辐射热量输出过高
- 用于电离辐射区域
- 在爆炸危险区域使用
- 使用上述操作指南中未列出的配件或备件

3 产品介绍

3.1 产品标识

- ▶ 为确保在和普发真空沟通过程中产品的型号信息明确可靠, 务必始终备好铭牌上的所有信息。
- ▶ 您可通过产品上的检验印章来了解认证相关信息, 或访问网址: www.certipedia.com, 公司 ID 号: 000021320。

3.2 产品特点

TC 1200 DN 型电子驱动单元是涡轮分子泵的固定组成部分。电子驱动单元用于驱动、监控和控制整个涡轮泵。电子驱动单元配有集成的扩展电源。电子驱动单元的输出取决于本地提供的电源电压。

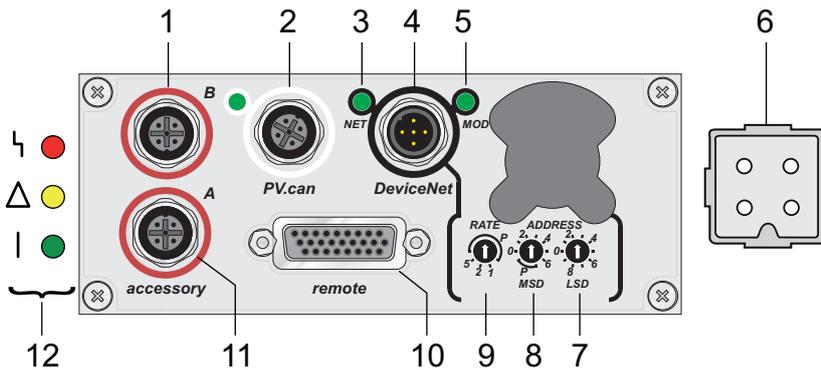
特点	TC 1200 DN
连接面板	DeviceNet
涡轮分子泵 HiPace	1200, 1500, 1800, 2300
主电源	100 至 120 / 200 至 240 V AC (± 10 %) 50/60 Hz
电流消耗最大值	10 A
最大耗电量	1350 VA
内部保险丝(电源连接)	10 A, 慢融式
分段电流 (AIC)	1500 A

表格 4: 设备款型的特点

电源电压 ±10%	电子驱动单元的电机输入功率
100 至 120 V AC	700 至 930 W
200 至 240 V AC	1200 W

表格 5: 提供的驱动功率取决于所供应的电源电压

3.3 功能



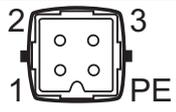
图片 1: 连接面板 TC 1200 DN

- | | |
|--------------------|------------------------|
| 1 接口“附件 B” | 7 DeviceNet 地址选择开关 LSD |
| 2 检修接口 “PV.can” | 8 DeviceNet 地址选择开关 MSD |
| 3 LED DeviceNet 状态 | 9 DeviceNet 波特率选择开关 |
| 4 “DeviceNet” 接口 | 10 “远程” 接口 |
| 5 LED 设备状态 | 11 “附件 A”接口 |
| 6 电源接口 “DC in” | 12 LED 操作模式显示 |

3.4 供应范围

- TC 1200 DN
- 用于 DeviceNet 连接的 CD-ROM 与 EDS 文件
- 操作手册

3.5 连接

连接	描述
	交流电接入 用于电源电压的外壳插头 HAN 3A
	accessory(附件)¹⁾ M12 插座, 配有螺纹锁紧机构, 用于连接普发真空附件。使用 Y 型三通插头, 允许将一个连接位置一分为二。
	PV.can 带螺纹联轴器的 M12 套管和用于普发真空检修服务的 LED。
	远程 26 针高密度 sub-D 套管, 用于连接和配置远程控制器。
	DeviceNet 带螺纹连接和 LED 的 M12 插头(微型密封), 用于连接 DeviceNet 总线系统。

表格 6: 电子驱动装置的连接说明

1) 涡轮分子泵的操作手册中已对“附件”连接加以介绍。

4 安装

4.1 接线图

危险

电击事故可导致生命危险

未指定或未经批准的电源包会导致严重人身伤害甚至死亡。

- ▶ 必须符合 IEC 61010-1、IEC 60950-1 以及 IEC 62368-1 的规定，确保电源包符合电源输入电压和输出电压之间双重隔离的要求。
- ▶ 确保电源包符合 IEC 61010-1 IEC 60950-1 和 IEC 62368-1 的要求。
- ▶ 尽可能使用原装电源包或仅可使用符合适用安全规定的电源包。

危险

电击事故可导致生命危险

当建立超过规定的安全超低电压(根据 IEC 60449 和 VDE 0100)的电压时，绝缘措施将被破坏。通信接口的电击会造成生命危险。

- ▶ 请仅将合适的设备连接到总线系统。

警告

安装错误可能导致人员受伤

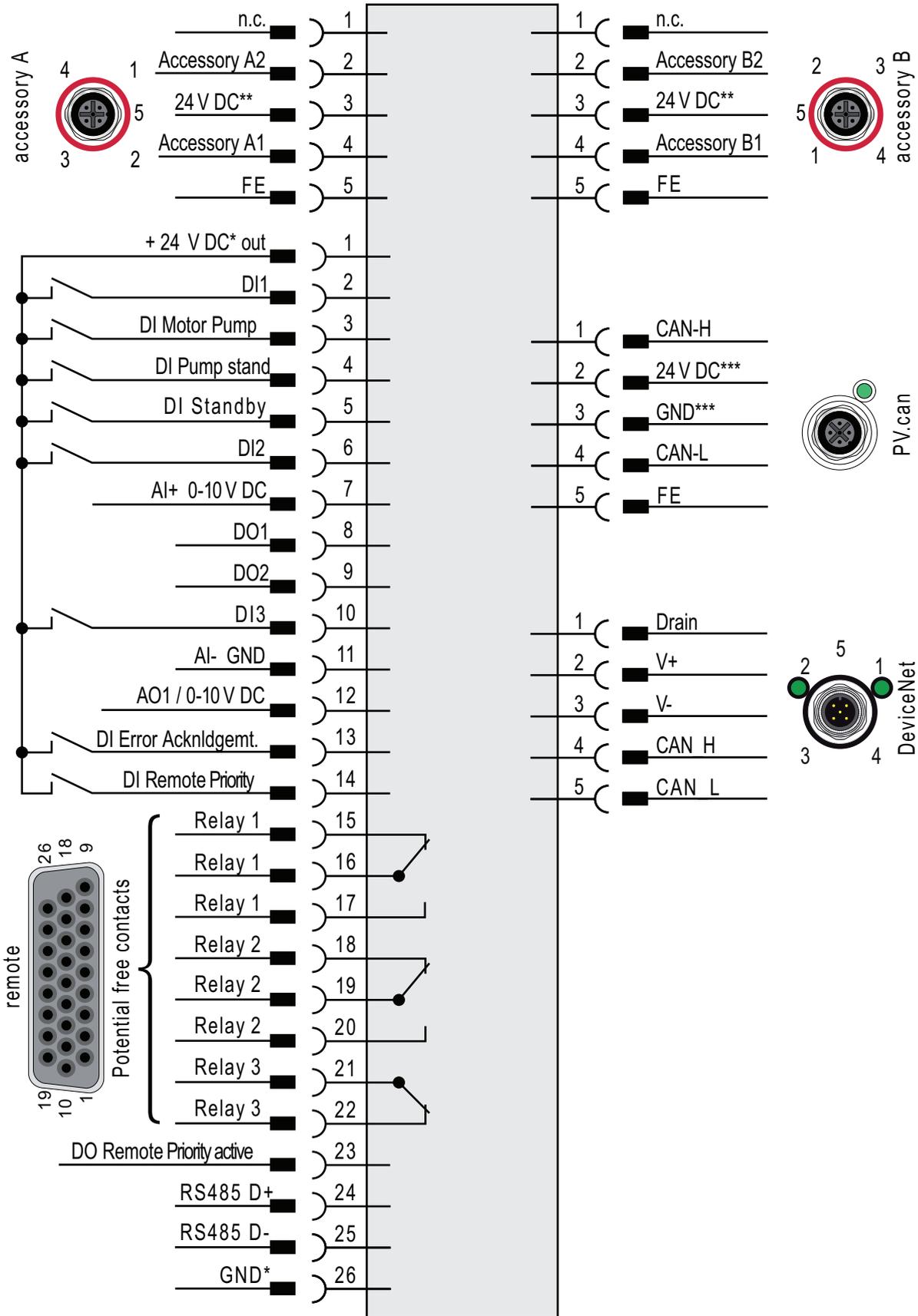
不安全或错误的安装可能导致危险情况。

- ▶ 切勿在设备上擅自进行转换或修改。
- ▶ 确保将其集成到“紧急停机”安全电路中。



通过附件连接到“附件”的接触负载电流

1. 保持每个连接位置的最大接触负载电流为 200 mA。
2. 但切勿高于所有连接的负载总和 450 mA。



图片 2： 连接面板的图表和分配

4.2 “DeviceNet” 接口

该涡轮泵可以使用电子驱动单元上标有“DeviceNet”的接头连接到 DeviceNet 总线系统。除了电子驱动单元的电源电压，还需要电源电压 (V+ 和 V-) 来供应此连接。连接采用电流安全方式并与电子驱动单元的最大电压安全隔离。

	引脚	分配
	1	排空
	2	相对于 V- 的 V+, 24 V DC
	3	V-
	4	CAN_H
	5	CAN_L

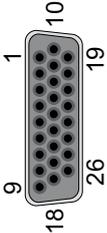
表格 7: “DeviceNet” M12 连接的终端布局设计

建立 DeviceNet 连接

1. 根据适用的指南建立 DeviceNet 连接。
2. 使用普发真空线配件中的合适连接电缆和组件。
3. 为 DeviceNet 连接提供电压(参见章节“主电源”, 第 17 页)。
4. 将橡胶塞直接安装在地址选择开关上并使之尽可能深, 以达到规定的保护等级。
5. Configure the DeviceNet connection (参见章节“配置“DeviceNet”连接”, 第 39 页).

4.3 “远程” 接口

采用带有“远程”标记的 26 针 sub-D 连接时, 可通过遥控器来操作电子驱动单元。可操作的各项功能通过“PLC 级别”进行设置。下列规格是电子驱动单元的出厂设置。本设备可用普发真空参数集进行配置。

	引脚	功能	分配 ²⁾
	1	+24 V DC* 输出 (V+)	所有数字输入和输出的参考电压
	2	DI1	对放气进行放行;开路:关;V+:开
	3	DI 电动泵	驱动电机;开路:关;V+:开
	4	DI 泵组	开路:关;V+:开和故障确认
	5	DI 待机	待机速度;开路:关;V+:开
	6	DI2	加热器;开路:关;V+:开
	7	AI+ 速度控制操作	速度控制操作的设定值 2 至 10 V DC 对应于额定转速的 20% 至 100%
	8	DO1	达到速度控制开关点 GND: 否;V+: 是 ($I_{max} = 50 \text{ mA}/24 \text{ V}$)
	9	DO2	GND: 故障;V+: 无故障 ($I_{max} = 50 \text{ mA}/24 \text{ V}$)
	10	DI3	气体吹扫;开路:关;V+:开
	11	AI 转速设定操作 GND	转速设定操作中的设定点;GND
	12	AO1	实际速度:0 至 10 V DC 对应于 0 至 100% $R_L > 10 \text{ k}\Omega$
	13	DI 故障确认	故障确认:V+ 脉冲(最小 500 ms)
	14	DI 远程优先	通过“远程”接口操作;开路:关闭;V+:设置并优先于其他数字输入
	15	继电器 1	如果继电器 1 无效, 则与引脚 16 连接
	16		已到达转速开关点;继电器触点 1 ($\text{rpm}_{max} = 50 \text{ V DC}; I_{max} = 1 \text{ A}$)
	17		如果继电器 1 有效, 则与引脚 16 连接
	18	继电器 2	如果继电器 2 无效, 则与引脚 19 连接
	19		无故障;继电器触点 2 ($\text{rpm}_{max} = 50 \text{ V DC}; I_{max} = 1 \text{ A}$)
	20		如果继电器 2 有效, 则与引脚 19 连接
	21	继电器 3	如果继电器 3 无效, 则与引脚 22 连接
	22		警告;继电器触点 3 ($\text{rpm}_{max} = 50 \text{ V DC}; I_{max} = 1 \text{ A}$)
	23	DO 远程优先级	GND:关;V+:已启用远程优先
	24	RS-485 D+	按照相应规范和普发真空协议
	25	RS-485 D-	
	26	接地(GND)	所有数字输入和输出的参考接地

表格 8: 26 针“远程”连接的终端布局设计

建立远程连接

1. 从电子驱动单元上拆下远程插头并连接遥控器。
2. 使用屏蔽插头和电缆。

4.4 主电源

警告

安装错误可能导致人员受伤

不安全或错误的安装可能导致危险情况。

- ▶ 切勿在设备上擅自进行转换或修改。
- ▶ 确保将其集成到“紧急停机”安全电路中。

2) 出厂设置

⚠ 警告

发生故障时可能造成电击并危及生命

发生故障时，与电源相连接的器件可能带电。接触带电组件引起的触电会造成生命危险。

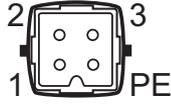
- ▶ 请始终保持电源接口畅通，以便能随时切断连接。

⚠ 警告

缺少电源断开装置时，可能导致生命危险

真空泵和电子驱动单元未配备电源断开装置(电源开关)。

- ▶ 应按照 SEMI-S2 的要求来安装电源断开装置。
- ▶ 安装一只分断电流不低于 10000 A 的断路器。

	引脚	分配
	1	阶段 L
	2	中性导体
	3	未连接
	PE	接地导体

表格 9: 电源连接器的终端布局

建立电源连接

1. 从普发真空附件系列中订购相应的电源电缆。
2. 使用交货中的 HAN 3A 连接插座组装您自己的电源电缆。
3. 将电源线插入电源连接“AC in”。
4. 使用安装支架固定电源线。
5. 将电源线连接到电源上。

5 接口

5.1 DeviceNet 接口

数据类型	数据长度	描述	举例
BOOL	1 位	二进制值 (0/1)	00h 0, 01h:1
字节	8 位	8 个单独的位	00h, FFh
DINT	4 字节	整数与符号	12345678h 89h, 56h, 34h, 12h
INT	2 字节	整数与符号	1234h 34h, 12h
打包的 EPATH	6 字节	-	1.2.3: 20h, 01h, 24h, 02h, 30h, 03h
SHORT_STRING	-	字符串与前面的长度字节	"Bilbo": 05h, 42h, 69h, 6Ch, 62h, 6Fh
SINT	1 字节	整数与符号	-42: D6h
UINT	2 字节	无符号的整数	2468h 68h, 24h
UDINT	4 字节	无符号的整数	10203040h 40h, 30h, 20h, 10h
USINT	1 字节	无符号的整数	101: 65h
WORD	2 字节	16 个单独的位	55AAh AAh, 55h

表格 10: DeviceNet 数据类型

服务	DeviceNet 服务	代码
abo	中断	4Bh
all	分配_主机 / 从机_连接_设定	4Bh
gaa	获取_特征_全部	01h
获取	获取_特征_单个	0Eh
per	执行_诊断	4Eh
rec	恢复	4Ch
rel	放行_主机 / 从机_连接_设定	4Ch
res	重置	05h
set	设定_特征_单个	10h
sta	开始	06h

表格 11: DeviceNet 服务

5.1.1 DeviceNet 对象“身份”

路径	名称	数据类型	服务	注解
1.0.1	检测	UINT	获取	
1.0.2	最大实例			
1.0.3	实例数			
实例 1				
1.1.0	(实例)	-	res, gaa	

路径	名称	数据类型	服务	注解
1.1.1	供应商 ID	UINT	获取	527(普发真空)
1.1.2	设备类型			33(涡轮分子式真空泵装置)
1.1.3	产品代码			5121
1.1.4	检测	结构		
	主要修订	USINT		
	次要修订			
1.1.5	状态	WORD		
1.1.6	编号	UDINT		
1.1.7	产品名称	SHORT_STRING		TC 1200 DN
1.1.100	状态代码			

表格 12: DeviceNet 对象“身份”

5.1.2 DeviceNet 对象“消息路由器”

此对象不提供任何属性和服务。

5.1.3 DeviceNet 对象“DeviceNet”

路径	名称	数据类型	服务	注解
3.0.1	检测	UINT	获取	
实例 1				
3.1.0	(实例)	-	all, rel	
3.1.1	MAC ID	USINT	获取, (设定)	仅在开关位置“P”处设定
3.1.2	波特率			
3.1.5	分配信息	结构	获取	
	分配选择字节	字节		
	主机的 MAC ID	USINT		
3.1.6	MAC ID 开关已更改	BOOL		
3.1.7	波特率开关已更改			
3.1.8	MAC ID 开关值	USINT		
3.1.9	波特率开关值			

表格 13: DeviceNet 对象“DeviceNet”

5.1.4 DeviceNet 对象“程序集”

路径	名称	数据类型	服务	注解
4.0.1	检测	UINT	获取	
4.0.3	实例数			
4.0.100	轮询 I/O 输入数据	USINT	获取, (设定)	轮询 I/O 连接的输入数据(真空泵到控制器)程序集实例, 仅在连接处于非活动状态时设置
4.0.101	轮询 I/O 输出数据			轮询 I/O 连接的输出数据(控制器到空泵真)程序集实例, 仅在连接处于非活动状态时设置
实例 1(默认输入): 泵的状态				
4.1.3	数据	阵列	获取	
	异常状态	字节		48.1.12
	速度状态			42.1.39
	启动/关闭泵	BOOL		8.1.3

实例 2(输入): 泵的状态, 速度

路径	名称	数据类型	服务	注解
4.2.3	数据	阵列	获取	
	异常状态	字节		48.1.12
	速度状态			42.1.39
	启动/关闭泵	BOOL		8.1.3
	实际速度	INT		42.1.7
实例 5(默认输出):泵的控制				
4.5.3	数据	阵列	获取, 设定	
	启动/关闭泵	BOOL		9.1.3
实例 6(输出):泵的控制				
4.6.3	数据	阵列	获取, 设定	
	启动/关闭泵	BOOL		9.1.3
	速度控制	字节		42.1.38
实例 7(输出):泵/速度的控制, 设定速度				
4.7.3	数据	阵列	获取, 设定	
	启动/关闭泵	BOOL		9.1.3
	速度控制	字节		42.1.38
	参考速度	INT		42.1.8
实例 100				
4.100.3	数据	阵列	获取	
	异常状态	字节		48.1.12
	速度状态			42.1.39
	启动/关闭泵	BOOL		8.1.3
	实际速度	INT		42.1.7
	IMC 电流			42.1.102
实例 101(输入):泵状态、速度、电流、温度				
4.101.3	数据	阵列	获取	
	异常状态	字节		48.1.12
	速度状态			42.1.39
	启动/关闭泵	BOOL		8.1.3
	实际速度	INT		42.1.7
	IMC 电流			42.1.102
	轴承温度			49.3.6
	泵底部温度			49.101.6
实例 103(输出):泵/速度控制、设定速度、放气阀配置				
4.103.3	数据	阵列	获取, 设定	
	启动/关闭泵	BOOL		9.1.3
	速度控制	字节		42.1.38
	参考速度	INT		42.1.8
	放气阀配置(1)	字节		7.1.4 (1)
	放气阀配置(2)			7.1.4 (2)

表格 14: DeviceNet 对象“程序集”

5.1.5 DeviceNet 对象“连接”

路径	名称	数据类型	服务	注解
5.0.1	检测	UINT	获取	

实例 1: 显式连接

路径	名称	数据类型	服务	注解
5.1.1	状态	USINT	获取	
5.1.2	实例类型			
5.1.3	传输类触发器	字节		
5.1.4	DeviceNet 生成的连接 ID	UINT		
5.1.5	DeviceNet 消耗的连接 ID			
5.1.6	DeviceNet 初始通信特性	字节		
5.1.7	生成的连接尺寸	UINT		
5.1.8	消耗的连接尺寸			
5.1.9	预期包裹率			获取, 设定
5.1.12	监视器超时操作			
5.1.13	生成的连接路径长度	USINT	获取	
5.1.14	生成的连接路径	UINT		
5.1.15	消耗的连接路径长度	打包的 EPATH		
5.1.16	消耗的连接路径	UINT		
5.1.17	生产抑制时间	打包的 EPATH		
5.1.18	连接超时乘数	USINT		
实例 2: 轮询 I/O 连接				
5.2.1	状态	USINT	获取	
5.2.2	实例类型			
5.2.3	传输类触发器	字节		
5.2.4	DeviceNet 生成的连接 ID	UINT		
5.2.5	DeviceNet 消耗的连接 ID			
5.2.6	DeviceNet 初始通信特性	字节		
5.2.7	生成的连接尺寸	UINT		
5.2.8	消耗的连接尺寸			
5.2.9	预期包裹率			获取, 设定
5.2.12	监视器超时操作			
5.2.13	生成的连接路径长度	USINT	获取	
5.2.14	生成的连接路径	UINT		
5.2.15	消耗的连接路径长度	打包的 EPATH		
5.2.16	消耗的连接路径	UINT		
5.2.17	生产抑制时间	打包的 EPATH		
5.2.18	连接超时乘数	USINT		

表格 15: DeviceNet 对象“连接”

5.1.6 DeviceNet 对象“注册”

路径	名称	数据类型	服务	注解
7.0.1	检测	UINT	获取	
7.0.2	最大实例			
7.0.3	实例数			
实例 1				
7.1.1	坏标志	BOOL	获取	0
7.1.2	方向			
7.1.3	规格	UINT	获取	16

路径	名称	数据类型	服务	注解
7.1.4	数据	阵列 字节	获取, 设定	位 0/1 放气阀: 0 - 不放气 1 - 直接放气 2 - 延迟放气 位 2/3 气体吹扫阀: 0 - 关闭 1 - 开启 0
7.1.100	放气频率	USINT	获取, 设定	40 – 98 %
7.1.101	放气时间	UINT		6 – 3600 s

表格 16: DeviceNet 对象“注册”

5.1.7 DeviceNet 对象“离散输入点”

路径	名称	数据类型	服务	注解
8.0.1	检测	UINT	获取	
8.0.2	最大实例			
8.0.3	实例数			
实例 1: 启动/关闭泵				
8.1.3	值	BOOL	获取	0: 真空泵已关闭 1: 真空泵启动并且 f > 0
8.1.7	关-开循环	UDINT		

表格 17: DeviceNet 对象“离散输入点”

5.1.8 DeviceNet 对象“离散输出点”

路径	名称	数据类型	服务	注解
9.0.1	检测	UINT	获取	
9.0.2	最大实例			
9.0.3	实例数			
实例 1: 启动/关闭泵				
9.1.3	值	BOOL	获取, 设定	0: 关闭泵组 1: 泵站启动
9.1.5	错误操作			0: 关闭泵组 1: 维持状态
9.1.6				0
9.1.7	空闲操作			0: 关闭泵组 1: 维持状态
9.1.8				0
实例 2: TMS/加热				

路径	名称	数据类型	服务	注解
9.2.3	值	BOOL	获取, 设定	0: TMS/加热关停 1: TMS/加热启动
9.2.5	错误操作			0: TMS/加热关停 1: 维持状态
9.2.6				0
9.2.7	空闲操作			0: TMS/加热关停 1: 维持状态
9.2.8				0
实例 3: 密封气体				
9.3.3	值	BOOL	获取, 设定	0: 密封气体关断 1: 密封气体接通
9.3.5	错误操作			0: 密封气体关断 1: 维持状态
9.3.6				0
9.3.7	空闲操作			0: 密封气体关断 1: 维持状态
9.3.8				0
实例 100: 制动				
9.100.3	值	BOOL	获取, 设定	0: 制动器关停 1: 制动器启动
9.100.5	错误操作			0: 制动器关停 1: 维持状态
9.100.6				0
9.100.7	空闲操作			0: 制动器关停 1: 维持状态
9.100.8				0

表格 18: DeviceNet 对象“离散输出点”

5.1.9 DeviceNet 对象“AC / DC 驱动器”

路径	名称	数据类型	服务	注解
42.0.1	检测	UINT	获取	
42.0.2	最大实例			
42.0.3	实例数			
实例 1				
42.1.3	位于参考	BOOL	获取	0: 未达到设定转速 1: 已到达设定转速
42.1.4	净参考			1
42.1.6	驱动器模式	USINT	获取, 设定	2
42.1.7	实际速度	INT	获取	实际转速 (rpm/2 速度标度) 例如, 15,000 读数 -> 60,000 rpm
42.1.8	参考速度		获取, 设定	设定转速 (rpm/2 速度标度) 例如, 为 30,000 rpm 写入 7500
42.1.15	实际功率		获取	实际功率 (W)
42.1.16	输入电压		获取	输入电压 (V/2 电压标度) 例如, 192 读数 -> 24 V

路径	名称	数据类型	服务	注解
42.1.18	加速时间	UINT	获取, 设定	开始时间(ms/2 ^{时间标度}) 例如, 2813 读数 -> 6 分钟
42.1.22	速度标度	SINT		-2
42.1.27	电压标度			3
42.1.28	时间标度			-7
42.1.38	速度控制	字节		位 0: 泵站启动 位 1: 电机关停 位 2: 待机
42.1.39	速度状态			获取
42.1.41	最大额定速度	INT		额定转速 (rpm/2 ^{最大额定速度标度})
42.1.42	最大额定速度标度	SINT	获取, 设定	-2
42.1.43	待机速度	INT		待机转速 (rpm/2 ^{速度标度})
42.1.46	驱动器启动时间	DINT	获取	驱动器运行时间(小时)
42.1.100	气体模式	USINT	获取, 设定	0: 重质气体 1: 轻质气体 2: 氦气
42.1.101	最大功率			%
42.1.102	IMC 电流	INT	获取	中间电路电流 (100 mA) 例如 123 读数 -> 12.3 A
42.1.103	最大额定速度确认		获取, 设定	额定转速 (rpm/2 ^{最大额定速度标度})
42.1.104	不平衡度		获取	转子不平衡度 (%)

表格 19: DeviceNet 对象 “AC / DC 驱动器”

5.1.10 DeviceNet 对象“S 模拟监视器”

路径	名称	数据类型	服务	注解
48.0.1	检测	UINT	获取	
48.0.2	最大实例			
48.0.3	实例数			
实例 1				
48.1.0	(实例)		res, sta, abo, rec, per	

路径	名称	数据类型	服务	注解
48.1.3	设备类型	SHORT_STRING	获取	
48.1.4	SEMI 标准修订版本			
48.1.5	制造商的名称			
48.1.6	制造商的型号			
48.1.7	软件修订版本			
48.1.8	硬件修订版本			
48.1.11	设备状态			USINT
48.1.12	异常状态	字节		(参见章节“配置数据交换”, 第 40 页)
48.1.13	异常详细警报	结构	获取	
	常见异常细节大小	USINT	获取	2
	常见异常细节 0	字节	获取	位 0: 内部诊断 位 1: 微控制器 位 2: EPROM 位 3: EEPROM 位 4: RAM (随机存取存储器) 位 5: 预留 位 6: 内部实时 位 7: 预留
	常见异常细节 1		获取 获取	位 0: 主电源超值 位 1: 预留 位 2: 主电源输出电压 位 3: 主电源输入电压 位 4: 维护 位 5: 通知制造商 位 6: 重置 位 7: 预留
	设备异常细节	USINT		2
	设备异常 0	字节	获取	位 0: 驱动单元 位 1: TMS 位 2: 电源 位 3: 转速过高 位 4: 超载 位 5: 起始时间 位 6: 起始时间 位 7: 振动
	设备异常 1		获取	位 0: 电机温度过高 位 1: 真空泵温度过高 位 2: 轴承温度过高 位 3: 温度过高会驱动电子设备 位 4: 连接 位 5: 轴承 位 6: 连锁 位 7: 预留
	制造商异常细节大小	USINT	获取	2
	制造商异常细节 0	字节	获取	制造商异常细节对应于 UINT 文件格式的当前错误或警告消息。
制造商异常细节 1	获取			

路径	名称	数据类型	服务	注解
48.1.14	异常细节警告	结构	获取	
	常见异常细节大小	USINT	获取	2
	常见异常细节 0	字节	获取	位 0: 内部诊断 位 1: 微控制器 位 2: EPROM 位 3: EEPROM 位 4: RAM(随机存取存储器) 位 5: 预留 位 6: 内部实时 位 7: 预留
	常见异常细节 1		获取	位 0: 主电源超值 位 1: 预留 位 2: 主电源输出电压 位 3: 主电源输入电压 位 4: 维护 位 5: 通知制造商 位 6: 重置 位 7: 预留
	设备异常细节	USINT	获取	2
	设备异常 0	字节	获取	位 0: 驱动单元 位 1: TMS 位 2: 电源 位 3: 转速过高 位 4: 超载 位 5: 起始时间 位 6: 起始时间 位 7: 振动
	设备异常 1		获取	位 0: 电机温度过高 位 1: 真空泵温度过高 位 2: 轴承温度过高 位 3: 温度过高会驱动电子设备 位 4: 连接 位 5: 轴承 位 6: 连锁 位 7: 预留
	制造商异常细节大小	USINT	获取	2
	制造商异常细节 0	字节	获取	制造商异常细节对应于 UINT 文件格式的当前错误或警告消息。
	制造商异常细节 1		获取	
48.1.15	警报启用	BOOL	获取, 设定	
48.1.16	警告启用			
48.1.23	运行时间	UDINT	获取	真空泵运行时间(小时)

表格 20: DeviceNet 对象“S 模拟监视器”

5.1.11 DeviceNet 对象 “S 模拟传感器”

路径	名称	数据类型	服务	注解
49.0.1	检测	UINT	获取	
49.0.2	最大实例			
49.0.3	实例数			

实例 1: 电机温度

路径	名称	数据类型	服务	注解
49.1.5	读数有效	BOOL	获取	0: 无效 1: 有效
49.1.6	值	INT		电机温度 (°C/10)
49.1.7	状态	字节		位 0: 温度过高 (错误) 位 2: 高温 (警告)
实例 3: 仓储温度				
49.3.5	读数有效	BOOL	获取	0: 无效 1: 有效
49.3.6	值	INT		轴承温度 (°C/10)
49.3.7	状态	字节		位 0: 温度过高 (错误) 位 2: 高温 (警告)
实例 4: 电子设备的温度				
49.4.5	读数有效	BOOL	获取	0: 无效 1: 有效
49.4.6	值	INT		电子设备温度 (°C/10)
49.4.7	状态	字节		位 0: 温度过高 (错误) 位 2: 高温 (警告)
实例 5: TMS 温度				
49.5.5	读数有效	BOOL	获取	0: 无效 1: 有效
49.5.6	值	INT		TMS 温度 (°C/10)
49.5.7	状态	字节		位 0: 温度过高 (错误) 位 2: 高温 (警告)
实例 100: 最后阶段的温度				
49.100.5	读数有效	BOOL	获取	0: 无效 1: 有效
49.100.6	值	INT		最后阶段温度 (°C/10)
49.100.7	状态	字节		位 0: 温度过高 (错误) 位 2: 高温 (警告)
实例 101: 底座温度				
49.101.5	读数有效	BOOL	获取	0: 无效 1: 有效
49.101.6	值	INT		底座温度 (°C/10)
49.101.7	状态	字节		位 0: 温度过高 (错误) 位 2: 高温 (警告)
实例 102: 转子温度				
49.102.5	读数有效	BOOL	获取	0: 无效 1: 有效
49.102.6	值	INT		转子温度 (°C/10)
49.102.7	状态	字节		位 0: 温度过高 (错误) 位 2: 高温 (警告)

表格 21: DeviceNet 对象“S 模拟传感器”

5.1.12 DeviceNet 对象“S 单级控制器”

路径	名称	数据类型	服务	注解
51.0.1	检测	UINT	获取	
51.0.2	最大实例			
51.0.3	实例数			
实例 1				

路径	名称	数据类型	服务	注解
51.1.6	设定点	INT	获取, 设定	TMS 设定温度 (°C/10)
51.1.10	状态	字节	获取	0

表格 22: DeviceNet 对象“S 单级控制器”

5.1.13 DeviceNet 对象“接口”

路径	名称	数据类型	服务	注解
101.0.1	检测	UINT	获取	
101.0.2	最大实例			
101.0.3	实例数			
101.0.16	当前许可	字节	获取, 设定	
101.0.17	权限已锁定	BOOL		0: 允许其他接口运行 1: 仅通过 DeviceNet 运行
实例 2: RS485				
101.2.19	地址	USINT	获取, 设定	1 – 255: RS485 地址
实例 4: 远程				
101.4.17	配置	USINT	获取, 设定	{0;4}, (参见章节“用普发真空参数组配置连接”, 第 39 页)
实例 6: DI1				
101.6.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 5, (参见章节“配置“远程”连接”, 第 42 页)
实例 7: DI2				
101.7.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 5, (参见章节“配置“远程”连接”, 第 42 页)
实例 8: DI3				
101.8.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 5, (参见章节“配置“远程”连接”, 第 42 页)
实例 9: AI				
101.9.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 1, (参见章节“配置“远程”连接”, 第 42 页)
实例 10: DO1				
101.10.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 18, (参见章节“配置“远程”连接”, 第 42 页)
实例 11: DO2				
101.11.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 18, (参见章节“配置“远程”连接”, 第 42 页)
实例 12: AO1				
101.12.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 5, (参见章节“配置“远程”连接”, 第 42 页)
实例 13: 继电器 1				
101.13.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 18, (参见章节“配置“远程”连接”, 第 42 页)
实例 14: 继电器 2				
101.14.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 18, (参见章节“配置“远程”连接”, 第 42 页)
实例 15: 继电器 3				
101.15.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 18, (参见章节“配置“远程”连接”, 第 42 页)
实例 16: 附件 A1				
101.16.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 14, (参见章节“配置附件连接”, 第 43 页)
实例 17: 附件 B1				
101.17.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 14, (参见章节“配置附件连接”, 第 43 页)
实例 18: 附件 A2				
101.18.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 14, (参见章节“配置附件连接”, 第 43 页)
实例 19: 附件 B2				
101.19.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 14, (参见章节“配置附件连接”, 第 43 页)

表格 23: DeviceNet 对象“接口”

5.1.14 DeviceNet 对象“过程组件”

路径	名称	数据类型	服务	注解
102.0.1	检测	UINT	获取	
102.0.2	最大实例			
102.0.3	实例数			
实例 1:前级泵				
102.1.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 2, (参见章节“前级泵运行模式”, 第 47 页)
102.1.21	关闭阈值	UINT		0 – 1000 W
102.1.22	开启阈值			
实例 7:转速开关点				
102.7.17	配置	USINT	获取, 设定	0 – 1, (参见章节“转速开关点”, 第 45 页)
102.7.18	状态	BOOL	获取	0: 未达到转速开关点 1: 已达到转速开关点
102.7.21	切换点 1	UINT	获取, 设定	50 – 97%, (参见章节“转速开关点”, 第 45 页)
102.7.22	切换点 2			5 – 97%, (参见章节“转速开关点”, 第 45 页)

表格 24: DeviceNet 对象“过程组件”

5.2 普发真空 RS-485 接口协议

5.2.1 电报帧

普发真空协议的消息帧仅包含 ASCII 代码中的字符[32; 127], 消息结束字符 C_R 异常。在一般情形下, 主机  (如个人计算机) 发出一份消息, 伺服机器  (电子驱动装置或仪表) 作出应答。

a2	a1	a0	*	0	n2	n1	n0	l1	l0	dn	...	d0	c2	c1	c0	C_R
a2 – a0		从站设备地址  <ul style="list-style-type: none"> 设备独立地址["001";"255"] 所有相同设备的组地址"9xx"(无应答) 总线上所有设备的全球地址"000"(无应答) 														
*		根据报文描述采取行动														
n2 – n0		普发真空参数编号														
l1 – l0		数据长度 dn ... d0														
dn - d0		各数据类型的数据(参见章节“数据类型”, 第 31 页).														
c2 – c0		校验和(单元格 a2 至 d0 的 ASCII 值总和)对 256 取模														
C_R		回车符 (ASCII 13)														

5.2.2 报文描述

数据查询  -->  ?

a2	a1	a0	0	0	n2	n1	n0	0	2	=	?	c2	c1	c0	C_R
----	----	----	---	---	----	----	----	---	---	---	---	----	----	----	-------

控制命令  -->  !

a2	a1	a0	1	0	n2	n1	n0	l1	l0	dn	...	d0	c2	c1	c0	C_R
----	----	----	---	---	----	----	----	----	----	----	-----	----	----	----	----	-------

已理解数据响应 / 控制命令  --> 

a2	a1	a0	1	0	n2	n1	n0	l1	l0	dn	...	d0	c2	c1	c0	C_R
----	----	----	---	---	----	----	----	----	----	----	-----	----	----	----	----	-------

出错信息 ○ --> ☒

a2	a1	a0	1	0	n2	n1	n0	0	6	N	O	_	D	E	F	c2	c1	c0	c _R
										_	R	A	N	G	E				
										_	L	O	G	I	C				

NO_DEF 参数号 n2-n0 不再存在
 _RANGE 数据 dn - d0 处于允许范围之外
 _LOGIC 逻辑存取错误

5.2.3 报文示例 1

数据查询

当前转速(参数[P:309], 从站设备地址:"123")

☒ --> ○ ?	1	2	3	0	0	3	0	9	0	2	=	?	1	1	2	c _R
ASCII	49	50	51	48	48	51	48	57	48	50	61	63	49	49	50	13

数据响应: 633 Hz

当前转速(参数[P:309], 从站设备地址:"123")

○ --> ☒	1	2	3	1	0	3	0	9	0	6	0	0	0	6	3	3	0	3	7	c _R
ASCII	49	50	51	49	48	51	48	57	48	54	48	48	48	54	51	51	48	51	55	13

5.2.4 报文示例 2

控制指令

启动泵站(参数[P:010], 从站设备地址:"042")

☒ --> ○ !	0	4	2	1	0	0	1	0	0	6	1	1	1	1	1	1	0	2	0	c _R
ASCII	48	52	50	49	48	48	49	48	48	54	49	49	49	49	49	49	48	50	48	13

控制指令已理解

启动泵站(参数[P:010], 从站设备地址:"042")

○ --> ☒	0	4	2	1	0	0	1	0	0	6	1	1	1	1	1	1	0	2	0	c _R
ASCII	48	52	50	49	48	48	49	48	48	54	49	49	49	49	49	49	48	50	48	13

5.2.5 数据类型

编号	数据类型	描述	长度: l1 - l0	举例
0	boolean_old	逻辑值(假/真)	06	000000 等同于假 111111 等同于真
1	u_integer	正整数	06	000000 - 999999
2	u_real	正定点数	06	001571 对应 15.71
4	string	任何包含 6 个字符的字符串。介于 32 和 127 之间的 ASCII 码	06	TC_110、TM_700
6	boolean_new	逻辑值(假/真)	01	0 等同于假 1 等同于真
7	u_short_int	正整数	03	000 - 999
10	u_expo_new	正指数。两个数字的最后一个数字是减除 20 的指数。	06	100023 等于 $1.0 \cdot 10^3$ 100000 等于 $1.0 \cdot 10^{-20}$

编号	数据类型	描述	长度:11-10	举例
11	string16	任何包含 16 个字符的字符串。介于 32 和 127 之间的 ASCII 码	16	BrezelBier&Wurst
12	string8	任何包含 8 个字符的字符串。介于 32 和 127 之间的 ASCII 码	08	举例

6 参数集

6.1 概述

重要设置参数和功能相关特性在出厂时已作为参数编程到电子驱动单元中。每个参数都有一个三位数编号和一个说明。可通过普发真空控制单元或者使用普发真空协议在外部通过 RS-485 接口访问上述参数。

真空泵在标准模式下启动，预设参数为出厂默认参数。

	<p>非易失性数据存储</p> <p>设备关闭或发生电压突然陡降时，技术参数和运行时间会保存在电子设备中。</p>
#	参数三位数编号
指示符	参数说明内容的显示
描述	参数简述
功能	参数功能描述
数据类型	参数格式类型，用于普发真空协议
访问类型	R(读): 读取权限; W(写): 写入权限
单位	所述参数的物理单位
最小/最大	输入值的允许限制值
默认	出厂默认预设(部分泵特定)
	该参数可永久保存在电子驱动单元中

表格 25: 参数说明和含义

6.2 控制指令

#	显示	描述	功能	数据类型	访问类型	单位	最小	最大	默认	
001	加热	加热	0 = 关闭 1 = 开	0	RW		0	1	0	✓
002	待机	待机	0 = 关闭 1 = 开	0	RW		0	1	0	✓
004	RUTimeCtrl	启动时间监视	0 = 关闭 1 = 开	0	RW		0	1	1	✓
009	ErrorAckn	故障确认	1 = 故障确认	0	W		1	1		
010	PumpgStatn	泵站	0 = 关闭 1 = 开和故障确认	0	RW		0	1	0	✓
012	EnableVent	对放气进行放行	0 = 否 1 = 是	0	RW		0	1	0	✓
013	制动	制动	0 = 关闭 1 = 开	0	RW		0	1	0	✓
017	CfgSpdSwPt	转速开关点配置	0 = 转速开关点 1 1 = 转速开关点 1 和 2	7	RW		0	1	0	✓

#	显示	描述	功能	数据类型	访问类型	单位	最小	最大	默认	☑
019	Cfg DO2	输出 DO2 配置	0 = 已达到转速开关点 1 = 无错误 2 = 错误 3 = 警告 4 = 错误并且/或者警告 5 = 已达到设定转速 6 = 泵启动 7 = 泵加速 8 = 泵减速 9 = 始终为 "0" 10 = 始终为 "1" 11 = 启用远程优先 12 = 加热 13 = 前级泵 14 = 气体吹扫 15 = 泵组 16 = 泵旋转 17 = 泵已停止 18 = TMS 稳态状态 19 = 未达到压力开关点 1 20 = 未达到压力开关点 2 21 = 前级真空阀, 延迟 22 = 前级泵待机	7	RW		0	22	1	☑
023	MotorPump	电动泵	0 = 关闭 1 = 开	0	RW		0	1	0	☑
024	Cfg DO1	输出 DO1 配置	设置, 参见 [P:019]	7	RW		0	22	0	☑
025	OpMode BKP	前级泵运行模式	0 = 持续运行 1 = 间歇运行 2 = 延迟开通	7	RW		0	2	0	☑
026	SpdSetMode	转速设置模式	0 = 关闭 1 = 开	7	RW		0	1	0	☑
027	GasMode	气体模式	0 = 重质气体 1 = 轻质气体 2 = 氦气	7	RW		0	2	0	☑
028	Cfg Remote	远程配置	0 = 标准 4 = 继电器逆转	7	RW		0	4	0	☑
030	VentMode	放气模式	0 = 延迟放气 1 = 不放气 2 = 直接放气	7	RW		0	2	0	☑
035	Cfg Acc A1	配置附件接口 A1	0 = 风扇(持续运行) 1 = 放气阀, 关闭无电流 2 = 加热 3 = 前级泵 4 = 风扇(温度受控) 5 = 气体吹扫 6 = 始终为 "0" 7 = 始终为 "1" 8 = 断电放气装置 9 = TMS 加热 10 = TMS 冷却 12 = 第二个放气阀 13 = 气体吹扫监控 14 = 加热(底部部件温控)	7	RW		0	14	5	☑

#	显示	描述	功能	数据类型	访问类型	单位	最小	最大	默认	
036	Cfg Acc B1	配置附件接口 B1	选项, 参见[P:035]	7	RW		0	14	1	
037	Cfg Acc A2	配置附件接口 A2	选项, 参见[P:035]	7	RW		0	14	3	
038	Cfg Acc B2	配置附件接口 B2	选项, 参见[P:035]	7	RW		0	14	2	
041	Press1HVen	放行集成 HV 传感器 (仅 IKT)	0 = 关闭 1 = 开 2 = 开, 当达到转速开关点时 3 = 开, 当低于压力开关点时	7	RW		0	3	2	
045	Cfg Rel R1	继电器 1 配置	选项, 参见[P:019]	7	RW		0	22	0	
046	Cfg Rel R2	继电器 2 配置	选项, 参见[P:019]	7	RW		0	22	1	
047	Cfg Rel R3	继电器 3 配置	选项, 参见[P:019]	7	RW		0	22	3	
050	SealingGas	密封气体	0 = 关闭 1 = 开	0	RW		0	1	0	
055	Cfg AO1	输出 AO1 配置	0 = 实际转速 1 = 输出 2 = 电流 3 = 始终为 0 V 4 = 始终为 10 V 5 = 按 AI1 确定 6 = 压力值 1 7 = 压力值 2 8 = 前级真空控制	7	RW		0	8	0	
057	Cfg AI1	配置输入 AI1	0 = 关 1 = 转速设定模式下的设定点	7	RW		0	1	0	
060	CtrlVialnt	通过接口操作	1 = 远程 2 = RS-485 4 = PV.can 8 = 现场总线 16 = E74 255 = 解锁接口选择	7	RW		0	255	1	
061	IntSelLckd	接口选择已锁定	0 = 关闭 1 = 开	0	RW		0	1	0	
062	Cfg DI1	配置输入 DI1	设置 ≠ [P:063/064] 0 = 已停用 1 = 启用放气 2 = 加热 3 = 气体吹扫 4 = 启动时间监控 5 = 转速设置模式 7 = 启用高真空传感器	7	RW		0	7	1	
063	Cfg DI2	配置输入 DI2	选项, 参见[P:062] 设置 ≠ [P:062/064]	7	RW		0	5	2	
064	Cfg DI3	配置输入 DI3	选项, 参见[P:062] 设置 ≠ [P:062/063]	7	RW		0	5	3	

表格 26: 控制指令

6.3 状态询问

#	显示	描述	功能	数据类型	访问类型	单位	最小	最大	默认	☑
300	RemotePrio	远程优先	0 = 否 1 = 是	0	R		0	1		
301	OpFluidDef	工作液液位低	0 = 否 1 = 是	0	R		0	1		
302	SpdSwPtAtt	已达到转速开关点	0 = 否 1 = 是	0	R		0	1		
303	错误代码	错误代码		4	R					
304	OvTempElec	温度过高会驱动电子设备	0 = 否 1 = 是	0	R		0	1		
305	OvTempPump	泵温度过高	0 = 否 1 = 是	0	R		0	1		
306	SetSpdAtt	已到达设定转速	0 = 否 1 = 是	0	R		0	1		
307	PumpAccel	泵加速	0 = 否 1 = 是	0	R		0	1		
308	SetRotSpd	设定转速(Hz)		1	R	Hz	0	999999		
309	ActualSpd	实际转速 (Hz)		1	R	Hz	0	999999		
310	DrvCurrent	驱动电流		2	R	A	0	9999.99		
311	OpHrsPump	泵工作时间		1	R	h	0	65535		✓
312	Fw version	驱动电子软件版本		4	R					
313	DrvVoltage	驱动电压		2	R	V	0	9999.99		
314	OpHrsElec	驱动电子设备的运行时间		1	R	h	0	65535		✓
315	Nominal Spd	额定转速(Hz)		1	R	Hz	0	999999		
316	DrvPower	驱动功率		1	R	W	0	999999		
319	PumpCycles	泵循环		1	R		0	65535		✓
324	TempPwrStg	最后阶段的温度		1	R	°C	0	999999		
326	TempElec	电子设备的温度		1	R	°C	0	999999		
330	TempPmpBot	泵底部温度		1	R	°C	0	999999		
331	TMSactTemp	当前的 TMS 加热温度		1	R	°C	0	999999		
333	TMS 稳态	TMS 稳态状态温度	0 = 否 1 = 是	0	R		0	1		
336	AccelDecel	加速/减速		1	R	转/秒	0	999999		
337	SealGasFlw	气体吹扫流量		1	R	sccm	0	999999		
342	TempBearng	轴承温度		1	R	°C	0	999999		
346	TempMotor	电机温度		1	R	°C	0	999999		
349	ElecName	电子驱动单元的名称		4	R					
354	HW 型	电子驱动单元, 硬件版本		4	R					
360	ErrHist1	错误代码历史记录, 项 1		4	R					✓
361	ErrHist2	错误代码历史记录, 项 2		4	R					✓
362	ErrHist3	错误代码历史记录, 项 3		4	R					✓
363	ErrHist4	错误代码历史记录, 项 4		4	R					✓
364	ErrHist5	错误代码历史记录, 项 5		4	R					✓
365	ErrHist6	错误代码历史记录, 项 6		4	R					✓
366	ErrHist7	错误代码历史记录, 项 7		4	R					✓
367	ErrHist8	错误代码历史记录, 项 8		4	R					✓
368	ErrHist9	错误代码历史记录, 项 9		4	R					✓
369	ErrHist10	错误代码历史记录, 项 10		4	R					✓

#	显示	描述	功能	数据类型	访问类型	单位	最小	最大	默认	☑
384	TempRotor	转子温度		1	R	°C	0	999999		
397	SetRotSpd	设定转速(转/分)		1	R	转/分	0	999999		
398	ActualSpd	实际转速(转/分)		1	R	转/分	0	999999		
399	NominalSpd	额定转速(转/分)		1	R	转/分	0	999999		

表格 27: 状态询问

6.4 参考值输入

#	显示	描述	功能	数据类型	访问类型	单位	最小	最大	默认	☑
700	RUTimeSVal	启动时间设定值		1	RW	min	1	120	8	✓
701	SpdSwPt1	转速开关点 1		1	RW	%	50	97	80	✓
704	TMSsetTemp	TMS 加热温度规格		1	RW	°C	30	75	40	✓
707	SpdSVal	转速设置模式中的设定值		2	RW	%	20	100	65	✓
708	PwrSVal	功率消耗设定值		7	RW	%	10	100	100 ³⁾	✓
710	Swoff BKP	前级泵的间歇运行关闭阈值		1	RW	W	0	1000	0	✓
711	SwOn BKP	前级泵的间歇运行启动阈值		1	RW	W	0	1000	0	✓
717	StdbysVal	待机运行时的转速设定值		2	RW	%	20	100	66.7	✓
719	SpdSwPt2	转速开关点 2		1	RW	%	5	97	20	✓
720	VentSpd	延时放气的放气转速		7	RW	%	40	98	50	✓
721	VentTime	延迟放气时的放气时间		1	RW	s	6	3600	3600	✓
730	PrsSwPt 1	压力开关点 1		10	RW	hPa				✓
732	PrsSwPt 2	压力开关点 2		10	RW	hPa				✓
739	PrsSn1Name	传感器 1 名称		4	R					
740	Pressure 1	压力值 1		10	RW	hPa				✓
742	PrsCorrPi 1	修正系数 1		2	RW					✓
749	PrsSn2Name	传感器 2 名称		4	R					
750	Pressure 2	压力值 2		10	RW	hPa				✓
752	PrsCorrPi 2	修正系数 2		2	RW					✓
777	NomSpdConf	额定转速确认		1	RW	Hz	0	1500	0	✓
791	SlgWrnThrs	气体吹扫流量警告阈值		1	RW	sccm	5	200	15	✓
797	RS485Adr	RS-485 接口地址		1	RW		1	255	1	✓

表格 28: 参考值输入

6.5 用于控制单元的附加参数



控制装置中的附加参数

基本参数集出厂时已在电子驱动单元中设置。为了控制所连接的外部组件(例如真空测量设备), 普发真空相应的控制单元中提供了附加参数(扩展参数集)。

- 参见组件的相应操作手册。
- 当参数 [P:794] = 1 时, 选择扩展参数集。

3) 根据泵型号

#	指示符	描述	功能	数据类型	访问类型	单位	最小	最大	默认	
340	压力	实际压力值 (ActiveLine)		7	R	hPa	$1 \cdot 10^{-10}$	$1 \cdot 10^3$		
350	Ctr 名称	控制单元类型		4	R					
351	Ctr 软件	控制单元软件版本		4	R					
738	真空计类型	压力表型号		4	RW					
794	Param set	参数集	0 = 基本参数集 1 = 扩展参数集	7	RW		0	1	0	
795	Servicelin	插入服务行		7	RW				795	

表格 29: 用于控制单元功能的参数

7 操作

7.1 用普发真空参数组配置连接

电子驱动单元预先配置了出厂默认的基本功能，并已准备就绪。对于独特的要求，您可以使用参数集配置电子驱动单元的大多数连接。

7.1.1 配置“DeviceNet”连接

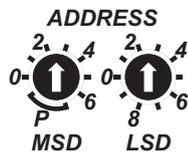
操作程序

1. 设置有效且唯一的设备地址(参见章节“配置设备地址”，第 39 页)。
2. 设置波特率(参见章节“设置波特率”，第 39 页)。
3. 使用涡轮增压交付范围中的 EDS 文件配置数据交换(参见章节“配置数据交换”，第 40 页)。

7.1.2 配置设备地址

您可以使用标有“ADDRESS”的选择器开关或通过 DeviceNet 手动配置 DeviceNet 设备地址。

- 十进制
- 00 - 63



图片 3: DeviceNet 设备地址的选择开关

Zehnerstellen (MSD) 0X 至 6x

Einerstellen (LSD) x0 至 x9

手动设置设备地址

- ▶ 用选择开关设置为所需的值。

设置完成后，设备将使用新的设备地址访问总线。

通过 DeviceNet 设置设备地址

1. 关停设备或切断其电源连接。
2. 将选择器开关 MSD 设置到位置“P”。
3. 通过 DeviceNet 对象 3.1.1 进行设备地址编程。(参见章节“DeviceNet 对象“DeviceNet””，第 20 页)

启动后，设备会使用最后一个有效的设备地址(交付时:63)。

7.1.3 设置波特率

您可以使用标有“RATE”的选择开关或通过 DeviceNet 手动设置波特率。



图片 4: DeviceNet 波特率的选择开关

- | | |
|--------------|---------------------|
| 1 125 kBit/s | 5 500 kBit/s |
| 2 250 kBit/s | P 通过 DeviceNet 的波特率 |

手动设置波特率

- ▶ 用选择开关设置为所需的值。

该更改会在下次系统启动时生效。

通过 DeviceNet 设置波特率

1. 关停设备或切断其电源连接。
2. 将选择开关设置到位置“P”。
3. 通过 DeviceNet 对象 3.1.2 编程波特率。(参见章节“DeviceNet 对象“DeviceNet””, 第 20 页)

打开后, 设备会使用最后一个有效的波特率(交付时: 500 kBit/s)。

7.1.4 配置数据交换

根据用于设置 DeviceNet 通信的程序, 您可以执行不同的步骤:

- EDS 文件
 - 导入 EDS 文件
- 设备特有的数据
 - 定义循环输入/输出数据的格式
 - 在循环 DeviceNet 通信终止后定义系统行为
 - 定义更高级别的系统
 - 真空泵的配置
- 控制器特有的数据
 - 在控制器扫描列表中设置设备
 - 定义循环输入/输出数据的格式

导入 EDS 文件

- ▶ 从真空泵供应范围导入 EDS 文件。

定义循环输入/输出数据的格式

如果轮询 I/O 连接处于非活动状态, 则只能更改格式。

- ▶ 定义通过以下 DeviceNet 对象进行交换的循环过程数据:
 - 轮询 I/O 输入数据 (4.0.100)
 - 轮询 I/O 输出数据 (4.0.101)
 - (参见章节“DeviceNet 对象“程序集””, 第 20 页)

在循环 DeviceNet 通信终止后定义系统行为

- ▶ 如果通过以下 DeviceNet 对象进行过程数据的循环交换(轮询 I/O 连接)失败, 则定义待执行的操作:
 - 空闲操作 (9.1.7)
 - (参见章节“DeviceNet 对象“离散输出点””, 第 23 页)

定义更高级别的系统

这不会限制通过其他接口进行写访问。

- ▶ 定义是仅通过 DeviceNet 控制电子驱动单元, 还是通过以下 DeviceNet 对象同时允许其他接口(例如 RS-485):
 - 权限已锁定 (101.0.17)
 - (参见章节“DeviceNet 对象“接口””, 第 29 页)

真空泵的配置

- ▶ 如需调整与交付状态不同的配置, 请使用 EDS 文件调整单个 DeviceNet 对象, 例如附件配置。

执行控制器特有的安装

1. 设定控制器扫描列表中的设备。
2. 定义循环输入/输出数据的格式。

显式数据交换(显式连接)

您可以通过此连接(参见章节“DeviceNet 接口”, 第 19 页)访问各种 DeviceNet 对象。一般来说, 这是使用专用配置程序和 EDS 文件完成的。EDS 文件还用于定义在循环数据交换期间所发送的数据。

循环数据交换(轮询 I/O 连接)

针对循环数据交换, 多个 DeviceNet 对象组合在一起形成“程序集(4.x.3)”(参见章节“DeviceNet 对象“程序集””, 第 20 页)是否牢固固定。为每个方向选择一个程序集(输入/输出数据)。以下程序集可供选择:

输入数据(生成的数据, 真空泵到控制器)

- 1: 泵状态(出厂设置)
- 2: 泵状态, 速度
- 100: 泵状态、速度、电流
- 101: 泵状态、速度、电流、温度

程序集...字节				含义
1	2	100	101	
0	0	0	0	(BYTE) 异常状态 (48.1.12) <ul style="list-style-type: none"> 位 0: 一般错误 位 1: 设备特有的错误 位 2: 制造商特有的错误 位 4: 一般警告 位 5: 设备特有的警告 位 6: 制造商特有的警告 有关位 0 - 2 的详细信息, 请参见异常详细警报 (48.1.13) 有关位 4 - 6 的详细信息, 请参见异常详细警告 (48.1.14) (参见章节“DeviceNet 对象“S 模拟监视器”, 第 25 页)
1	1	1	1	(BYTE) 速度状态 (42.1.39) <ul style="list-style-type: none"> 位 0: 真空泵已启动, 转速大于 0 位 1: 电机已关停 位 2: 处于待机转速 位 4: 已停止 位 5: 已加速 位 6: 处于设定转速 位 7: 延迟
2	2	2	2	(BOOL) 泵启动状态 (8.1.3) <ul style="list-style-type: none"> 0: 真空泵已关停 1: 真空泵已启动, 转速大于 0
-	3-4	3-4	3-4	(INT) 泵转速 (42.1.7) <ul style="list-style-type: none"> 实际转速以 rpm/4 为单位(例如, 值 15,000 对应于 60,000 rpm)
-	-	5-6	5-6	(INT) IMC 电流 (42.1.102) <ul style="list-style-type: none"> 中间电路电流以 100 mA 为单位(例如, 值 42 对应于 4.2 A)
-	-	-	7-8	(INT) 轴承温度 (49.3.6) <ul style="list-style-type: none"> 轴承温度以 °C/10 为单位(例如, 值 210 对应于 21.0 °C)
-	-	-	9-10	(INT) 泵温度 (49.101.6) <ul style="list-style-type: none"> 下部温度以 °C/10 为单位(例如, 值 210 对应于 21.0 °C)

表格 30: 输入数据(生成的数据, 真空泵到控制器)

输出数据(消耗的数据, 控制器到真空泵)

- 5: 泵控制(出厂设置)
- 6: 泵/速度控制
- 7: 泵/速度控制, 设定速度
- 103: 泵/速度控制、设定速度、放气阀配置

程序集...字节				含义
5	6	7	103	
0	0	0	0	(BOOL) 泵启动 (9.1.3) <ul style="list-style-type: none"> 0: 关闭泵站 1: 泵站启动
-	1	1	1	(BYTE) 速度控制 (42.1.38) <ul style="list-style-type: none"> 位 0: 泵站启动 位 1: 电机关停 位 2: 待机开启
-	-	2-3	2-3	(INT) 速度目标 (42.1.8) <ul style="list-style-type: none"> 设定转速以 rpm/4 为单位(例如, 值 15,000 对应于 60,000 rpm)
-	-	-	4-5	(WORD) 阀门配置 (7.1.4) <ul style="list-style-type: none"> 位 0/1 放气阀: 0 - 不放气, 1 - 直接放气, 2 - 延迟放气 位 2/3 气体吹扫阀: 0 - 关闭, 1 - 开启

表格 31: 输出数据(消耗的数据, 控制器到真空泵)

7.1.5 配置“远程”连接

在说明中，“active(启用或激活)”表示：

- 适用于所有数字输出：V+ 激活高电平
- 对于所有继电器：按照设置进行触点切换[P:028]

选项	描述
0 = 达到速度控制开关点	如果已达到开关点，则启用
1 = 无错误	如果运行无故障，则启用
2 = 错误	如果有出错提示信息，则启用
3 = 警告	如果警告消息激活，则启用
4 = 错误并且/或者警告	如果错误或警告消息激活，则启用
5 = 已到达设定转速	如果已达到设定转速开关点，则启用
6 = 泵启动	如果泵站启动、电机启动且没有错误，则启用
7 = 泵加速	如果站组启动，实际转速小于所设置的转速，则启用
8 = 泵减速	如果泵站开启，当前转速 > 设定转，泵站关闭，转速大于 3 Hz，则启用
9 = 始终为 0	GND 用于控制一个外部设备
10 = 始终为 1	+24 V DC 用于控制一个外部设备
11 = 启用远程优先	如果启用了远程优先，则启用
12 = 加热器	控制器对应于参数 [P:001]
13 = 前级泵	控制器对应于参数 [P:010] 和 [P:025]
14 = 气体吹扫	控制器对应于参数 [P:050]
15 = 泵组	控制器对应于参数 [P:010]
16 = 泵旋转	如果转速大于 1 Hz，则启用
17 = 泵已停止	如果转速小于 2 Hz，则启用
18 = TMS 稳态状态 ⁴⁾	如果 TMS 设定温度稳定，则启用

表格 32: 数字输出和继电器

选项	描述
0 = 已停用	连接未运行
1 = 启用放气	控制器对应于参数 [P:012]
2 = 加热器	控制器对应于参数 [P:001]
3 = 气体吹扫	控制器对应于参数 [P:050]
4 = 启动时间监控	控制器对应于参数 [P:004]
5 = 转速模式	控制器对应于参数 [P:026]

表格 33: 数字输入

选项	描述
0 = 实际转速	转速信号; $0 - 10 \text{ VDC} = 0 - 100\% \times f_{\text{额定}}$
1 = 输出:	功率信号; $0 - 10 \text{ V DC} = 0 - 100\% \times P_{\text{最大}}$
2 = 电流	电流信号; $0 - 10 \text{ V DC} = 0 - 100\% \times I_{\text{最大}}$
3 = 始终为 0 V	始终 GND
4 = 始终为 10 V	永久输出 10 V DC
5 = 按 AI1 确定	按模拟输入 1 确定

表格 34: 模拟输出

4) 仅在使用配有温度管理系统(TMS)的泵时

选项	描述
0 = 关	连接未运行
1 = 速度控制操作中的设定值	通过引脚 7(0 - 10 V)和引脚 11(GND)进行设定的转速设定操作

表格 35: 模拟输入

操作程序

1. 通过参数[P:019]和 [P:024], 或者[P:045]、[P:046]、[P:047]和[P:028]设置数字输出和继电器。
2. 通过参数[P:062]、[P:063]或[P:064]设置数字输入。
3. 通过参数[P:055]设置模拟输出。
4. 通过参数[P:057]设置模拟输入。

7.1.6 配置附件连接

选项	描述
0 = 风扇	通过泵站参数控制
1 = 放气阀, 关闭无电流	通过参数"启用放气"进行控制。如果使用放气阀, 关闭无电流
2 = 加热器	通过加热和转速开关点所达到的参数进行控制
3 = 前级泵	通过泵站参数和前级泵工作模式进行控制
4 = 风扇(温度受控)	通过泵站参数和温度阈值进行控制
5 = 气体吹扫	通过泵站参数和密封气体进行控制
6 = 始终为 "0"	GND 用于控制一个外部设备
7 = 始终为 "1"	+24 V DC 用于控制一个外部设备
8 = 断电放气装置	通过参数"启用放气"进行控制。使用停电排气装置时
9 = TMS 加热器 ⁵⁾	通过 TMS 开关箱控制
10 = TMS 冷却 ⁶⁾	控制冷却水供应 TMS
13 = 气体吹扫监控	通过泵站参数和密封气体进行控制
14 = 加热(底座温控)	加热过程的控制。通过底座加热参数进行控制

表格 36: 附件连接

操作程序

- ▶ 通过参数[P:035]、[P:036]、[P:037]或[P:038]设置连接。

7.1.7 选择接口

"通过接口控制"选项用于显示当前在电子驱动单元中活动的接口。通信接口自动实现控制优先级。

选项	描述
1 = 远程	通过接口"远程"运行
2 = RS-485	通过接口"RS-485"运行
4 = PV.can	仅用于检修服务
8 = 现场总线	通过现场总线(Profibus)运行
16 = E74	通过接口"E74"运行

表格 37: 参数 [P:060]

选项	描述
0 = 关	可通过 [P:060] 设置接口选择。
1 = 开	接口选择已锁定

表格 38: 参数 [P:061]

5) * 仅适用于配有温度管理系统(TMS)的真空泵

6) * 仅适用于配有温度管理系统(TMS)的真空泵

7.2 工作模式

7.2.1 基于气体类型的运行

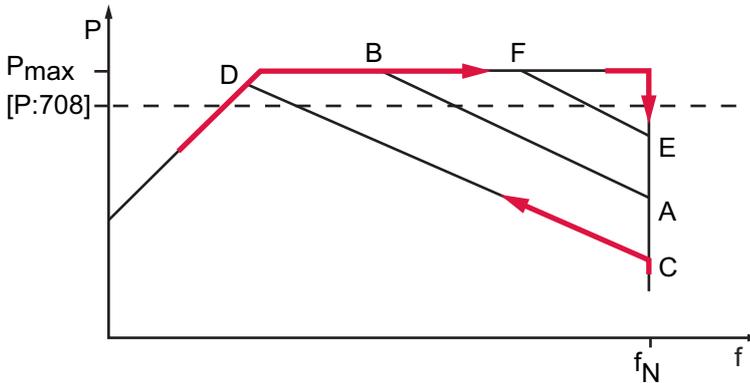
注意

使用分子质量过高的气体会破坏涡轮泵

泵送高分子量超过允许范围的的气体会破坏涡轮泵。

- ▶ 确保通过电子驱动装置中的 [P:027] 正确设置了气体类型。
- ▶ 在使用分子质量较高的气体 (>80) 之前, 请咨询普发真空。

较高的气体流程和高转速会导致转子出现强烈的摩擦发热。为避免过热, 在电子驱动单元中进行转速特征供电。功率特征能够按照最大允许的气体流量以任何速度运行涡轮泵, 而不会导致涡轮泵过热。最大功率消耗取决于气体类型。为了在任何气体类型情况下都使涡轮泵能力都能得到充分利用, 共有三个参数设置特性曲线可供使用。



图片 5: 功率特征示意图, 例如重气体[P:027] = 0

P	功耗	C-D	气体模式"0"功率特征 (分子质量 > 39 的气体, 如氩气)
f	转速	A-B	气体模式"1"功率特征 (分子质量 ≤ 39 的气体)
P _{max}	最大功率	E-F	气体模式"2"功率特征 (氦气)
f _N	额定转速		

设置气体模式

1. 使用参数[P:027]检查当前气体模式集。
2. 设置参数[P:027]为所需的数值。
3. 根据需要, 在转速设置模式中设定较低的频率, 以避免转速波动。

涡轮分子泵采用最大功率消耗启动。在达到公称和/或设定的转速时, 电子驱动单元将自动切换至所选气体模式的选定功率特性曲线。功率消耗的增加最初会补偿气流量的增加, 以保持涡轮泵的转速恒定。但是由于气体摩擦的增加, 涡轮泵的升温增高。在超过基于气体类型的最大功率时, 电子驱动单元会降低涡轮泵的转速, 直至功率和气体摩擦间达到允许的平衡。

7.2.2 功率消耗设定值

设置参数 [P:708]

如果设置指定的功率消耗低于 100%, 则会延长启动时间。

1. 将参数[P:708]设定为期待的值(单位:%)。
2. 根据需要调节参数[P:700] RUTimeSVal, 以避免启动时出现错误消息。

7.2.3 启动时间

涡轮泵已在出厂时采用时控启动设置。启动时间延长的原因很多, 如:

- 过多的气流量
- 系统泄漏
- 启动时间设定点过低

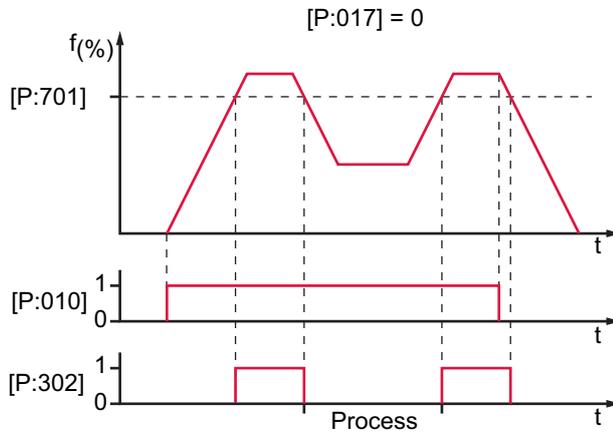
设置参数 [P:700]

1. 根据需要, 消除外部以及与应用相关的原因。
2. 用参数[P:700]调整启动时间。

7.2.4 转速开关点

针对“涡轮增压处于流程就绪状态”消息，可使用转速开关点。如果超过或者低于启用的转速开关点，则会在电子驱动单元上经预先配置的输出以及状态参数[P:302]激活或者停用一个信号。

转速开关点 1



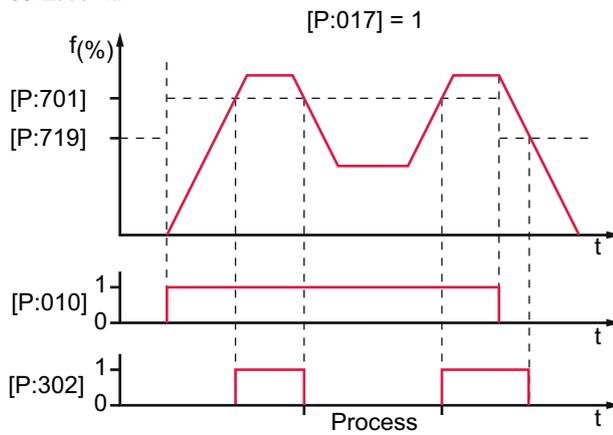
图片 6： 转速开关点 1 启用

调整转速开关点 1

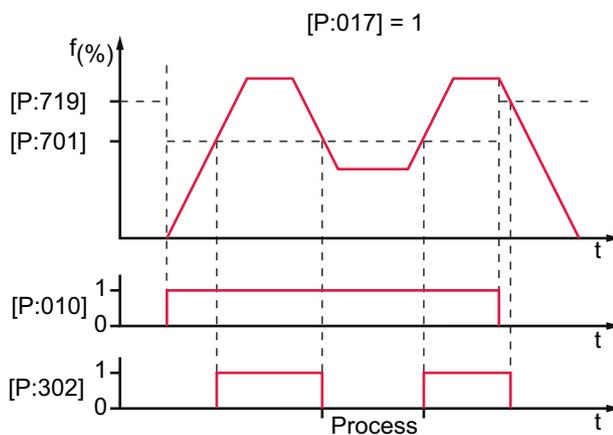
信号输出和状态参数基于转速开关点 1 的设定值[P:701]。

1. 设置参数[P:701]至所需的数值(%)。
2. 设置参数[P:017]至"0"。

转速开关点 1 & 2



图片 7： 转速开关点 1 & 2 启用, [P:701] > [P:719]



图片 8： 转速开关点 1 & 2 启用, [P:701] < [P:719]

设置转速开关点 1 & 2

1. 将参数[P:701]设定为期待的值(单位:%)。
2. 将参数[P:719]设定为期待的值(单位:%)。
3. 将参数[P:017]设为 "1"。

在已启动泵站[P:010]的情况下, 转速开关点 1 是信号发生器。在泵站关闭时, 信号输出和状态查询基于转速开关点 2。信号输出在两个开关点之间存在滞后。

7.2.5 转速设置模式

转速设置模式用于降低转速, 并因此降低涡轮分子泵的抽吸速度。涡轮分子泵抽吸速度的变化与其转速成正比。待机模式在转速设置模式中不起作用。转速设置模式中的设定值[P:707]设定了设定转速。转速开关点随着设定转速而改变。转速设置模式中低于或者超过设定值将使状态信号[P:306] SetSpdAtt 激活或停用。



允许的可变转速

转速设置模式或者待机模式中的数值由相关真空泵的允许转速范围决定(技术数据)。低于最低允许值将导致发出警告信息 Wrn100。电子驱动单元自动将设定转速调节为下一个有效值。

设定转速设置模式

1. 将参数[P:707]设定为期待的值(单位:%)。
2. 将参数[P:026]设为 "1"。
3. 检查设定转速(参数[P:308] 或 [P:397])。

7.2.6 待机

普发真空建议在涡轮分子泵在流程或生产停止时采用待机模式。激活待机模式后, 电子驱动单元将降低涡轮分子泵的转速。待机模式在转速设置模式中不起作用。待机模式的出厂设置为额定转速的 66.7%。在待机模式中低于或者超过设定值将使状态信号[P:306] SetSpdAtt 激活或停用。



允许的可变转速

转速设置模式或者待机模式中的数值由相关真空泵的允许转速范围决定(技术数据)。低于最低允许值将导致发出警告信息 Wrn100。电子驱动单元自动将设定转速调节为下一个有效值。

设置相关参数

1. 将参数[P:717]设定为期待的值(单位:%)。
2. 将参数[P:026]设为 "0"。
3. 将参数[P:002]设为 "1"。
4. 检查设定转速(参数[P:308] 或 [P:397])。

7.2.7 确认转速技术参数

出厂时已在电子驱动单元中对涡轮泵的典型额定转速进行了预设。如果更换电子驱动单元或使用了不同型号的泵, 则额定转速的设定值设置会被清除。手动确认额定转速是双保险安全系统的一部分, 这是一项用来防止转速过高的措施。

HiPace	确认额定转速 [P:777]
1200 / 1500	630 Hz
1800 / 2300	525 Hz
2800	455 Hz

表格 39: 涡轮泵的额定转速

所需辅助部件

- 一台已连接的普发真空控制单元。
- 应了解电子驱动单元操作参数的配置和设置。

调整额定转速确认

1. 请遵守控制单元操作手册中的说明。
2. 请参阅电子驱动装置操作说明书。
3. 将[P:794]参数设置为"1", 并激活扩展参数组。

4. 打开并编辑参数[P:777]。
5. 将参数 [P:777]设置为以赫兹为单位的额定转速的所需值。

7.2.8 前级泵运行模式

通过电子驱动单元使用所连接前级泵是基于前级泵型号的。

操作模式 [P:025]	推荐的前级泵
"0" 持续运行	所有前级泵
"1" 间隔模式	仅隔膜泵
"2" 延迟开通	所有前级泵
"3" 延迟间隔模式	仅隔膜泵

表格 40: 前级泵运行模式

设置持续运行

随着"启动泵组", 电子驱动单元向经配置的附件接口发送一个信号, 以启动前级泵。

1. 将参数[P:025]设为 "0"。
2. 使用此信号来控制前级真空安全阀。

设定间隔运行并确定开关阈值

间隔运行能够延长隔膜泵隔膜的使用寿命。间隔运行需要一个具有内置半导体继电器的隔膜泵或者一个具有半导体继电器的互连继电器盒。电子驱动单元根据涡轮泵的功耗接通或关闭前级泵。从功率消耗情况可得出于与前真空压力的关系。前级泵运行模式提供可调节接通和关闭阈值。鉴于急速涡轮泵的功耗波动和前级泵的不同前级真空压力, 需要单独设定间隔模式。

普发真空建议采用 5 和 10 hPa 之间的间隔运行。为了设置开关阈值, 需要一个压力表和一个定量阀。

1. 将参数[P:025]设为 "1"。
2. 使用参数 [P:010]("泵站")接通真空系统。
3. 等待启动。
4. 让气体流过分料阀并设定前级真空压力至 10 hPa。
5. 读取[P:316]参数上的驱动功率并记下数值。
6. 使用参数[P:711]设置前级泵的接通阈值, 设定 10 hPa 的前级真空压力的驱动力。
7. 将前级真空压力降至 5hPa。
8. 读取[P:316]参数上的驱动功率并记下数值。
9. 使用参数[P:710]将前级泵的关闭阈值设置为 5 hPa 前级真空压力的已确定驱动功率。

延迟开通

同步开启前级泵和涡轮泵可能造成不必要的气体流量。为避免这种情况, 根据流程或应用要求, 可通过延迟接通来运行前级泵。延迟接通取决于涡轮泵的转速。电子驱动单元中的延迟接通固定值为 360 rpm。

- 关机阈值, 参数[P:710]
- 启动阈值, 参数[P:711]
- 延迟 8 秒。

1. 将参数[P:025]设为 "2"。
2. 使用此信号来控制前级真空安全阀。

延迟间隔运行

间隔运行期间的波动可能导致低于或超出开关阈值。为避免不必要的前级泵开关, 可使用切换延迟操作间歇运行, 具体取决于流程或应用要求。延迟取决于持续超出或低于指定的开关阈值。

- 关机阈值, 参数[P:710]
- 启动阈值, 参数[P:711]
- 延迟 8 秒。

1. 将参数[P:025]设为 "3"。
2. 使用此信号来控制前级真空安全阀。

7.2.9 前级泵待机模式

如果使用配有转速控制器的普发前级泵, 则可通过配置数字输出[P:019]或[P:024]在待机模式中使用。涡轮泵的功率消耗会直接影响前级泵的转速。

配置待机模式

1. 使用合适的连接电缆与前级泵建立连接。
2. 设置参数[P:019]或[P:024]为 "22" (前级泵待机模式)。
3. 请从相应的前级泵操作说明书中了解相应的待机转速。

7.2.10 使用附件的运行**附件的安装和使用**

普发真空产品配备了一系列专用的兼容配件。

- 可在线查找已批准 [配件](#) 的信息和订购选项。
- 以下附件不包含在供货范围内。

配置加热器

根据转速开关点 1 启用壳体加热器 (出厂设置 $80\% \times f_{\text{公称}}$)。

- ▶ 通过参数[P:001]开关加热器。

配置气体吹扫阀

- ▶ 用参数[P:050]通过预配置输出开启或关闭相连的气体吹扫阀。

配置气体吹扫

1. 设置选定的参数至 "13"。
2. 设定参数[P:791]至期望的警告阈值气体吹扫流量。
3. 通过参数[P:337]查询气体吹扫流量。

7.2.11 放气模式

“泵站”功能允许在关闭后启用涡轮泵的放气模式。信号输出以固定延迟执行。

选择放气模式

1. 设定参数[P:012]至 "1"。
2. 通过参数[P:030]选择放气模式 (3 个可行模式)

延迟放气

1. 根据涡轮泵的转速, 配置“关闭泵站”后的放气开始时间和时长。
2. 设定参数[P:030]至 "0"。
3. 使用参数[P:720], 设定放气速度至额定转速 (%)。
4. 使用参数[P:721], 设定放气速度 (单位: 秒)。

放气阀按照设定的放气时间打开。如果断电, 当低于设定的放气速度时开始放气。放气时长取决于旋转转子所提供的残留能量。当供电恢复时, 放气过程停止。

不放气

在此模式中禁用放气。

- ▶ 设定参数[P:030]至 "1"。

直接放气

放气将在“泵站关闭”后延迟 6 秒后开始。当泵站功能重新启动时, 放气阀会自动关闭。在停电情况下, 在低于指定的、类型相关的转速后开始放气。在供电恢复后, 放气过程会继续。

- ▶ 设定参数[P:030]至 "2"。

7.3 通过“remote”接口操作**通过“远程”操作电子驱动单元**

1. 从电子驱动器单元的“远程”连接上拔下插拔插头。
2. 连接遥控器。
3. 观察正确的终端布局设计。
4. 使用带屏蔽功能的插头和电缆。

7.3.1 +24 V DC 输出/针 1

从 +24 VDC 连接至引脚 1 (高电平激活) 时, 输入引脚 2–6 以及引脚 10、13 和 14 的连接被激活。另外, 可通过外部 PLC 启用。“PLC 高电平”启用功能, 且“PLC 低电平”停用功能。

- PLC 高电平: +13 V 至 +33 V
- PLC 低电平: -33 V 至 +7 V
- Ri: 7 kΩ
- $I_{\max} < 210 \text{ mA}$ (如果存在, 则采用 RS-485)

7.3.2 输入

“远程”连接的数字输入用于开关电子驱动单元的各种功能。作为出厂默认设置, 输入 DI1 - DI2 的功能可以让您通过 DeviceNet 或 RS-485 接口配置普发真空参数组。

DI1 (放行放气)/针 2

状态	描述
V+	放行放气 (根据放气模式放气)
打开	放气被锁定 (无放气发生)

表格 41: DI1 (放行放气)/针 2

DI 电机泵/针 3

通过启动针 4 (泵站) 并成功完成电子驱动单元的自检, 涡轮泵将启动。在运行期间, 涡轮泵可以关闭并重新打开, 而泵站仍然保持启用状态, 不会使涡轮泵排气。

状态	描述
V+	涡轮泵电动机开启
打开	涡轮泵电动机关闭

表格 42: DI 电机泵/针 3

DI 泵站/针 4

控制相连的泵站组件 (如前级泵、放气阀、风冷)。如果同时激活针 3 (电机), 则涡轮泵启动。通过消除原因来重置任何待处理的消息。

状态	描述
V+	确认故障并启动泵组
打开	关闭泵组

表格 43: DI 泵站/针 4

DI 待机/引脚 5

在待机模式, 涡轮泵将用小于额定转速的指定转子速度运转。出厂设置以及推荐操作以额定转速的 66.7 % 运行。

状态	描述
V+	已激活待机
打开	关闭待机, 采用额定转速运转

表格 44: DI 待机/引脚 5

DI2 (加热器)/针 6

状态	描述
V+	加热器开
打开	加热器关

表格 45: DI2 (加热器)/针 6

DI3(气体吹扫)/引脚 10

状态	描述
V+	气体吹扫阀开通
打开	气体吹扫阀关闭

表格 46: DI3(气体吹扫)/引脚 10

DI 故障确认/针 13

状态	描述
V+	对于待处理的错误, 在其原因得到消除后, 用一个时长至少为 500ms 的脉冲对其进行复位。
打开	停用

表格 47: DI 故障确认/针 13

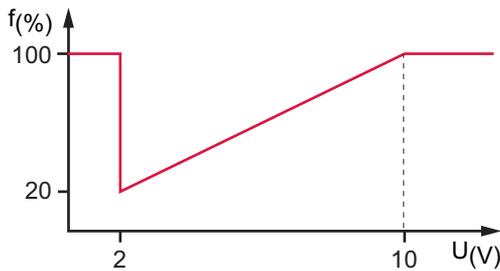
DI 远程优先 /针 14

状态	描述
V+	“远程”连接的控制优先级高于其他所有数字输入。
打开	远程优先停用

表格 48: DI 远程优先 /针 14

AI 转速设定操作/引脚 7 和 11

模拟输入可用作涡轮泵的转速设定点。AI + (引脚 7) 和 AI- (引脚 11) 之间的 2-10V 的输入信号对应于额定转速的 20 - 100% 范围内的转速。如果输入开路或信号低于 2 V, 则涡轮泵将加速到额定转速。



图片 9: 速度执行器操作

7.3.3 输出

对于接口“远程”连接的数字输出, 每个输出的最大负载为 24 V/50 mA。所有下列输出都可采用普发真空参数组通过 DeviceNet 或 RS485 接口进行配置(基于出厂设置的说明)。

DO1(达到转速开关点)/针 8

激活高电平: 达到转速开关点后。转速开关点 1 的出厂设置是额定转速的 80 %。例如, 这可用于“泵准备就绪”消息。

DO2(无错误)/针 9

连接供电电压后, 数字式输出 DO2 将持续输出 24 V D, 其含义为“无错误”。激活低电平: 如果有错误(组错误提示信息)。

DI 远程优先级启用/引脚 23

激活高电平: “远程”连接优先于所有其他可能连接的控制单元(例如 RS-485)。激活低电平时, 电子驱动单元将忽略“远程”连接。

AO1 模拟输出 0 至 10 V DC/针 12

您可以通过模拟式输出(负载 $R \geq 10 \text{ k}\Omega$) 读出一个与速度成正比的电压(0 至 10 V DC 等于 0 至 100 % $\times f_{\text{额定值}}$)。通过 DCU、HPU 或 PC 可将附加功能(可选电流/功率)分配给模拟式输出。

7.3.4 继电器触点(可逆)

继电器 1/引脚 15、16 和 17

当转速降至开关点以下时, 引脚 16 和 15 之间的触点闭合;继电器 1 禁用。当转速达到切换点时, 引脚 16 和 17 之间的触点闭合;继电器 1 启用。

继电器 2/引脚 18、19 和 20

当存在错误时, 引脚 19 和 18 之间的触点闭合;继电器 2 禁用。无故障运行时, 引脚 19 和 20 之间的触点闭合;继电器 2 启用。

继电器 3/引脚 21 和 22

无故障运行时, 引脚 21 和 22 之间的触点闭合;继电器 3 禁用。当存在警告时, 引脚 21 和 22 之间的触点断开;继电器 3 启用。

7.3.5 RS-485

⚠ 危险

电击事故可导致生命危险

当建立超过规定的安全超低电压(根据 IEC 60449 和 VDE 0100)的电压时, 绝缘措施将被破坏。通信接口的电击会造成生命危险。

- ▶ 请仅将合适的设备连接到总线系统。

通过电子驱动单元“远程”连接的针 24 和 25 可将一个普发真空显示和控制面板(DCU 或 HPU)或者一台外部电脑连接起来。通过 USB/RS-485 转换器可连接一个 USB 接口(电脑)。

名称	值
串行接口	RS-485
波特率	9600 波特
数据字长	8 位
奇偶性	无(无奇偶性)
开始位	1
停止位	1 – 2

表格 49: RS-485 接口, 特点

作为 RS-485 总线联网

电子驱动单元的组地址是 962。

1. 按照 RS-485 接口的规格安装设备。
2. 确保所有与总线相连接的设备都必须具有不同的 RS-485 设备地址[P:797]。
3. 用 RS-485 D+ 和 RS-485 D- 将所有设备连接至总线。

7.4 启动涡轮泵

"泵站"功能[P:010]包含涡轮分子泵的运行连同对所连接所有附属设备的控制(如:前级泵)。

操作程序

成功完成自检后, 电子驱动单元会复位待处理和已更正的错误消息。涡轮泵启动, 而且已连接的所有附件设备都按照其配置参数开始运行。

1. 将参数 [P:023] 设置为“1”。
 - 使用参数[P:023]可起动涡轮泵的电动机。
2. 将参数 [P:010] 设置为“1”。

7.5 关停涡轮泵

操作程序

电子驱动单元将关闭涡轮分子泵并激活所预设的附件选项(如:放气"开",前级泵"关")。

1. 将参数 [P:010] 设为 "0"。
2. 必须等待一段时间,直到涡轮泵完全停止运转。
3. 根据涡轮泵或电源包的操作说明书断开电源。

断开电源

- ▶ 断开电源包与电源之间的连接,以完全断开电流供应。



拔出电源插头

在运行过程中拔出电源插头会立即使电源包和与其相连的设备断电。

7.6 运行监测

7.6.1 通过 LED 操作模式显示

电子驱动单元上的 LED 显示涡轮泵的基本工作状态。不同的错误和警告显示屏仅供使用普发真空显示和控制面板运行。

DeviceNet 接口具有其自身的操作模式显示,形式为电子驱动单元连接插座上的 LED。

LED	符号	LED 状态	显示	含义
绿 		关	——	无电流
		开, 闪烁		"泵站关闭", 转速 ≤60 rpm
		开, 逆向闪烁		"泵站开启", 未达到所设置的转速
		开, 不变		"泵站开启", 达到所设置的转速
		开, 闪烁		"泵站关闭", 速度 >60 rpm
黄色 	△	关	——	无警告
		开, 不变		警告
红色 	⚡	关	——	无错误, 无警告
		开, 不变		错误、故障

表格 50: 电子驱动单元 LED 的行为和含义

LED 状态	NET	MOD	显示	含义	操作
关闭	X		——	设备不在总线上	<ul style="list-style-type: none"> • 为设备提供电压。 • 等待地址测试(约 2 秒)
绿灯闪烁	X			在总线上, 未分配控制器	<ul style="list-style-type: none"> • 与控制器建立连接。
绿灯点亮	X			在总线上, 已分配控制器	-
红灯闪烁	X			与控制器的连接已过期	<ul style="list-style-type: none"> • 检查与控制器的连接。
红灯点亮	X			总线错误或分配了重复的设备地址	<ul style="list-style-type: none"> • 检查总线。 • 检查设备地址。 • 检查波特率。
关闭		X	——	无电源电压	<ul style="list-style-type: none"> • 为设备提供电压。
绿灯点亮		X		设备准备就绪	-
红灯闪烁		X		设备错误	<ul style="list-style-type: none"> • 消除错误。

表格 51: DeviceNet-LED NET 和 MOD 的显示和含义

7.6.2 温度监测

如果超过了阈值,则来自温度传感器的输出信号会将涡轮泵置于安全状态。根据泵型号,警告和错误消息的温度阈值可永久性存储于电子驱动单元中。参数集中设置了各种状态查询参数,以满足您了解信息的需求。

- 为避免关闭涡轮泵, 在超过温度过高的报警阈值时, 电子驱动单元会降低功率消耗。
 - 例如, 电动机或外壳温度超过允许范围。
- 进一步降低驱动功率, 从而降低速度可能导致低于设定的转速开关点。涡轮泵关闭。
- 如果超过错误消息的温度阈值, 请立即关闭涡轮泵。

8 故障

8.1 概述

警告

停电或故障排除后的部件移动会产生受伤风险

在停电后或者出现导致关闭真空泵或系统的错误时，电子驱动单元的“泵站”功能将保持启用状态。在电源恢复或确认故障后，真空泵会自动启动。切勿让手指和手进入旋转部件的工作范围，否则存在受伤风险。

- ▶ 请始终保持电源接口畅通，以便能随时切断连接。
- ▶ 在主电源恢复以前，可能会从电子驱动单元上拆下现有的适配插头或跳线，因为这些器件可能导致自动启动。
- ▶ 使用“泵站”功能关闭泵(参数[P:010])。

涡轮泵和电子驱动单元的故障始终会导致警告或错误消息。在这两种情况下，您都会收到一条错误代码，而且您可以通过电子驱动单元的接口读取该代码。通常，电子驱动单元上的 LED 显示操作消息。如果发生错误，涡轮泵和相连的设备都会关停。在预设延迟时间过后将启动所选的放气模式。

8.2 错误代码

错误(**错误 E ---- **)始终会导致连接的外围设备关闭。

发出警告(*警告 F ---- *)不会导致组件关闭。

故障消息的处理

1. 通过普发真空控制单元或电脑读出错误码。
2. 消除故障原因。
3. 通过参数[P:009]重置故障消息。
 - 在普发真空控制单元上使用预配置的接口或屏幕块。

错误代码	不良现象	可能的原因	应对措施
Err001	转速过高	<ul style="list-style-type: none"> ● 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> ● 联系 普发真空维修部门 ● 仅对转速 f = 0 应答
Err002	过电压	<ul style="list-style-type: none"> ● 电源包不正确 ● 电源输入电压不正确 	<ul style="list-style-type: none"> ● 检查主电源盒的型号 ● 检查电源输入电压 ● 仅对转速 f = 0 应答
Err006	启动错误	<ul style="list-style-type: none"> ● 启动时间阈值设置得过低 ● 气体通过泄漏或打开的阀门流入接收器 ● 仍低于转速控制开关点，启动时间用完 	<ul style="list-style-type: none"> ● 根据工艺条件调节运行时间 ● 检查真空室是否泄漏，阀门是否关闭 ● 调整转速开关点
Err007	工作液液位低	<ul style="list-style-type: none"> ● 工作液液位低 	<ul style="list-style-type: none"> ● 检查工作液 ● 仅对转速 f = 0 应答
Err008	电子驱动单元 - 涡轮泵连接故障	<ul style="list-style-type: none"> ● 涡轮泵故障接口 	<ul style="list-style-type: none"> ● 检查接口 ● 仅对转速 f = 0 应答
Err010	内部设备错误	<ul style="list-style-type: none"> ● 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> ● 联系普发真空维修部门 ● 仅对转速 f = 0 应答
Err021	电子驱动单元未检测到涡轮泵	<ul style="list-style-type: none"> ● 不兼容的软件版本 ● 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> ● 联系普发真空维修部门 ● 仅对转速 f = 0 应答
Err041	驱动器故障	<ul style="list-style-type: none"> ● 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> ● 联系普发真空维修部门 ● 仅对转速 f = 0 应答
Err043	内部配置错误	<ul style="list-style-type: none"> ● 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> ● 联系普发真空维修部门
Err044	电子装置温度过高	<ul style="list-style-type: none"> ● 冷却不足 	<ul style="list-style-type: none"> ● 改善冷却 ● 检查操作条件
Err045	电机温度过高	<ul style="list-style-type: none"> ● 冷却不足 	<ul style="list-style-type: none"> ● 改善冷却 ● 检查操作条件
Err046	内部初始化错误	<ul style="list-style-type: none"> ● 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> ● 联系普发真空维修部门
Err073	轴向磁轴承超载	<ul style="list-style-type: none"> ● 压力上升速度过高 	<ul style="list-style-type: none"> ● 检查操作条件 ● 仅对转速 f = 0 应答

错误代码	不良现象	可能的原因	应对措施
Err074	径向磁轴承超载	<ul style="list-style-type: none"> 压力上升速度过高 	<ul style="list-style-type: none"> 检查操作条件 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err089	转子不稳定	<ul style="list-style-type: none"> 撞击, 振动 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 检查操作条件 联系普发真空维修部门
Err091	内部设备错误	<ul style="list-style-type: none"> 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Err092	未知连接面板	<ul style="list-style-type: none"> 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Err093	电机温度评估有误	<ul style="list-style-type: none"> 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Err094	电子温度评估有误	<ul style="list-style-type: none"> 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Err098	内部通信错误	<ul style="list-style-type: none"> 外部故障 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err106	高转子温度	<ul style="list-style-type: none"> 高气流量 不允许的热辐射 不允许的磁场 	<ul style="list-style-type: none"> 检查操作条件
Err107	最后阶段组错误	<ul style="list-style-type: none"> 外部故障 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err108	转速测量错误	<ul style="list-style-type: none"> 外部故障 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err109	软件尚未发布	<ul style="list-style-type: none"> 软件更新出错 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Err110	工作液估算有误	<ul style="list-style-type: none"> 工作流体传感器故障 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err111	工作液泵通信错误	<ul style="list-style-type: none"> 外部故障 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err112	工作液泵组合错误	<ul style="list-style-type: none"> 外部故障 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err113	转子温度评估故障	<ul style="list-style-type: none"> 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Err114	最终阶段温度评估有误	<ul style="list-style-type: none"> 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Err117	温度过高, 泵底座	<ul style="list-style-type: none"> 冷却不足 	<ul style="list-style-type: none"> 改善冷却 检查操作条件
Err118	最后阶段温度过高	<ul style="list-style-type: none"> 冷却不足 	<ul style="list-style-type: none"> 改善冷却 检查操作条件
Err119	轴承温度过高	<ul style="list-style-type: none"> 冷却不足 选择了错误的气体模式 密封气体流量不足 	<ul style="list-style-type: none"> 改善冷却 检查操作条件
Err143	工作液泵温度过高	<ul style="list-style-type: none"> 冷却不足 	<ul style="list-style-type: none"> 改善冷却 检查操作条件 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err777	额定转速未经确认	<ul style="list-style-type: none"> 在更换电子驱动单元后未确认额定转速 	<ul style="list-style-type: none"> 通过 [P:777] 确认额定转速 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err800	磁轴承溢出	<ul style="list-style-type: none"> 撞击, 振动 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门 检查操作条件 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err802	磁轴承传感器技术故障	<ul style="list-style-type: none"> 校准值无效 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门 执行校准程序 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err810	内部配置错误	<ul style="list-style-type: none"> 不兼容的软件版本 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err815	磁轴承溢出	<ul style="list-style-type: none"> 撞击, 振动 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门 检查操作条件 仅对转速 $f = 0$ 应答
Err890	安全轴承磨损	<ul style="list-style-type: none"> 安全轴承磨损 $> 100\%$ 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Err891	转子不平衡过高	<ul style="list-style-type: none"> 转子不平衡 $> 100\%$ 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门 仅对转速 $f = 0$ 应答

表格 52: 电子驱动装置错误消息

错误代码	不良现象	可能的原因	应对措施
Wrn001	已超过 TMS 加热时间	<ul style="list-style-type: none"> 超过了加热监控的内部计时器 	<ul style="list-style-type: none"> 检查操作条件 检查电源输入电压
Wrn003	TMS 温度无效	<ul style="list-style-type: none"> TMS 温度不在 5 °C 至 85°C 的允许范围内 TMS 温度传感器有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 检查操作条件 联系普发真空维修部门
Wrn007	欠压或停电	<ul style="list-style-type: none"> 电源故障 电源包尺寸不足 	<ul style="list-style-type: none"> 检查主电源盒的型号 检查电源输入电压
Wrn016	附件配置无效	<ul style="list-style-type: none"> 不允许的附件输出配置 	<ul style="list-style-type: none"> 检查所有附件输出的配置
Wrn018	工作优先顺序冲突	<ul style="list-style-type: none"> 已通过 [P:010]启动泵站, 但 E74 输入“启动/停止”开关断开(开路) 	<ul style="list-style-type: none"> 通过 E74“启动/停止”启动泵站 关闭 [P:010]
Wrn021	阻塞信号无效	<ul style="list-style-type: none"> 阻塞信号监视的信号在有效范围之外 	<ul style="list-style-type: none"> 检查密封气体监测的连接 检查密封气体供应
Wrn034	密封气流量过低	<ul style="list-style-type: none"> 密封气体监测信号有效, 但低于设定的阈值 [P:791] 	<ul style="list-style-type: none"> 检查并改善密封气体供应
Wrn045	电机高温	<ul style="list-style-type: none"> 冷却不足 	<ul style="list-style-type: none"> 改善冷却 检查操作条件
Wrn076	电子装置高温	<ul style="list-style-type: none"> 冷却不足 	<ul style="list-style-type: none"> 改善冷却 检查操作条件
Wrn089	不平衡度高	<ul style="list-style-type: none"> 转子不平衡 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Wrn097	泵信息无效	<ul style="list-style-type: none"> 内部通信错误 	<ol style="list-style-type: none"> 关停泵站 必须等待一段时间, 直到涡轮泵停止运转 断开电源 如果再次出现, 联系普发真空维修部门
Wrn098	泵信息不完整	<ul style="list-style-type: none"> 内部通信错误 	<ol style="list-style-type: none"> 关停泵站 必须等待一段时间, 直到涡轮泵停止运转 断开电源 如果再次出现, 联系普发真空维修部门
Wrn100	未达到最低速度	<ul style="list-style-type: none"> 将设定转速设定为低于泵特定的最低转速 	<ul style="list-style-type: none"> 检查 [P:707]或[P:717] 有效转速范围详见涡轮泵的技术数据
Wrn106	高转子温度	<ul style="list-style-type: none"> 高气流量 不允许的热辐射 不允许的磁场 	<ul style="list-style-type: none"> 检查操作条件
Wrn113	不准确的转子温度	<ul style="list-style-type: none"> 内部通信错误 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Wrn115	泵底座温度评估有误	<ul style="list-style-type: none"> 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Wrn116	轴承温度评估有误	<ul style="list-style-type: none"> 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Wrn117	泵底座高温	<ul style="list-style-type: none"> 冷却不足 选择了错误的气体模式 	<ul style="list-style-type: none"> 改善冷却 检查操作条件
Wrn118	最后阶段高温	<ul style="list-style-type: none"> 冷却不足 选择了错误的气体模式 	<ul style="list-style-type: none"> 改善冷却 检查操作条件
Wrn119	轴承高温	<ul style="list-style-type: none"> 冷却不足 选择了错误的气体模式 密封气体流量不足 	<ul style="list-style-type: none"> 改善冷却 检查操作条件
Wrn143	工作液泵温度过高	<ul style="list-style-type: none"> 冷却不足 	<ul style="list-style-type: none"> 改善冷却
Wrn168	严重延迟	<ul style="list-style-type: none"> 压力上升速度过高 放气速度过高 	<ul style="list-style-type: none"> 检查放气率 调整泵的放气速度
Wrn801	制动晶体管有缺陷	<ul style="list-style-type: none"> 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Wrn806	制动电阻有缺陷	<ul style="list-style-type: none"> 设备有缺陷 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Wrn807	校准需求	<ul style="list-style-type: none"> 校准已过期 	<ul style="list-style-type: none"> 从静止开始校准涡轮泵
Wrn890	安全轴承磨损过高	<ul style="list-style-type: none"> 安全轴承磨损 > 75 % 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门
Wrn891	高转子不平衡	<ul style="list-style-type: none"> 转子不平衡 > 75 % 	<ul style="list-style-type: none"> 联系普发真空维修部门

表格 53: 电子驱动装置警告信息

8.3 使用控制单元作业时的警告和故障信息

除了电子驱动单元上的设备特定警告和错误信息外, 通过相连接的控制单元显示附加的信息。

指示符	不良现象	可能的原因	应对措施
* 警告 F110 *	压力计	<ul style="list-style-type: none"> ● 压力计故障 ● 在运行过程中与压力计的连接断开 	<ul style="list-style-type: none"> ● 检查电缆连接 ● 在连接压力计后进行重启 ● 完全更换压力计
错误 E040	硬件错误	<ul style="list-style-type: none"> ● 外部 RAM 错误 	<ul style="list-style-type: none"> ● 联系普发真空维修部门
错误 E042	硬件错误	<ul style="list-style-type: none"> ● EPROM 校验和错误 	<ul style="list-style-type: none"> ● 联系普发真空维修部门
错误 E043	硬件错误	<ul style="list-style-type: none"> ● E²PROM 写入错误 	<ul style="list-style-type: none"> ● 联系普发真空维修部门
错误 E090	内部设备错误	<ul style="list-style-type: none"> ● RAM 不够大 ● 单元已连接到错误的电子驱动单元上 	<ul style="list-style-type: none"> ● 联系普发真空维修部门 ● 将单元连接到正确的电子驱动单元
错误 E698	通信错误	<ul style="list-style-type: none"> ● 电子驱动单元无响应 	<ul style="list-style-type: none"> ● 联系普发真空维修部门

表格 54: 警告和故障信息

9 普发真空服务解决方案

我们致力于提供一流的服务

真空组件具有很高的使用寿命，而且停机时间很短，这是您对我们提出的明确期望。我们将以性能卓越的产品和优质的服务来满足您的需求。

我们总是努力使我们的核心竞争力、在真空组件方面的服务达到完美。我们的服务远不会在购买了普发真空产品后结束。它常常在此时才真正开始。当然是以久经考验的普发真空质量提供服务。

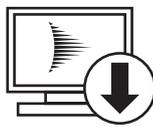
我们的专业销售和服务人员遍布全球，随时为您提供帮助。普发真空将提供一个从原厂备件到服务合约的全方位服务包。

欢迎您随时联系普发真空服务部门

无论是由我们现场服务部门提供的预防性现场检修服务，还是采用新型替换产品进行快速更换或者在您附近的服务中心进行维修 - 您将有机会来确保您设备的可用性。详细信息以及地址见我们主页上普发真空服务一栏。

您将从您的普发真空联系人那里获得针对价廉质优的快速解决方案的指导。

为了迅速流畅地处理服务流程，我们推荐您采用下列步骤：



1. 请下载最新的表单模板。
 - 服务需求流程
 - 服务申请和产品返回
 - 污染声明



- a) 拆下所有附件(所有不属于原厂备件的零件)。
 - b) 必要时将工作流体/润滑剂排放出来。
 - c) 必要时将冷却液排放出来。
2. 填写服务要求和污染声明。



3. 请通过电子邮件、传真或邮件将表单发送至您当地的服务中心。

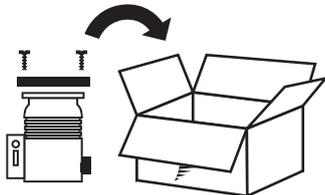


4. 您将收到一份来自普发真空的回复。

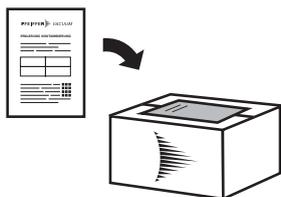
PFEIFFER VACUUM

寄出被污染的产品

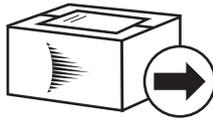
对于受到生物污染、爆炸性污染或放射性污染的产品，原则上不接受。如果产品受到了污染，或者缺乏污染声明，那么，普发真空将进行一次去污操作，费用将由用户承担。



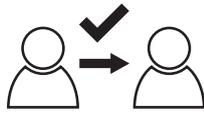
5. 请按照污染声明规定来准备产品的运输。
 - a) 采用氮气或干燥空气对泵进行中和。
 - b) 对所有开口进行气密性封闭。
 - c) 采用合适的保护薄膜封闭产品。
 - d) 请仅采用合适的、稳固的运输箱包装产品。
 - e) 请遵守有效的运输条件。



6. 请将污染声明张贴在包装外部。



7. 现在, 请将您的产品发送至您当地的服务中心。



8. 您将收到一份来自普发真空的回复。

PFEIFFER  VACUUM

我们的销售及供货条款以及真空设备和组件的维修和保养条款适用于所有服务订单。

欧共体符合性声明

本符合性声明是由制造商全权负责发布的。
该类型产品声明：

电子驱动单元
TC 1200 DN

特此声明，所列产品符合下述**欧盟指令**的所有相关规定。

电磁兼容指令 2014/30/EU
低压 2014/35/EC
2011/65/EU 某些有害物质的使用限制
2015/863/EU 某些有害物质的使用限制, 委托指令

统一标准和适用的国家标准和规范：

DIN EN ISO 12100 : 2011
DIN EN 1012-2 : 2011
DIN EN IEC 61000-3-2 : 2019
DIN EN 61000-3-3 : 2020
DIN EN 61010-1 : 2020
DIN EN 61326-1 : 2013

DIN EN 62061 : 2016
DIN ISO 21360-1 : 2016
ISO 21360-4 : 2018
DIN EN IEC 63000 : 2019
Semi F47-0200
Semi S2-0706

签名



(Daniel Sälzer)
Geschäftsführer

Pfeiffer Vacuum GmbH
(普发真空有限公司)
Berliner Straße 43
35614 Asslar
Germany

Asslar, 2022-11-24



英国符合性声明

本符合性声明是由制造商全权负责发布的。

该类型产品声明：

电子驱动单元

TC 1200 DN

特此声明，所列产品符合下述**英国指令**的所有相关规定。

电气设备(安全)条例 2016

电磁兼容条例 2016

电气和电子设备中限制使用某些危险物质条例 2012

应用标准和规格：

EN ISO 12100:2010

EN IEC 62061:2021

EN 1012-2+A1:1996

ISO 21360-1:2020

EN IEC 61000-3-2+A1:2019

ISO 21360-4:2018

EN 61000-3-3+A2:2013

IEC 63000:2018

EN 61010-1+A1:2017

Semi F47-0200

EN IEC 61326-1:2021

Semi S2-0706

制造商在英国的授权代表和编撰技术文件的授权代理是 Pfeiffer Vacuum Ltd, 16 Plover Close, Interchange Park, MK169PS Newport Pagnell。

签名



Pfeiffer Vacuum GmbH
(普发真空有限公司)

Berliner Straße 43
35614 Asslar
Germany

(Daniel Sälzer)

Asslar, 2022-11-24

总经理

**UK
CA**

VACUUM SOLUTIONS FROM A SINGLE SOURCE

Pfeiffer Vacuum stands for innovative and custom vacuum solutions worldwide, technological perfection, competent advice and reliable service.

COMPLETE RANGE OF PRODUCTS

From a single component to complex systems:

We are the only supplier of vacuum technology that provides a complete product portfolio.

COMPETENCE IN THEORY AND PRACTICE

Benefit from our know-how and our portfolio of training opportunities!

We support you with your plant layout and provide first-class on-site service worldwide.

ed. C - Date 2304 - P/N:PT0353BZH



Are you looking for a
perfect vacuum solution?
Please contact us

Pfeiffer Vacuum GmbH
Headquarters • Germany
T +49 6441 802-0
info@pfeiffer-vacuum.de

www.pfeiffer-vacuum.com

PFEIFFER  **VACUUM**