

ENGINEERING TOMORROW



VLT[®]AutomationDrive FC300 PID tilslutning og programmerings eksempler



VLT[®] AutomationDrive FC300



Classified as Business



Indholdsfortegnelse

Forord
Forbindelsesoversigt4
Initialisering af frekvensomformeren5
Tilslutning af motorbeskyttelse6
Proces PI regulering – Intern setpunkt, feedback på kl.53 (0-10 V)7
Proces PI regulering internt setpunkt, feedback på kl.54 (4-20 mA)8
Proces PI regulering , eksternt setpunkt (0-10 V), feedback på kl.54 (4-20 mA)
Hastighed PI regulering med enkoder feedback



Forord

Denne manual er lavet som hjælp til forskellige generelle programmerings situationer. Der skal selvfølgelig altid tages hensyn de aktuelle applikationer og de forhold der gør sig gældende i det pågældende anlæg eller styring.

Den er ikke dækkende for alle funktioner i drevet, kun det mest almindeligt anvendte funktioner.

Danfoss tager ikke ansvar for havari eller funktionsfejl i forhold til udenforstående forhold i styringer og reguleringer.

Alle tilslutningseksemplerne er lavet ud fra den betingelse, at frekvensomformeren er blevet initialiseret, så derfor er allerede fabriksindstillede parametre ikke beskrevet i de enkelte eksempler.

Det er altid en god ide at have den opdaterede dokumentation med sig når man skal idriftsætte eller programmere en VLT[®]. Tjek altid vores hjemmeside for ny dokumentation.

Vi håber at eksemplerne er til hjælp og inspiration, og vil meget gerne modtage feedback hvis der er fejl eller forbedringsforslag. Brug endelig nedenstående mail og hvis der er behov for yderlig hjælp eller spørgsmål kan vi kontaktes på følgende:

Teknisk rådgivning og produktsupport	6991 8600
Ordrebehandling, prisforespørgsel etc	6991 8080
Service og bestilling af servicetekniker	6991 8600

Service udenfor normal abningstid. ------ 6991 8600- der henviser til vor servicevagt!

Brug vores hjemmeside www.vlt.dk Eller kontakt os på kundeservice.dk@danfoss.com

ENGINEERING TOMORROW





Illustration 2.4 Basic Wiring Schematic Drawing.

A = Analog, D = Digital

Klemme 37 bruges til safe stop funktion, se Design guide for mere info.

* Klemme 37 findes ikke i VLT[®] AutomationDrive FC301 (undtagen kapslingstørrelse A1). Relæ 2 og klemme 29 findes ikke i VLT[®] AutomationDrive FC301.



Danfoss

Initialisering af frekvensomformeren

Før vi starter op med at programmere VLT[®] frekvensomformeren er det altid en god idé at få nulstillet alle parametrene til deres fabriksindstilling, også selvom der lige nu er spænding på for første gang.

Derfor skal vi have lavet det vi kalder en "Initialisering" som det første. Følg vejledningen herefter.

- 1. Gå ind i "Main menu" og find parameter 14-22, "Driftstilstand"
- 2. Tryk "ok" og ændre indstillingen til "Initialisering"
- 3. Tryk "ok" igen for at gemme.
- 4. Sluk for VLT[®] frekvensomformeren og vent til displayet er sort.
- 5. Tænd nu igen og vent til der vises en Alarm 80 i displayet.
- 6. VLT[®] frekvensomformeren er nu resat.
- 7. Tryk på reset knappen og du er nu klar til at forsætte programmeringen.







Tilslutning af motorbeskyttelse

Motorbeskyttelsen kan indbygges ved hjælp af forskellige teknikker: En PTC- eller KTY-føler (se også afsnittet KTY følertilslutning) i motorviklingerne, en mekanisk termoafbryder (af typen Klixon) eller den interne motorbeskyttelse (elektronisk termorelæ ETR).

Alle tilslutningseksemplerne i detter lavet med den interne motorbeskyttelse (ETR). Tilslutning af PTC termistor/ klixon beskrives her.

Der kan bruges både Analoge og digitale indgange for tilslutning af føler og både 10 V og 24 V forsyningsspænding. Se afsnittet Motortemperatur i FC300 programming guiden for yderligere informationer.

Her er vist 3 eksempler, et med intern motorbeskyttelse, et med ekstern analog tilslutning og et med ekstern digital tilslutning.



Proces PI regulering – Intern setpunkt, feedback på kl.53 (0-10 V)

- 1. VLT[®] Frekvensomformerens forsyning og motorkabler tilsluttes forskriftsmæssigt korrekt. (Se betjeningsvejledning eller designguide)
- 2. Start med lave en total reset af alle parametre følg vejledningen på side 3 hvis du er i tvivl.

FC3	00			Relevante Parametre		
+24 V	12 Ø	5		Par	Funktion	Indstilling
+24 V	13 Ø	5				
				Generelle indstillinger		ger
D-IN	18 Ø		Start			
D-IN	19 Ø	5		0-01	Sprog	Dansk [3]
COM	20 @) -				Reference enhed
D-IN	2/ 0		Friløbsstop	0-20	Reference/setpunkt udlæsn.	[1601]
D-IN	29 0	0				Feedback enhed
D-IN	32 10	<u>,</u>		0-24	Feedback udlæsn.	[1652]
	×270	, ,		0-02	Hastigheds enhed	Hz [1]
D-IN	57 k	,			Motorparametre	9
+10 V	50 0	5	0-10 V	1-20	Motoreffekt	Aflæs mærkeplade
A-IN	530	5		1-22	Motorspænding	Aflæs mærkeplade
A-IN	54 0	5		1-23	Motorfrekvens	Aflæs mærkeplade
СОМ	55 Ø	5		1-24	Motorstrøm	Aflæs mærkeplade
		1		1-25	Motor nominel omdr.	Aflæs mærkeplade
A-OUT	42 Ø	5			Automatisk motor	Kompl.motortilp. til
A-COM	39 Ø	5		1-29	tilpasning	[1]
				1-90	Motorbeskyttelse	ETR trip 1 [4]
				Genr	nemfør den automatiske tilpa	sning ved af følge
	1 <u>Ø</u>	5		ar	nvisningerne på displayet (hu	sk lus på kl.27)
*Relæ 1 _/	2 Ø	5		Konfigurering og skalerings parametre		
	3 @)		1-00	Konfigurations indstilling	Proces [3]
	4 0			1-03	Momentkarakteristik	Auto energi optim [2]
*Polm 2		, ,		3-01	Enhed fra transmitter	f. eks Bar [71]
		5		3-02	Transmitterens min. værdi	eks. 0 Bar
		,		3-03	Transmitterens max. værdi	eks.10 Bar
		4		3-10/0	Setpunkt i %	eks. 45 % = 4,5 Bar
* Relæ1				3-15	Referencekilde	Ingen funktion [0]
Maks. 240 VA	AC/2A			3-41	Rampe 1 op	1 sek.
				3-42	Rampe 1 ned	1 sek.
*Relæ2 K	un FC302			4-12	Min. Hastighed	Indstil ønsket min. Hz
NO: 400 VAC	/2A			4-14	Max. Hastighed	Indstil ønsket max. Hz
NC: 240 VAC	/2A				min. værdi transmitter	
				6-12	signal	0 V
* KL.37				6-14	Klemme53 lav værdi	eks. 0 Bar
FC302 S	tandard			6-15	Klemme 53 høj værdi	eks.10 Bar
FC301 K	un i kapslin	g.A1		6-16	Filter tidskonstant	2 sek.
				7-20	Angiv analog indgang	kl.53 [1]
				7-30	PID normal/invers styring	Normal [0]
				7-33	Proportionalfaktor	1 - 2 (erfaringstal)
				7-34	Integraltid	10 - 20 (erfaringstal)



Proces PI regulering internt setpunkt, feedback på kl.54 (4-20 mA)

- 1. VLT[®] Frekvensomformerens forsyning og motorkabler tilsluttes forskriftsmæssigt korrekt. (Se betjeningsvejledning eller designguide)
- 2. Start med lave en total reset af alle parametre følg vejledningen på side 3 hvis du er i tvivl.



Relevante Parametre					
Par	Funktion	Indstilling			
Generelle indstillinger					
0-01	Sprog	Dansk [3]			
		Reference enhed			
0-20	Reference/setpunkt udlæsn.	[1601]			
0.24	Foodlage de vedles en	Feedback enhed			
0-24	Feedback udlæsh.	[1652]			
0-02	Hastigheds enhed	Hz [1]			
1 20	Motorparametre				
1-20	Motoreffekt	Aflæs mærkeplade			
1-22	Motorspænding	Aflæs mærkeplade			
1-23	Motorfrekvens	Aflæs mærkeplade			
1-24	Motorstrøm	Aflæs mærkeplade			
1-25	Motor nominel omdr.	Aflæs mærkeplade			
1 20	Automatisk motor	Kompl.motortilp. til			
1-29	uipasning Motorbosla/ttolso	[]] ETD trip 1 [4]			
1-90 Comm	Motorbeskyttelse	EIK uip I [4]			
ar	ivisningerne på displayet (hu	sk lus på kl.27)			
	Konfigurering og skalerings	sparametre			
1-00	Konfigurations indstilling	Proces [3]			
1-03	Momentkarakteristik	Auto energi optim [2]			
3-01	Enhed fra transmitter	f. eks Bar [71]			
3-02	Transmitterens min. værdi	eks. 0 Bar			
3-03	Transmitterens max. værdi	eks.10 Bar			
3-10/0	Setpunkt i %	eks. 45 % = 4,5 Bar			
3-15	Referencekilde	Ingen funktion [0]			
3-41	Rampe 1 op	1 sek.			
3-42	Rampe 1 ned	1 sek.			
4-12	Min. Hastighed	Indstil ønsket min. Hz			
4-14	Max. Hastighed	Indstil ønsket max. Hz			
	min. værdi transmitter				
6-22	signal	0 eller 4 mA			
6-24	Klemme 54 lav værdi	eks. 0 Bar			
6-25	Klemme 54 høj værdi	eks.10 Bar			
6-26	Filter tidskonstant	2 sek.			
7-20	Angiv analog indgang	kl.54 [2]			
7-30	PID normal/invers styring	Normal [0]			
7-33	Proportionalfaktor	1 - 2 (erfaringstal)			
7-34	Integraltid	10 - 20 (erfaringstal)			

Danfoss

Proces PI regulering , eksternt setpunkt (0-10 V), feedback på kl.54 (4-20 mA)

- 1. VLT[®] Frekvensomformerens forsyning og motorkabler tilsluttes forskriftsmæssigt korrekt. (Se betjeningsvejledning eller designguide)
- 2. Start med lave en total reset af alle parametre følg vejledningen på side 3 hvis du er i tvivl.

FC30	0		Relevante Parametre			
+24 V	12 Ø		Par	Funktion	Indstilling	
+24 V	13 Ø					
			Generelle indstillinger		ger	
D-IN	18 Ø-	Start				
D-IN	19 Ø		0-01	Sprog	Dansk [3]	
COM	200				Reference enhed	
D-IN	2/0-	Friløbsstop	0-20	Reference/setpunkt udlæsn.	[1601]	
D-IN	290				Feedback enhed	
	22 0		0-24	Feedback udlæsn.	[1652]	
	33 Ø **37 Ø		0-02	Hastigheds enhed	Hz [1]	
0-111	57 0			Motorparametre	•	
+10 V	50 Ø	0-10 V	1-20	Motoreffekt	Aflæs mærkeplade	
A-IN	53 Ø-		1-22	Motorspænding	Aflæs mærkeplade	
A-IN	54 Ø		1-23	Motorfrekvens	Aflæs mærkeplade	
СОМ	55 Ø-		1-24	Motorstrøm	Aflæs mærkeplade	
	П	4-20mA	1-25	Motor nominel omdr.	Aflæs mærkeplade	
A-OUT	42 Ø			Automatisk motor	Kompl.motortilp. til	
A-COM	39 Ø		1-29	tilpasning	[1]	
			1-90	Motorbeskyttelse	ETR trip 1 [4]	
			Genr	nemfør den automatiske tilpa	sning ved af følge	
	1 Ø		anvisningerne på displayet (husk lus på kl.27)			
				Konfigurering og skalering	sparametre	
	50		1-00	Konfigurations indstilling	Proces [3]	
_	4 Ø		1-03	Momentkarakteristik	Auto energi optim [2]	
Belæ 2 /_			3-01	Enhed fra transmitter	f. eks Bar [71]	
			3-02	Transmitterens min. værdi	eks. 0 Bar	
	° ~		3-03	Transmitterens max. værdi	eks.10 Bar	
					Analog indgang 53	
* Relæ1			3-15	Referencekilde	[1]	
Maks. 240 VAC	C/2A		3-41	Rampe 1 op	1 sek.	
			3-42	Rampe 1 ned	1 sek.	
* Relæ 2 Ku	n FC302		4-12	Min. Hastighed	Indstil ønsket min. Hz	
NO: 400 VAC/2	2A		4-14	Max. Hastighed	Indstil ønsket max. Hz	
NC: 240 VAC/2	2A			min. værdi transmitter		
* * 1/1 0 =		×	6-22	signal	0 eller 4 mA	
* * KL.37			6-24	Klemme 54 lav værdi	eks. 0 Bar	
FC302 Sta	andard n i kanaling	A.1	6-25	Klemme 54 høj værdi	eks.10 Bar	
FCSUI KU	n i kapsiing	. A1	6-26	Filter tidskonstant	2 sek.	
			7-20	Angiv analog indgang	kl.54 [2]	
			7-30	PID normal/invers styring	Normal [0]	
Husk at indstil	lie 5202 (A	54) til "ON"	7-33	Proportionalfaktor	1 - 2 (erfaringstal)	
= strøm indga	ang. Se side	e 5	7-34	Integraltid	10 - 20 (erfaringstal)	



Hastighed PI regulering med enkoder feedback

- 1. VLT[®] Frekvensomformerens forsyning og motorkabler tilsluttes forskriftsmæssigt korrekt. (Se betjeningsvejledning eller designguide)
- 2. Start med lave en total reset af alle parametre følg vejledningen på side 3 hvis du er i tvivl.

FC300	1			
+24 V	12 Ø			
+24 V	13 Ø			
D-IN	18 Ø		Start	
D-IN	19 Ø			
COM	20 Ø			
D-IN	27 Ø	\rightarrow	Friløbsstop	
D-IN	29 Ø			
D-IN	32 Ø			
D-IN	33 Ø			
D-IN	**37 Ø-			
			Li	
+10 V	50 Ø		10 - 30 V	
A-IN	53 Ø		Inkremental	
A-IN	54 Ø		Enkoder	
СОМ	55 Ø			
	4210			
	39 0			
	H			
	10			
*Pol_ 1	20			
	2 Ø			
	4 Ø			
*Belæ 2 /	— 5Ø			
	— 6Ø			
* Relæ1				
Maks. 240 VAC/	2A			
	56262			
~Kelæ Z Kun	FC302			
NC: 400 VAC/2F	•			
VC: 240 VAC/2A	ι.			
* KL.37				
FC302 Stan	dard			
FC301 Kun	i kapsling	. A1		
	otrono		rings	
PiD param		er opume	nings	
parametre. De ændres afhængig af				
motorstørrelse.				
Tag derfor	altid udg	gangspun	kt i det	
som de er fo	orudinds	stillet til o	g	
			-	

Relevante Parametre					
Par	Funktion	Indstilling			
Generelle indstillinger					
0-01	Sprog	Dansk [3]			
		Reference enhed			
0-20	Reference/setpunkt udlæsn.	[1601]			
		Feedback enhed			
0-24	Feedback udlæsn.	[1652]			
	Motorparametre	2			
1-20	Motoreffekt	Aflæs mærkeplade			
1-22	Motorspænding	Aflæs mærkeplade			
1-23	Motorfrekvens	Aflæs mærkeplade			
1-24	Motorstrøm	Aflæs mærkeplade			
1-25	Motor nominel omdr.	Aflæs mærkeplade			
	Automatisk motor	Kompl.motortilp. til			
1-29	tilpasning	[1]			
1-90	Motorbeskyttelse	ETR trip 1 [4]			
Genr	nemfør den automatiske tilpa	sning ved af følge			
aı	nvisningerne på displayet (hu	sk lus på kl.27)			
	Konfigurering og skalering	sparametre			
		Hastighed lukket			
1-00	Konfigurations indstilling	sløjfe [1]			
3-00	Referenceområde	Min – Max [0]			
3-15	Referencekilde	Ingen funktion [0]			
		Indstil ønsket min.			
4-11	Min. Hastighed	RPM			
		Indstil ønsket max.			
4-13	Max. Hastighed	RPM			
- 70	Klemme 32/33 Pulser /	A flass a ⁸ such a slav			
5-70	Umar.	Aflæs på enkoder			
5 71	rotning	Modurat [0]			
5-71					
7-00	feedbackkilde	24v enkoder			
/ 00	Hastighed PID P	*Afhængig af			
7-02	forstærkning	motorstørrelse			
7-03	Hastighed PID L Tid	*8 ms			
		*Afhængig af			
7-04	Hastidgheds PID d. tid	motorstørrelse			
	Hastigheds, PID –				
7-06	lavpasfiltertid	* 10 ms.			