ENGINEERING TOMORROW

คู่มือการใช้งาน

VLT® AutomationDrive FC 302

90–315 kW, ขนาดกรอบหุ้ม D1h–D8h

www.DanfossDrives.com

ข้อมูล

1 บทนำ 4

1.1 จุดประสงค์ของคู่มือ 4
1.2 แหล่งข้อมูลเพิ่มเติม 4
1.3 คู่มือและเวอร์ชันของซอฟต์แวร์ 4
1.4 การอนุมัติและการรับรอง 4
1.5 การกำจัดทิ้ง 4

2 ความปลอดภัย 5

2.1 สัญลักษณ์ความปลอดภัย 5
2.2 เจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการ 5
2.3 คำเตือนเกี่ยวกับความปลอดภัย 5

3 ภาพรวมของผลิตภัณฑ์ 7

3.1 จุดประสงค์การใช้งาน 7
3.2 พิกัดกำลัง น้ำหนัก และขนาด 7
3.3 มุมมองภายในของชุดขับ D1h 9
3.4 มุมมองภายในของชุดขับ D2h 10
3.5 มุมมองของชั้นควบคุมในชุดขับ D1h–D8h 11
3.6 ตู้เสริมแบบขยาย 12
3.7 แผงควบคุมหน้าเครื่อง (LCP) 13
3.8 เมนู LCP 15

4 การติดตั้งเชิงกล 16

4.1 รายการที่ให้มาในกล่องบรรจุ 16
4.2 เครื่องมือที่ต้องใช้ 17
4.3 การจัดเก็บ 17
4.4 สภาพแวดล้อมการทำงาน 17
4.5 ข้อกำหนดในการติดตั้งและการระบายความร้อน 18
4.6 การยกชุดขับ 19
4.7 การติดตั้งชุดขับ 20

5 การติดตั้งทางไฟฟ้า 23

5.1 คำแนะนำเพื่อความปลอดภัย 23
5.2 การติดตั้ง EMC อย่างถูกต้อง 23
5.3 ผังการเดินสาย 26
5.4 การเชื่อมต่อกับกราวด์ 27
5.5 การเชื่อมต่อมอเตอร์ 29
5.6 การเชื่อมต่อแหล่งจ่ายไฟหลักกระแสสลับ 31
5.7 การเชื่อมต่อขั้วต่อแบบคืนพลังงานกลับ/การแบ่งโหลด 33
5.8 ขนาดขั้วต่อ 35

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5.9 การเดินสายควบคุม 63

6 รายการตรวจสอบก่อนสตาร์ท 68

7 การทดสอบเพื่อใช้งาน 69

7.1 การจ่ายไฟ 69
7.2 การตั้งโปรแกรมชุดขับ 69
7.3 การทดสอบก่อนการเริ่มต้นระบบ 71
7.4 การสตาร์ทระบบ 72
7.5 การตั้งค่าพารามิเตอร์ 72

8 ตัวอย่างรูปแบบการเดินสาย 74

8.1 การตั้งโปรแกรมระบบชุดขับวงรอบปิด 74
8.2 รูปแบบการเดินสายสำหรับการปรับให้เหมาะสมกับมอเตอร์โดยอัตโนมัติ (AMA) 74
8.3 รูปแบบการเดินสายสำหรับค่าอ้างอิงความเร็วอนาล็อก 75
8.4 รูปแบบการเดินสายสำหรับการสตาร์ท/หยุด 75
8.5 รูปแบบการเดินสายสำหรับการรีเซ็ตสัญญาณเตือนจากภายนอก 77
8.6 รูปแบบการเดินสายสำหรับค่าอ้างอิงความเร็วโดยใช้โพเทนชิโอมิเตอร์ด้วยตนเอง 77
8.7 รูปแบบการเดินสายสำหรับการเพิ่มความเร็ว/การลดความเร็ว 78
8.8 รูปแบบการเดินสายสำหรับการเชื่อมต่อเครือข่าย RS-485 78
8.9 รูปแบบการเดินสายสำหรับเทอร์มิสเตอร์ของมอเตอร์ 79
8.10 รูปแบบการเดินสายสำหรับชุดค่าสั่งรีเลย์ที่มีการควบคุม Smart Logic 79
8.11 รูปแบบการเดินสายสำหรับการควบคุมเบรคเชิงกล 80
8.12 รูปแบบการเดินสายสำหรับเอ็นโคดเดอร์ 80
8.13 รูปแบบการเดินสายสำหรับขีดจำกัดของแรงบิดและหยุด 81

9 การบำรุงรักษา การวินิจฉัย และการแก้ไขปัญหา 82

9.1 การบำรุงรักษาและการบริการ 82
9.2 แผงเข้าใช้แผ่นระบายความร้อน 82
9.3 ข้อความแสดงสถานะ 83
9.4 ประเภทคำเตือนและสัญญาณเตือน 85
9.5 รายการคำเตือนและสัญญาณเตือน 86
9.6 การแก้ไขปัญหา 96

10 ข้อมูลจำเพาะ 99

10.1 ข้อมูลทางไฟฟ้า 99
10.2 แหล่งจ่ายไฟสายหลัก 104
10.3 เอาท์พุทมอเตอร์และข้อมูลแรงบิด 105
10.4 สภาวะแวดล้อม 105
10.5 ข้อมูลจำเพาะสายเคเบิล 106
10.6 อินพุท/เอาท์พุทส่วนควบคุมและข้อมูลควบคุม 106
10.7 ฟิวส์และเซอร์กิตเบรกเกอร์ 109

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

10.8 แรงบิดขันแน่น 111
10.9 ขนาดของกรอบหุ้ม 112

11 ภาคผนวก 147
11.1 คำย่อ และรูปแบบ 147
11.2 การตั้งค่าพารามิเตอร์ค่ามาตรฐานสำหรับรุ่นนานาชาติ/อเมริกาเหนือ 148
11.3 Parameter Menu Structure 148

ดัชนี 154

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

1

1 บทนำ

1.1 จุดประสงค์ของคู่มือ

คู่มือการใช้งานเล่มนี้มีข้อมูลของการติดตั้งและการทดสอบเพื่อใช้งานอย่างปลอดภัยของชุดขับ VLT®

คู่มือการใช้งานนี้มีจุดประสงค์สำหรับการใช้งานโดยเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการเท่านั้น อ่านและปฏิบัติตามคู่มือการใช้งานนี้เพื่อการใช้งานเครื่องอย่างปลอดภัยและเป็นมืออาชีพ ให้ความใส่ใจเป็นพิเศษกับคำแนะนำด้านความปลอดภัยและคำเตือนทั่วไป จัดเก็บคู่มือการใช้งานนี้ไว้กับชุดขับเสมอ

VLT® เป็นเครื่องหมายจดทะเบียนการค้า

1.2 แหล่งข้อมูลเพิ่มเติม

มีแหล่งข้อมูลอื่นๆ เพื่อให้เกิดความเข้าใจในการทำงานขั้นสูงและการตั้งโปรแกรมของชุดขับ

- *คู่มือการตั้งโปรแกรม* จะให้รายละเอียดที่ดีกว่าเกี่ยวกับวิธีทำงานกับพารามิเตอร์และตัวอย่างการใช้งานหลายๆ แบบ
- *คู่มือการออกแบบ* แสดงข้อมูลโดยละเอียดเกี่ยวกับความสามารถและและการทำงานเพื่อออกแบบระบบควบคุมมอเตอร์
- คำแนะนำให้ข้อมูลสำหรับการทำงานกับอุปกรณ์เสริม

เอกสารตีพิมพ์และคู่มือเพิ่มเติมสามารถขอได้จาก Danfoss ดู *drives.danfoss.com/knowledge-center/technical-documentation/* สำหรับรายการ

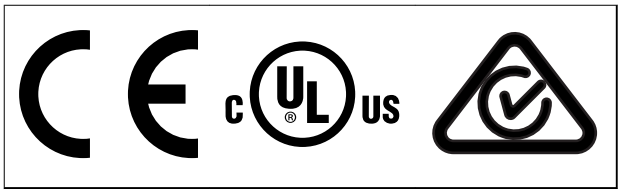
1.3 คู่มือและเวอร์ชันของซอฟต์แวร์

คู่มือนี้ได้รับการทบทวนและปรับปรุงเป็นระยะๆ เรายินดีรับฟังคำแนะนำเพื่อการปรับปรุงคู่มือของเราเสมอ *ตาราง 1.1* แสดงเวอร์ชันของคู่มือและเวอร์ชันของซอฟต์แวร์ที่เกี่ยวข้อง

เวอร์ชั่นคู่มือ	หมายเหตุ	เวอร์ชันของซอฟต์แวร์
MG34U5xx	ทดแทน MG34U4xx	8.12

ตาราง 1.1 คู่มือและเวอร์ชันของซอฟต์แวร์

1.4 การอนุมัติและการรับรอง



ตาราง 1.2 การอนุมัติและการรับรอง

มีการอนุมัติและการรับรองให้เพิ่มเติมอีกมาก ติดต่อตัวแทนจำหน่ายหรือสำนักงาน Danfoss ในประเทศของคุณ ชุดขับที่มีแรงดัน 525–690 V ได้รับการรับรอง UL สำหรับ 525–600 V เท่านั้น

ชุดขับสอดคล้องตามข้อกำหนดการเก็บรักษาหน่วยความจำความร้อน UL 61800-5-1 สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ดูได้ที่ส่วน *การป้องกันความร้อนสะสมของมอเตอร์* ใน *คู่มือการออกแบบ* เฉพาะของผลิตภัณฑ์

ประกาศ

ขีดจำกัดความถี่เอาท์พุท

เนื่องจากกฎระเบียบการควบคุมการส่งออก ความถี่เอาท์พุทของชุดขับจำกัดไว้ที่ 590 Hz สำหรับความต้องการที่เกิน 590 Hz ติดต่อ Danfoss

1.4.1 ความสอดคล้องกับมาตรฐาน ADN

สำหรับความสอดคล้องตามข้อตกลงของยุโรปเกี่ยวกับการขนส่งสินค้าอันตรายทางน้ำระหว่างประเทศ (ADN) ดู *การติดตั้งที่สอดคล้องตามมาตรฐาน ADN* ใน *คู่มือการออกแบบ*

1.5 การกำจัดทิ้ง

ไม่ควรกำจัดทิ้งอุปกรณ์ที่ประกอบด้วยชิ้นส่วนทางไฟฟ้าร่วมกับขยะทั่วไป
แต่ให้เก็บแยกต่างหากตามกฎหมายที่บังคับใช้ในปัจจุบันและในระดับท้องถิ่น

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

2 ความปลอดภัย

2.1 สัญลักษณ์ความปลอดภัย

สัญลักษณ์ต่อไปนี้ใช้ในคู่มือนี้:

⚠คำเตือน

ระบุถึงสถานการณ์ที่อาจเป็นอันตรายซึ่งอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บร้ายแรง

⚠ข้อควรระวัง

ระบุถึงสถานการณ์ที่อาจเป็นอันตราย ซึ่งอาจส่งผลให้เกิดการบาดเจ็บเล็กน้อยหรือปานกลาง นอกจากนี้ ยังอาจใช้เพื่อแจ้งเตือนถึงการดำเนินการที่ไม่ปลอดภัย

ประกาศ

บ่งบอกข้อมูลสำคัญ ซึ่งรวมถึงสถานการณ์ที่อาจส่งผลให้เกิดความเสียหายต่ออุปกรณ์หรือทรัพย์สิน

2.2 เจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการ

ต้องมีการขนส่ง การจัดเก็บ การติดตั้ง การทำงาน และการบำรุงรักษาที่ถูกต้องและไว้วางใจได้เพื่อการทำงานที่ไม่มีปัญหาและปลอดภัยของชุดขับ เฉพาะเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการเท่านั้นจึงจะได้รับอนุญาตให้ติดตั้งหรือใช้งานอุปกรณ์นี้ เฉพาะเจ้าหน้าที่ที่ได้รับอนุญาตเท่านั้นจึงจะสามารถให้บริการหรือซ่อมแซมอุปกรณ์นี้

เจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการหมายถึงเจ้าหน้าที่ที่ผ่านการอบรม ซึ่งได้รับอนุญาตให้ติดตั้ง ทดสอบเพื่อใช้งาน และจัดการอุปกรณ์ ระบบ และวงจรโดยสอดคล้องตามกฎหมายและกฎระเบียบที่เกี่ยวข้อง นอกจากนี้ เจ้าหน้าที่ต้องทำความเข้าใจกับคำแนะนำและมาตรการด้านความปลอดภัยที่อธิบายไว้ในคู่มือนี้เป็นอย่างดีแล้ว

เจ้าหน้าที่ที่ได้รับอนุญาตเป็นเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการ ซึ่งได้รับการฝึกอบรมจาก Danfoss เพื่อให้บริการแก่ผลิตภัณฑ์ของ Danfoss

2.3 คำเตือนเกี่ยวกับความปลอดภัย

⚠คำเตือน

แรงดันสูง

ชุดขับมีแรงดันสูงเมื่อเชื่อมต่อกับแหล่งไฟฟ้ากระแสสลับทางอินพุท แหล่งจ่ายไฟตรง การแบ่งรับภาระโหลด หรือมอเตอร์ถาวร หากการติดตั้ง การเริ่มต้นทำงาน และการบำรุงรักษาชุดขับ ไม่ได้ดำเนินการโดยเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บรุนแรง

- **การติดตั้ง การเริ่มต้นทำงาน และการบำรุงรักษาชุดขับต้องจัดการโดยเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการเท่านั้น**

⚠คำเตือน

การสตาร์ทโดยไม่ตั้งใจ

เมื่อชุดขับเชื่อมต่ออยู่กับแหล่งจ่ายไฟหลักกระแสสลับ แหล่งจ่ายไฟตรง หรือการแบ่งรับภาระโหลด มอเตอร์อาจสตาร์ทได้ทุกเมื่อ การสตาร์ทโดยไม่ตั้งใจในระหว่างการตั้งโปรแกรม การบริการ หรือการซ่อมแซมอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิต บาดเจ็บรุนแรง หรือความเสียหายต่อทรัพย์สินได้ มอเตอร์สามารถสตาร์ทผ่านทางสวิตช์ตัวนอก คำสั่งฟิลด์บัส สัญญาณอ้างอิงอินพุทจาก LCP หรือ LOP ผ่านทางการใช้งานระยะไกลโดยใช้ ซอฟต์แวร์การตั้งค่า MCT 10 หรือหลังจากเงื่อนไขฟอลต์ที่ลบออกแล้ว

เพื่อป้องกันการสตาร์ทมอเตอร์โดยไม่ตั้งใจ:

- **กดปุ่ม [Off/Reset] บน LCP ก่อนทำการตั้งโปรแกรมพารามิเตอร์**
- **ปลดการเชื่อมต่อชุดขับออกจากแหล่งจ่ายไฟฟ้าหลัก**
- **ดำเนินการเดินสายไฟและประกอบชิ้นส่วนชุดขับ มอเตอร์ และอุปกรณ์ชุดขับใดๆ ให้เสร็จสิ้นสมบูรณ์ก่อนเชื่อมต่อชุดขับกับแหล่งไฟฟ้ากระแสสลับ แหล่งจ่ายไฟตรง หรือการแบ่งรับภาระโหลด**

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

2

⚠คำเตือน

เวลาคายประจุ

ชุดขับมีตัวเก็บประจุดีซีลิงค์ที่จะยังคงมีประจุไฟอยู่แม้หลังจากตัดกระแสไฟของชุดขับแล้ว อาจมีแรงดันสูงอยู่แม้ว่าไฟแสดงสถานะคำเตือน LED จะดับแล้วก็ตาม หากไม่รอตามระยะเวลาที่ระบุหลังจากตัดการเชื่อมต่อไฟฟ้าก่อนดำเนินการให้บริการหรือซ่อมแซม อาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บรุนแรง

- **หยุดมอเตอร์**
- **ตัดการเชื่อมต่อแหล่งจ่ายไฟหลักกระแสสลับและแหล่งจ่ายไฟดีซีลิงค์ระยะไกล รวมถึงแบตเตอรี่สำรอง, UPS และการเชื่อมต่อดีซีลิงค์กับชุดขับอื่นๆ**
- **ตัดการเชื่อมต่อหรือล็อคมอเตอร์ PM**
- **รอให้คาพาซิเตอร์คายประจุจนหมด เวลารอต่ำสุดคือ 20 นาที**
- **ก่อนการดำเนินบริการหรืองานซ่อมแซมใดๆ ใช้อุปกรณ์วัดแรงดันไฟฟ้าที่เหมาะสมเพื่อให้แน่ใจว่าคาพาซิเตอร์คายประจุหมดสิ้นแล้ว**

⚠คำเตือน

อันตรายของกระแสรั่วไหล

กระแสรั่วไหลเกิน 3.5 mA หากไม่ดำเนินการต่อสายดินชุดขับอย่างเหมาะสมอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บรุนแรง

- **ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้มีการต่อสายดินของอุปกรณ์ไว้อย่างถูกต้องโดยช่างไฟฟ้าที่ได้รับการรับรอง**

⚠คำเตือน

อันตรายจากอุปกรณ์

การสัมผัสเพลาหมุนและอุปกรณ์ไฟฟ้าอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บรุนแรง

- **ต้องแน่ใจว่าการติดตั้ง การเริ่มต้นทำงาน และการบำรุงรักษาชุดขับโดยเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการและผ่านการฝึกอบรมเท่านั้น**
- **ต้องแน่ใจว่างานทางไฟฟ้าทั้งหมดสอดคล้องตามข้อกำกับทางไฟฟ้าในท้องถิ่นและระดับชาติ**
- **ปฏิบัติตามขั้นตอนในคู่มือนี้**

⚠คำเตือน

การหมุนของมอเตอร์โดยไม่ตั้งใจ

การหมุนในลักษณะกังหันลม

การหมุนของมอเตอร์ชนิดแม่เหล็กถาวรโดยไม่ตั้งใจทำให้เกิดแรงดันและสร้างประจุในเครื่อง อาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิต บาดเจ็บรุนแรง หรือความเสียหายต่ออุปกรณ์

- **ตรวจสอบว่ามอเตอร์ชนิดแม่เหล็กถาวรถูกปิดกั้นเพื่อป้องกันการหมุนโดยไม่ตั้งใจ**

⚠คำเตือน

อันตรายจากฟอลต์ภายใน

ในบางสถานการณ์ ฟอลต์ภายในอาจทำให้ส่วนประกอบระเบิดได้ หากไม่ดำเนินการจัดเก็บกรอบหุ้มปิดสนิทและปลอดภัยอย่างเหมาะสม อาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บรุนแรง

- **อย่าใช้งานชุดขับขณะประตูเปิดอยู่หรือแผงปิดอยู่**
- **ตรวจดูว่ากรอบหุ้มปิดสนิทอย่างเหมาะสมและปลอดภัยในระหว่างการใช้งาน**

⚠ข้อควรระวัง

พื้นผิวร้อนจัด

ชุดขับมีชิ้นส่วนโลหะที่ยังคงร้อนจัดแม้ปิดการทำงานของชุดขับแล้วก็ตาม หากไม่ปฏิบัติตามสัญลักษณ์อุณหภูมิสูง (รูปสามเหลี่ยมสีเหลือง) บนชุดขับ อาจส่งผลให้เกิดผิวหนังไหม้รุนแรง

- **ระวังชิ้นส่วนภายใน อย่างเช่น บัสบาร์ ยังอาจร้อนจัดแม้ปิดการทำงานของชุดขับแล้วก็ตาม**
- **พื้นผิวภายนอกที่มีป้ายสัญลักษณ์อุณหภูมิสูงติดอยู่ (รูปสามเหลี่ยมสีเหลือง) ร้อนจัดขณะใช้งานชุดขับและยังคงร้อนอยู่อีกชั่วครู่หลังการปิดเครื่อง**

ประกาศ

อุปกรณ์เสริมนิรภัยซีลด์แหล่งจ่ายไฟหลัก

ซีลด์แหล่งจ่ายไฟหลักมีให้ใช้งานสำหรับกรอบหุ้มโดยมีพิกัดการป้องกัน IP21/IP54 (ประเภท 1/ประเภท 12) ซีลด์แหล่งจ่ายไฟหลักคือฝาครอบที่ติดตั้งอยู่ภายในกรอบหุ้ม เพื่อให้การป้องกันการสัมผัสขั้วต่อไฟฟ้าโดยไม่ได้ตั้งใจ ตามข้อกำหนด BGV A2, VBG 4

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

3 ภาพรวมของผลิตภัณฑ์

3.1 จุดประสงค์การใช้งาน

ชุดขับเป็นตัวควบคุมมอเตอร์อิเล็กทรอนิกส์ที่แปลงอินพุทกระแสสลับเป็นตัวแปรเอาท์พุทรูปคลื่นกระแสสลับ ความถี่และแรงดันของเอาท์พุทได้รับการกำหนดเพื่อควบคุมความเร็วหรือแรงบิดของมอเตอร์ ชุดขับได้รับการออกแบบมาเพื่อ:

- กำหนดความเร็วมอเตอร์โดยตอบสนองกับค่าป้อนกลับระบบหรือคำสั่งระยะไกลจากตัวควบคุมภายนอก
- ตรวจสอบระบบและสถานะมอเตอร์
- ให้การป้องกันโหลดเกินของมอเตอร์

ชุดขับได้รับการออกแบบมาให้ใช้งานในอุตสาหกรรมและสภาพแวดล้อมเชิงพาณิชย์ โดยสอดคล้องเป็นไปตามกฎหมายและมาตรฐานในท้องถิ่น ชุดขับสามารถใช้ในระบบใช้งานเดี่ยวหรือเป็นส่วนหนึ่งของระบบติดตั้งหรือระบบใช้งานที่มีขนาดใหญ่ขึ้น ทั้งนี้ขึ้นกับการกำหนดรูปแบบ

ประกาศ

ในสภาพแวดล้อมที่พักอาศัย ผลิตภัณฑ์นี้สามารถทำให้เกิดการรบกวนของคลื่นวิทยุ ซึ่งในกรณีนี้จำเป็นต้องมีมาตรการบรรเทาการรบกวนเสริมเพิ่มเติม

การใช้งานในทางที่ผิดที่เป็นไปได้

อย่าใช้ชุดขับในการใช้งานที่ไม่เป็นไปตามสภาวะและสภาพแวดล้อมการใช้งานที่ระบุ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทุกอย่างเป็นไปตามสภาวะที่ระบุใน *บท 10 ข้อมูลจำเพาะ*

3.2 พิกัดกำลัง น้ำหนัก และขนาด

สำหรับขนาดกรอบหุ้มและพิกัดกำลังของชุดขับ ดูที่ *ตาราง 3.1* สำหรับขนาดเพิ่มเติม ดู *บท 10.9 ขนาดของกรอบหุ้ม*

ขนาดกรอบหุ้ม		**D1h**	**D2h**	**D3h**	**D4h**	**D3h**	**D4h**
กำลังที่พิกัด [kW]		**45–55 kW (200–240 V) 90–132 kW (380–500 V) 90–132 kW (525–690 V)**	**75–150 kW (200–240 V) 160–250 kW (380–500 V) 160–315 kW (525–690 V)**	**45–55 kW (200–240 V) 90–132 kW (380–500 V) 37–132 kW (525–690 V)**	**75–150 kW (200–240 V) 160–250 kW (380–500 V) 160–315 kW (525–690 V)**	**มีขั้วต่อแบบคืนพลังงานกลับหรือขั้วต่อการแบ่งโหลด[1)]**	
IP NEMA		21/54 ประเภท 1/12	21/54 ประเภท 1/12	20 โครงเครื่อง	20 โครงเครื่อง	20 โครงเครื่อง	20 โครงเครื่อง
ขนาดสำหรับการขนส่ง [มม. (นิ้ว)]	ความสูง	587 (23)	587 (23)	587 (23)	587 (23)	587 (23)	587 (23)
	ความกว้าง	997 (39)	1170 (46)	997 (39)	1170 (46)	1230 (48)	1430 (56)
	ความลึก	460 (18)	535 (21)	460 (18)	535 (21)	460 (18)	535 (21)
ขนาดชุดขับ [มม. (นิ้ว)]	ความสูง	893 (35)	1099 (43)	909 (36)	1122 (44)	1004 (40)	1268 (50)
	ความกว้าง	325 (13)	420 (17)	250 (10)	350 (14)	250 (10)	350 (14)
	ความลึก	378 (15)	378 (15)	375 (15)	375 (15)	375 (15)	375 (15)
น้ำหนักสูงสุด [กก. (ปอนด์)]		98 (216)	164 (362)	98 (216)	164 (362)	108 (238)	179 (395)

ตาราง 3.1 พิกัดกำลัง, น้ำหนัก และขนาด, ขนาดกรอบหุ้ม D1h-D4h

1) อุปกรณ์เสริมขั้วต่อแบบคืนพลังงานกลับ การแบ่งรับโหลด และเบรคไม่มีอยู่ในชุดขับ 200–240 V

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

3

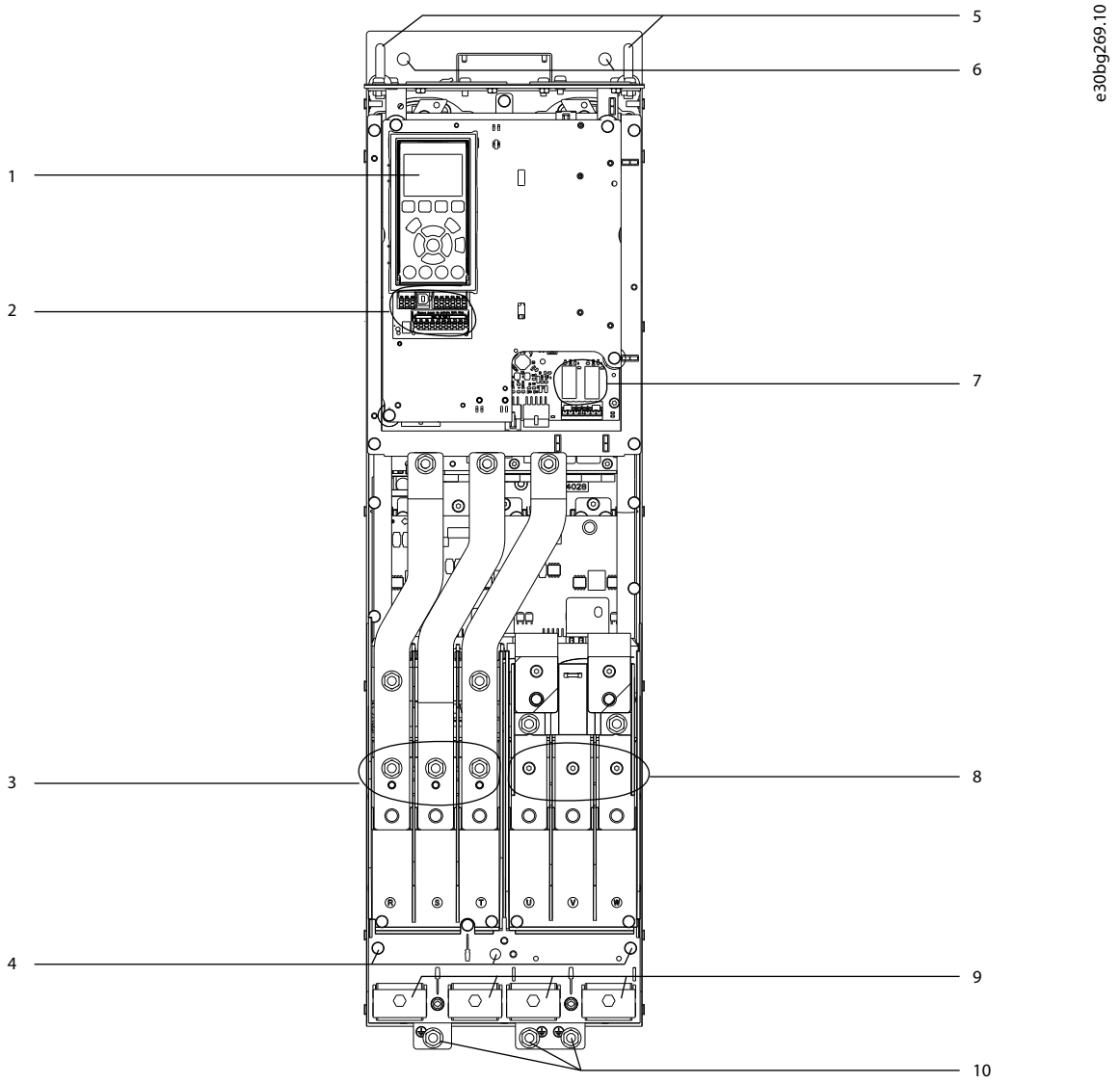
ขนาดกรอบหุ้ม		D5h	D6h	D7h	D8h
กำลังที่พิกัด [kW]		90–132 kW (380–500 V) 90–132 kW (525–690 V)	90–132 kW (380–500 V) 90–132 kW (525–690 V)	160–250 kW (380–500 V) 160–315 kW (525–690 V)	160–250 kW (380–500 V) 160–315 kW (525–690 V)
IP NEMA		21/54 ประเภท 1/12	21/54 ประเภท 1/12	21/54 ประเภท 1/12	21/54 ประเภท 1/12
ขนาดสำหรับการขนส่ง [มม. (นิ้ว)]	ความสูง	1805 (71)	1805 (71)	2490 (98)	2490 (98)
	ความกว้าง	510 (20)	510 (20)	585 (23)	585 (23)
	ความลึก	635 (25)	635 (25)	640 (25)	640 (25)
ขนาดชุดขับ [มม. (นิ้ว)]	ความสูง	1324 (52)	1665 (66)	1978 (78)	2284 (90)
	ความกว้าง	325 (13)	325 (13)	420 (17)	420 (17)
	ความลึก	381 (15)	381 (15)	386 (15)	406 (16)
น้ำหนักสูงสุด [กก. (ปอนด์)]		449 (990)	449 (990)	530 (1168)	530 (1168)

ตาราง 3.2 พิกัดกำลัง, น้ำหนัก และขนาด, ขนาดกรอบหุ้ม D5h-D8

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

3.3 มุมมองภายในของชุดขับ D1h

ภาพประกอบ 3.1 แสดงส่วนประกอบ D1h ที่เกี่ยวข้องกับการติดตั้งและการทดสอบการทำงานทั้งระบบ ภายในของชุดขับ D1h คล้ายคลึงกับภายในของชุดขับ D3h, D5h และ D6h ชุดขับพร้อมด้วยอุปกรณ์เสริมคอนแทคเตอร์ยังมีบล็อกขั้วต่อสำหรับช่องเสียบ (TB6) ด้วย สำหรับตำแหน่งของ TB6 ดู *บท 5.8 ขนาดขั้วต่อ*



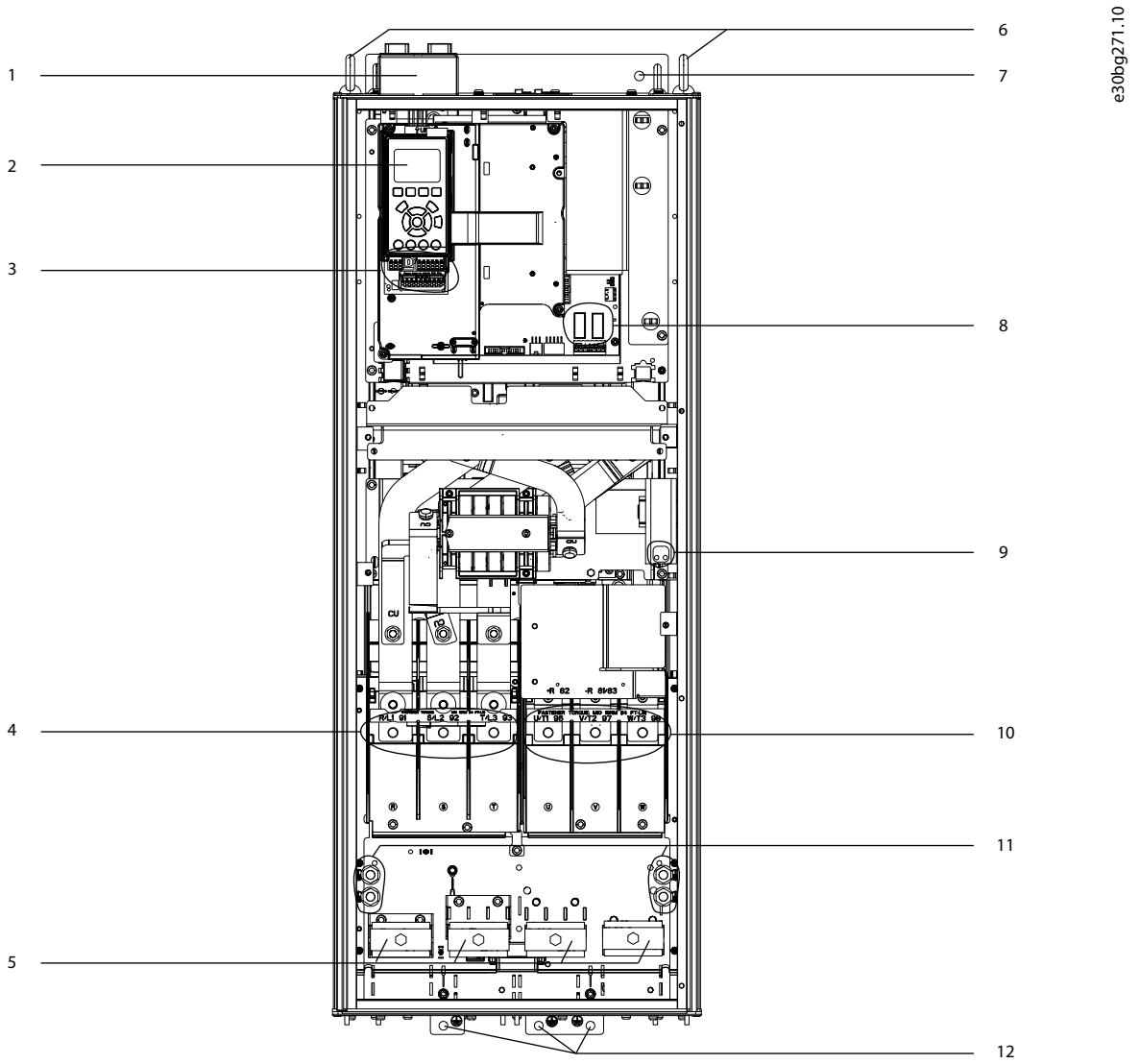
1	LCP (แผงควบคุมหน้าเครื่อง)	6	ช่องยึด
2	ขั้วต่อส่วนควบคุม	7	รีเลย์ 1 และ 2
3	ขั้วต่ออินพุทไฟฟ้าหลัก 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)	8	ขั้วต่อเอาท์พุทมอเตอร์ 96 (U), 97 (V), 98 (W)
4	ขั้วต่อกราวด์สำหรับ IP21/54 (ประเภท 1/12)	9	ตัวรัดสายเคเบิล
5	รูเกี่ยวสำหรับยก	10	ขั้วต่อกราวด์สำหรับ IP20 (โครงเครื่อง)

ภาพประกอบ 3.1 มุมมองภายในของชุดขับ D1h (คล้ายคลึงกับ D3h/D5h/D6h)

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

3.4 มุมมองภายในของชุดขับ D2h

ภาพประกอบ 3.2 แสดงส่วนประกอบ D2h ที่เกี่ยวข้องกับการติดตั้งและการทดสอบการทำงานทั้งระบบ ภายในของชุดขับ D2h คล้ายคลึงกับภายในของชุดขับ D4h, D7h และ D8h ชุดขับพร้อมด้วยอุปกรณ์เสริมคอนแทคเตอร์ยังมีบล็อกขั้วต่อสำหรับช่องเสียบ (TB6) ด้วย สำหรับตำแหน่งของ TB6 ดู *บท 5.8 ขนาดขั้วต่อ*



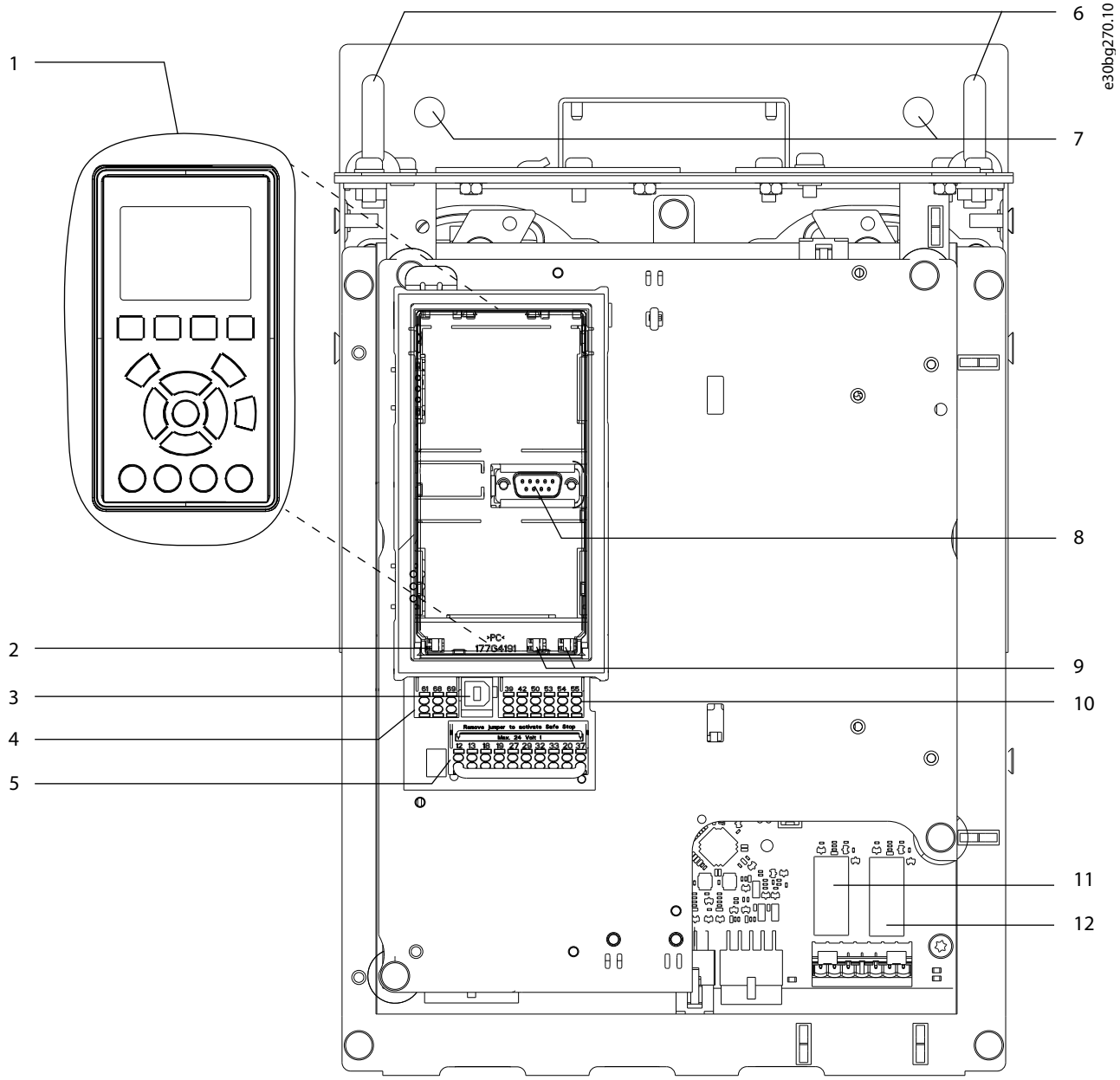
1	ชุดต่อเข้าด้านบนสำหรับฟิลด์บัส (อุปกรณ์เสริม)	7	ช่องยึด
2	LCP (แผงควบคุมหน้าเครื่อง)	8	รีเลย์ 1 และ 2
3	ขั้วต่อส่วนควบคุม	9	บล็อกขั้วต่อสำหรับฮีทเตอร์ต้านการควบแน่น (อุปกรณ์เสริม)
4	ขั้วต่ออินพุทไฟฟ้าหลัก 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)	10	ขั้วต่อเอาท์พุทมอเตอร์ 96 (U), 97 (V), 98 (W)
5	ตัวรัดสายเคเบิล	11	ขั้วต่อกราวด์สำหรับ IP21/54 (ประเภท 1/12)
6	รูเกี่ยวสำหรับยก	12	ขั้วต่อกราวด์สำหรับ IP20 (โครงเครื่อง)

ภาพประกอบ 3.2 มุมมองภายในของชุดขับ D2h (คล้ายคลึงกับ D4h/D7h/D8h)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

3.5 มุมมองของชั้นควบคุมในชุดขับ D1h–D8h

ชั้นควบคุมมีแป้นกด ซึ่งเรียกว่าแผงควบคุมหน้าเครื่องหรือ LCP และยังมีขั้วต่อส่วนควบคุม รีเลย์ และขั้วต่อต่างๆ ด้วย



1	แผงควบคุมหน้าเครื่อง (LCP)	7	ช่องยึด
2	สวิตช์เทอร์มิเนชั่น RS485	8	ขั้วต่อ LCP
3	ช่องเสียบ USB	9	สวิตช์อนาล็อก (A53, A54)
4	ช่องเสียบฟิลด์บัส RS485	10	ช่องเสียบ I/O อนาล็อก
5	I/O ดิจิตัล และแหล่งจ่ายไฟ 24 V	11	รีเลย์ 1 (01, 02, 03) บนการ์ดกำลัง
6	รูเกี่ยวสำหรับยก	12	รีเลย์ 2 (04, 05, 06) บนการ์ดกำลัง

ภาพประกอบ 3.3 มุมมองของชั้นควบคุม

3.6 ตู้เสริมแบบขยาย

หากชุดขับถูกสั่งซื้อพร้อมอุปกรณ์เสริมต่อไปนี้ ชุดขับจะถูกจัดส่งให้พร้อมกับตู้เสริมแบบขยายที่บรรจุส่วนประกอบเพิ่มเติม

- **ตัวสับเบรค**
- **ตัดแหล่งจ่ายไฟหลัก**
- **คอนแทคเตอร์**
- **ตัดแหล่งจ่ายไฟหลักพร้อมคอนแทคเตอร์**
- **เซอร์กิตเบรคเกอร์**
- **ขั้วต่อสำหรับคืนพลังงานกลับ**
- **ขั้วต่อการแบ่งรับภาระโหลด**
- **ตู้เดินสายที่มีขนาดใหญ่กว่าปกติ**
- **ชุดต่อหลายสาย**

ภาพประกอบ 3.4 **แสดงตัวอย่างชุดขับที่มีตู้อุปกรณ์เสริม**
ตาราง 3.3 **แสดงชุดขับแบบต่างๆ ที่มีอุปกรณ์เสริมเหล่านี้**

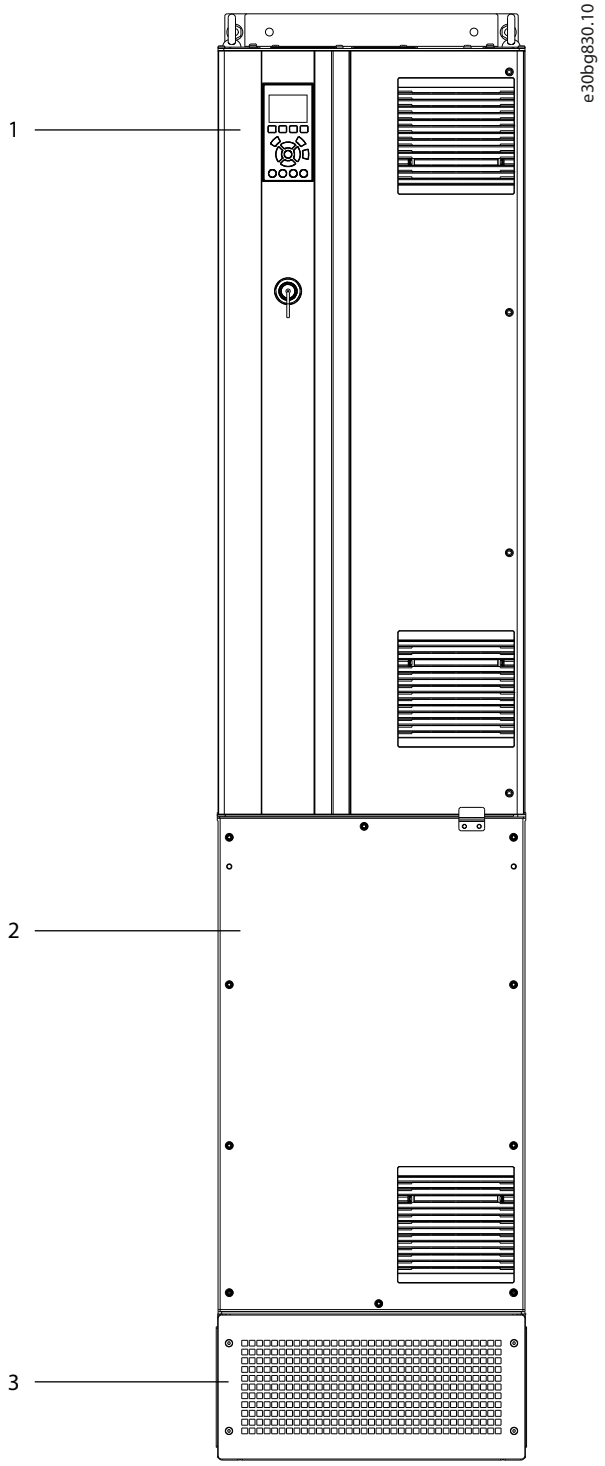
รุ่นชุดขับ	**อุปกรณ์เสริมที่เป็นไปได้**
D5h	เบรค, ตัดการเชื่อมต่อ
D6h	คอนแทคเตอร์, คอนแทคเตอร์ที่มีตัวตัดการเชื่อมต่อ, เซอร์กิตเบรคเกอร์
D7h	เบรค, ตัดการเชื่อมต่อ, ชุดต่อหลายสาย
D8h	คอนแทคเตอร์, คอนแทคเตอร์ที่มีตัวตัดการเชื่อมต่อ, เซอร์กิตเบรคเกอร์, ชุดต่อหลายสาย

ตาราง 3.3 ภาพรวมของอุปกรณ์เสริมแบบขยาย

ตัวแปลงความถี่ D7h และ D8h มีฐานขนาด 200 มม. (7.9 นิ้ว) สำหรับการติดตั้งบนพื้น

บนฝาด้านหน้าของตู้อุปกรณ์เสริมมีสลักนิรภัย หากชุดขับมีตัวตัดการเชื่อมต่อแหล่งจ่ายไฟหลักหรือเซอร์กิตเบรคเกอร์ให้มาด้วย สลักนิรภัยจะล็อคประตูตู้ขณะมีการจ่ายกระแสไฟเข้าชุดขับ ก่อนเปิดประตู เปิดตัวตัดการเชื่อมต่อหรือเซอร์กิตเบรคเกอร์เพื่อตัดการจ่ายไฟเข้าสู่ชุดขับ และต้องถอดฝาตู้อุปกรณ์เสริมออก

สำหรับชุดขับที่จัดซื้อพร้อมตัวตัดการเชื่อมต่อ คอนแทคเตอร์ หรือเซอร์กิตเบรคเกอร์ ป้ายชื่อจะมีรหัสประเภทสำหรับการเปลี่ยนชุดขับที่ไม่มีอุปกรณ์เสริม หากจำเป็นต้องเปลี่ยนชุดขับ สามารถถอดเปลี่ยนได้อย่างอิสระจากตู้อุปกรณ์เสริม



1	กรอบหุ้มชุดขับ
2	ตู้เสริมแบบขยาย
3	ฐาน

ภาพประกอบ 3.4 ชุดขับที่มีตู้เสริมแบบขยาย (D7h)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

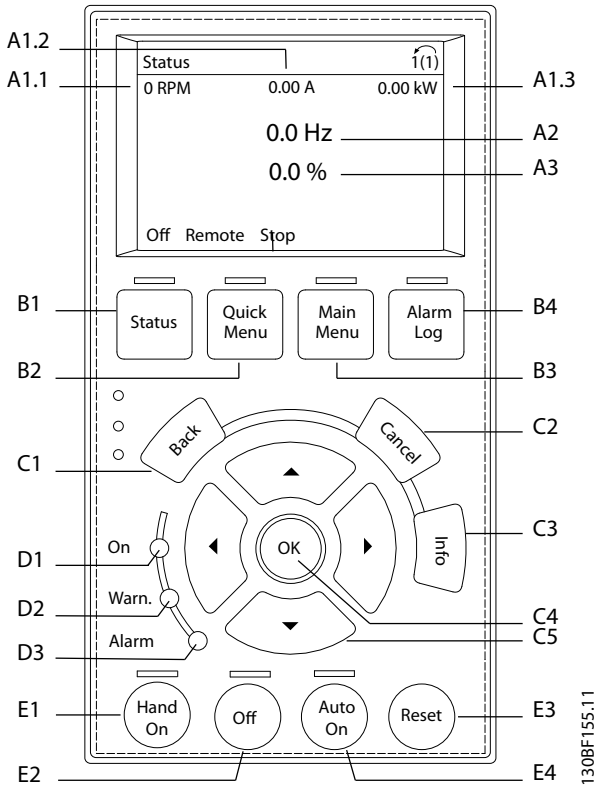
3.7 แผงควบคุมหน้าเครื่อง (LCP)

แผงควบคุมหน้าเครื่อง (LCP) คือจอแสดงผลและแป้นกดรวมกันที่ด้านหน้าของชุดขับ

LCP ใช้กับ:

- ควบคุมชุดขับและมอเตอร์
- แสดงข้อมูลการทำงาน สถานะชุดขับ และคำเตือน
- เข้าใช้งานพารามิเตอร์ชุดขับและตั้งโปรแกรมชุดขับ

แผงควบคุมหน้าเครื่องแบบตัวเลข (NLCP) มีให้เลือกใช้เป็นอุปกรณ์เสริม NLCP ทำงานในลักษณะคล้ายคลึงกับ LCP แต่มีความแตกต่างกัน ดู*คู่มือการตั้งโปรแกรม*เฉพาะของผลิตภัณฑ์สำหรับรายละเอียดการใช้ NLCP



ภาพประกอบ 3.5 แผงควบคุมหน้าเครื่อง (LCP)

A. ส่วนจอแสดงผล
การแสดงผลค่าที่อ่านได้แต่ละค่าจะมีพารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องกับค่านั้น ดู*ตาราง 3.4* ข้อมูลที่แสดงบน LCP สามารถปรับแต่งสำหรับการใช้งานที่เฉพาะได้ ดูที่ *บท 3.8.1.2 Q1 - เมนูส่วนตัว*

ชื่อ	พารามิเตอร์	การตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน
A1.1	*พารามิเตอร์ 0-20 การแสดงค่าบรรทัดที่ 1.1*	ความเร็ว [RPM]
A1.2	*พารามิเตอร์ 0-21 การแสดงค่าบรรทัดที่ 1.2*	กระแสของมอเตอร์ [A]
A1.3	*พารามิเตอร์ 0-22 การแสดงค่าบรรทัดที่ 1.3*	กำลัง [kW]
A2	*พารามิเตอร์ 0-23 การแสดงค่าบรรทัดที่ 2*	ความถี่ [Hz]
A3	*พารามิเตอร์ 0-24 การแสดงค่าบรรทัดที่ 3*	ค่าอ้างอิง [%]

ตาราง 3.4 ส่วนจอแสดงผล LCP

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

3

B. ปุ่มเมนู
ปุ่มเมนูใช้เพื่อเข้าถึงเมนูการตั้งค่าพารามิเตอร์ สลับดูโหมดแสดงผลสถานะระหว่างการทำงานปกติ และดูข้อมูลบันทึกการเกิดฟอลต์

ชื่อ	ปุ่ม	การทำงาน
B1	สถานะ	แสดงข้อมูลการทำงาน
B2	เมนูด่วน	อนุญาตการเข้าถึงพารามิเตอร์สำหรับคำแนะนำในการตั้งค่าเบื้องต้น พร้อมทั้งให้ขั้นตอนการใช้งานโดยละเอียด ดูที่ *บท 3.8.1.1 เมนูด่วน*
B3	เมนูหลัก	อนุญาตการเข้าถึงพารามิเตอร์ทั้งหมด ดูที่ *บท 3.8.1.8 โหมดเมนูหลัก*
B4	บันทึกสัญญาณเตือน	แสดงรายการคำเตือนปัจจุบันและสัญญาณเตือน 10 ครั้งล่าสุด

ตาราง 3.5 ปุ่มเมนู LCP

C. ปุ่มลูกศรเลื่อนตำแหน่ง
ปุ่มลูกศรเลื่อนตำแหน่งใช้สำหรับการตั้งโปรแกรมและการเลื่อนเคอร์เซอร์จอแสดงผล ปุ่มลูกศรเลื่อนตำแหน่งยังใช้เพื่อระบุการควบคุมความเร็วในการทำงานหน้าเครื่อง (ด้วยมือ) ความคมชัดของการแสดงผลจะสามารถปรับได้ด้วยการกดปุ่ม [Status] และ [▲]/[▼]

ชื่อ	ปุ่ม	การทำงาน
C1	Back (กลับ)	ย้อนไปยังขั้นตอนหรือรายการก่อนหน้าในโครงสร้างเมนู
C2	Cancel (ยกเลิก)	ยกเลิกการเปลี่ยนแปลงหรือคำสั่งล่าสุด ตราบเท่าที่ยังไม่มีการเปลี่ยนแปลงโหมดบบหน้าจอแสดงผล
C3	Info (ข้อมูล)	แสดงรายละเอียดของฟังก์ชั่นที่เลือก
C4	OK (ตกลง)	เข้าถึงกลุ่มพารามิเตอร์หรือเพื่อใช้ตัวเลือก
C5	▲ ▼ ◄ ►	เลื่อนระหว่างรายการในเมนู

ตาราง 3.6 ปุ่มลูกศรเลื่อนตำแหน่ง LCP

D. ไฟแสดงสถานะ
ไฟแสดงสถานะใช้บ่งบอกสถานะของชุดขับ และแสดงการแจ้งเตือนของเงื่อนไขคำเตือนหรือเงื่อนไขฟอลต์

ชื่อ	ไฟแสดงสถานะ	ไฟแสดงสถานะ	การทำงาน
D1	เปิด	สีเขียว	สว่างเมื่อชุดขับได้รับการจ่ายกระแสไฟจากแรงดันไฟฟ้าหลักหรือแหล่งจ่ายไฟฟ้าภายนอก 24 V
D2	เตือน	สีเหลือง	สว่างเมื่อแสดงสถานะการเตือน ข้อความที่ปรากฏในส่วนจอแสดงผลระบุถึงปัญหา
D3	สัญญาณเตือน	สีแดง	สว่างในระหว่างเงื่อนไขฟอลต์ ข้อความที่ปรากฏในส่วนจอแสดงผลระบุถึงปัญหา

ตาราง 3.7 ไฟแสดงสถานะ LCP

E. ปุ่มการทำงานและปุ่มรีเซ็ต
ปุ่มการทำงานและปุ่มรีเซ็ตจะอยู่ที่ด้านล่างของแผงควบคุมหน้าเครื่อง

ชื่อ	ปุ่ม	การทำงาน
E1	ควบคุมด้วยมือ	เริ่มชุดขับที่การควบคุมหน้าเครื่อง สัญญาณการหยุดจากภายนอกโดยอินพุทส่วนควบคุมหรือการสื่อสารแบบอนุกรมจะมีผลเหนือกว่าการควบคุมด้วยมือ [Hand On] หน้าเครื่อง
E2	ปิด	หยุดมอเตอร์แต่ไม่ได้ถอดแหล่งจ่ายไฟออกจากชุดขับ
E3	รีเซ็ต	รีเซ็ตชุดขับด้วยมือหลังจากแก้ไขฟอลต์แล้ว
E4	เปิดอัตโนมัติ	กำหนดให้ระบบอยู่ในโหมดการทำงานจากระยะไกล เพื่อให้สามารถตอบสนองคำสั่งสตาร์ทจากภายนอกโดยขั้วต่อส่วนควบคุมหรือการสื่อสารแบบอนุกรม

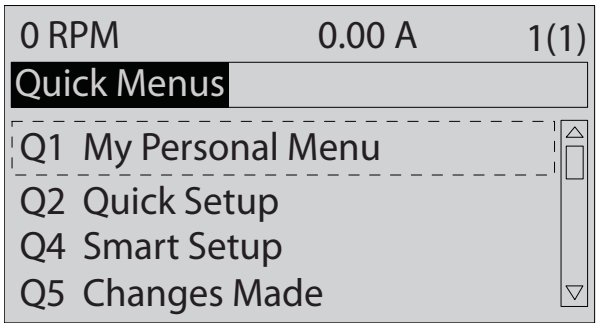
ตาราง 3.8 ปุ่มการทำงานและการรีเซ็ต LCP

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

3.8 เมนู LCP

3.8.1.1 เมนูด่วน

โหมด *เมนูด่วน* แสดงรายการของเมนูที่ใช้เพื่อกำหนดค่าและควบคุมการทำงานของชุดขับ เลือก *เมนูด่วน* โดยกดปุ่ม [Quick Menu] ค่าอ่านผลลัพธ์จะปรากฏบนหน้าจอแสดงผล LCP



ภาพประกอบ 3.6 มุมมองเมนูแบบด่วน

3.8.1.2 Q1 - เมนูส่วนตัว

ใช้ *เมนูส่วนตัว* เพื่อกำหนดค่าที่ปรากฏในส่วนจอแสดงผล ดูที่ *บท 3.7 แผงควบคุมหน้าเครื่อง (LCP)* เมนูนี้ยังสามารถแสดงค่าพารามิเตอร์ที่ตั้งโปรแกรมล่วงหน้า 50 พารามิเตอร์ ซึ่ง 50 ค่านี้ป้อนด้วยตนเองโดยใช้ *พารามิเตอร์ 0-25 เมนูผู้ใช้กำหนดเอง*

3.8.1.3 Q2 ตั้งค่าแบบเร็ว

พารามิเตอร์ใน *Q2 ตั้งค่าแบบเร็ว* เป็นข้อมูลระบบพื้นฐานและข้อมูลมอเตอร์ที่จำเป็นต้องใช้ทุกครั้งสำหรับการกำหนดค่าชุดขับ ดู *บท 7.2.3 การป้อนข้อมูลระบบ* สำหรับขั้นตอนการตั้งค่า

3.8.1.4 Q4 การตั้งค่าแบบสมาร์ท

Q4 การตั้งค่าแบบสมาร์ท ช่วยแนะนำผู้ใช้ตลอดการตั้งค่าพารามิเตอร์ทั่วไปที่ใช้กำหนดค่า 1 ใน 3 ระบบใช้งานต่อไปนี้

- เบรคเชิงกล
- สายพาน
- ปั๊ม/พัดลม

ปุ่ม [Info] สามารถใช้แสดงข้อมูลวิธีใช้สำหรับการเลือก การตั้งค่า และข้อความแบบต่างๆ

3.8.1.5 Q5 การเปลี่ยนแปลงที่ทำ

เลือก *Q5 การเปลี่ยนแปลงที่ทำ* เพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับ:

- การเปลี่ยนแปลง 10 ครั้งล่าสุด
- การเปลี่ยนแปลงที่เกิดกับการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน

3.8.1.6 Q6 บันทึก

ใช้ *Q6 บันทึก* เพื่อค้นหาฟอลต์ หากต้องการดูข้อมูลเกี่ยวกับค่าที่อ่านบนบรรทัดแสดงผล เลือก *บันทึก* ข้อมูลจะแสดงเป็นกราฟ โดยดูได้เฉพาะพารามิเตอร์ที่เลือกใน *พารามิเตอร์ 0-20 การแสดงค่าบรรทัดที่ 1.1* ผ่านทาง *พารามิเตอร์ 0-24 การแสดงค่าบรรทัดที่ 3* เท่านั้น สามารถที่จะเก็บตัวอย่างได้ถึง 120 ตัวอย่างในหน่วยความจำ เพื่อการใช้อ้างอิงต่อไป

Q6 บันทึก	
พารามิเตอร์ 0-20 การแสดงค่าบรรทัดที่ 1.1	ความเร็ว [RPM]
พารามิเตอร์ 0-21 การแสดงค่าบรรทัดที่ 1.2	กระแสมอเตอร์
พารามิเตอร์ 0-22 การแสดงค่าบรรทัดที่ 1.3	กำลัง [kW]
พารามิเตอร์ 0-23 การแสดงค่าบรรทัดที่ 2	ความถี่
พารามิเตอร์ 0-24 การแสดงค่าบรรทัดที่ 3	ค่าอ้างอิง %

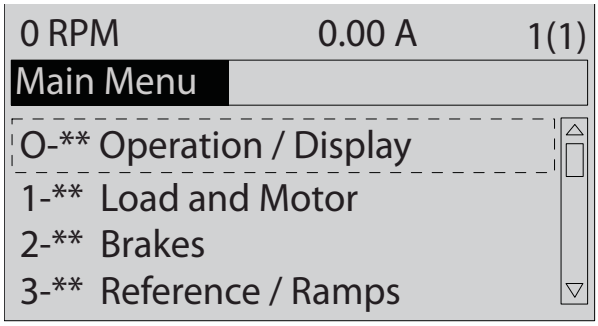
ตาราง 3.9 ตัวอย่างพารามิเตอร์บันทึก

3.8.1.7 Q7 การตั้งค่ามอเตอร์

พารามิเตอร์ใน *Q7 การตั้งค่ามอเตอร์* เป็นข้อมูลมอเตอร์ขั้นพื้นฐานและขั้นสูงที่จำเป็นต้องใช้ทุกครั้งสำหรับการกำหนดค่าชุดขับ ตัวเลือกนี้ยังรวมถึงพารามิเตอร์สำหรับการตั้งค่าเอ็นโคดเดอร์

3.8.1.8 โหมดเมนูหลัก

โหมด *เมนูหลัก* จะแสดงกลุ่มพารามิเตอร์ทั้งหมดที่มีให้ใช้งานในชุดขับ เริ่มโหมด *เมนูหลัก* โดยกดปุ่ม [Main Menu] ค่าอ่านผลลัพธ์จะปรากฏบนหน้าจอแสดงผล LCP



ภาพประกอบ 3.7 มุมมองเมนูหลัก

พารามิเตอร์ทั้งหมดสามารถเปลี่ยนแปลงได้ในเมนูหลัก การ์ดอุปกรณ์เสริมที่เพิ่มในเครื่องทำให้สามารถใช้พารามิเตอร์พิเศษที่สัมพันธ์กับอุปกรณ์เสริม

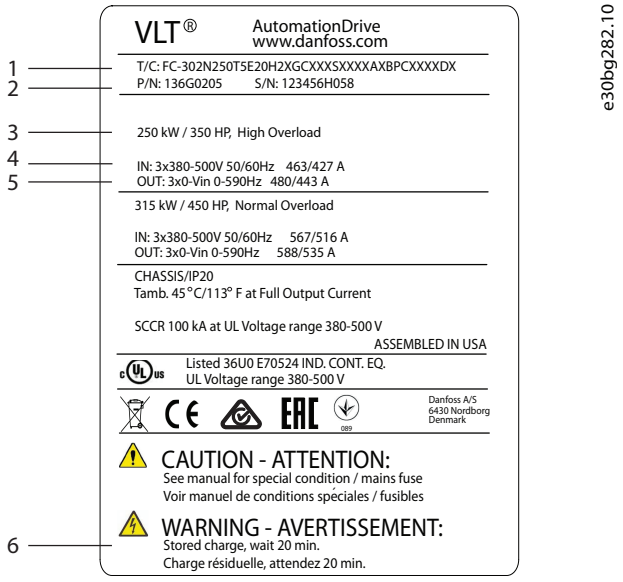
4 การติดตั้งเชิงกล

4.1 รายการที่ให้มาในกล่องบรรจุ

รายการที่ให้มาในกล่องบรรจุนั้นอาจแตกต่างกันตามการกำหนดรูปแบบผลิตภัณฑ์

4

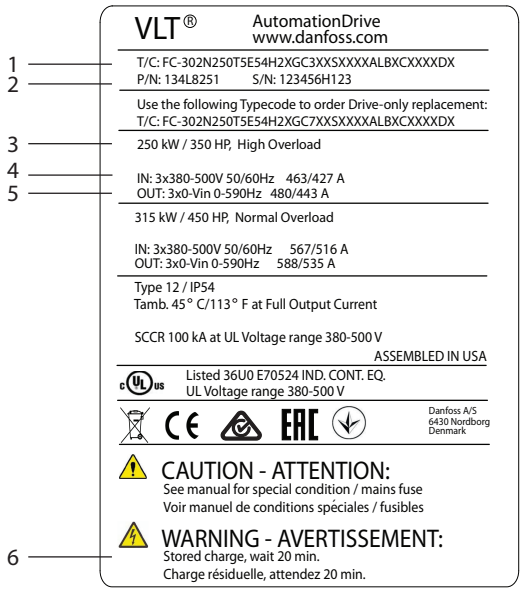
- ตรวจสอบว่ารายการที่ให้มาในกล่องบรรจุและข้อมูลบนป้ายชื่อตรงตามคำสั่งซื้อที่ยืนยัน *ภาพประกอบ 4.1* และ *ภาพประกอบ 4.2* แสดงป้ายชื่อตัวอย่างของชุดขับขนาด D โดยมีหรือไม่มีตู้อุปกรณ์เสริม
- ตรวจสอบกล่องบรรจุและชุดขับด้วยสายตาเพื่อมองหาความเสียหายที่อาจเกิดขึ้นจากการจัดการ อย่างไม่เหมาะสมในระหว่างการจัดส่ง หากมีความเสียหายร้องเรียนความเสียหายนั้นกับผู้ให้บริการจัดส่ง เก็บชิ้นส่วนที่เสียหายไว้เพื่อการอธิบายให้ชัดเจน



e30bg282.10

1	รหัสชนิด
2	หมายเลขชิ้นส่วนและหมายเลขซีเรียล
3	พิกัดกำลัง
4	แรงดันอินพุท ความถี่ และกระแส
5	แรงดันเอาท์พุท ความถี่ และกระแส
6	เวลาคายประจุ

ภาพประกอบ 4.1 ป้ายชื่อตัวอย่างสำหรับชุดขับเท่านั้น (D1h–D4h)



e30bg281.10

1	รหัสชนิด
2	หมายเลขชิ้นส่วนและหมายเลขซีเรียล
3	พิกัดกำลัง
4	แรงดันอินพุท ความถี่ และกระแส
5	แรงดันเอาท์พุท ความถี่ และกระแส
6	เวลาคายประจุ

ภาพประกอบ 4.2 ตัวอย่างป้ายชื่อของชุดขับที่มีตู้อุปกรณ์เสริมต่อขยาย (D5h-D8h)

ประกาศ

การเสียการรับประกัน

อย่าแกะป้ายชื่อออกจากชุดขับ การแกะป้ายชื่อออกจะทำให้การรับประกันไม่มีผลอีกต่อไป

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

4.2 เครื่องมือที่ต้องใช้

การรับ/การขนถ่าย

- เหล็กไอบีมและขอเกี่ยวที่สามารถรองรับน้ำหนักยกของชุดขับ ดูที่ *บท 3.2 พิกัดกำลัง น้ำหนัก และขนาด*
- เครนหรือเครื่องมือช่วยยกอื่นๆ เพื่อวางเครื่องในตำแหน่ง

การติดตั้ง

- สว่านพร้อมดอกสว่านขนาด 10 มม. (0.39 นิ้ว) หรือ 12 มม. (0.47 นิ้ว)
- ตลับเมตร
- ไขควงปากแบนและไขควง Phillips ขนาดต่างๆ
- ประแจพร้อมกระบอกโลหะ (7–17 มม./0.28–0.67 นิ้ว)
- อุปกรณ์เสริมประแจ
- ไขควง Torx (T25 และ T50)
- เครื่องเจาะแผ่นโลหะสำหรับท่อร้อยสายหรือเคเบิลแกลนด์
- เหล็กไอบีมและขอเกี่ยวใช้ยกน้ำหนักของชุดขับ ดูที่ *บท 3.2 พิกัดกำลัง น้ำหนัก และขนาด*
- เครนหรือเครื่องมือช่วยยกอื่นๆ เพื่อวางชุดขับลงบนฐานและวางในตำแหน่ง

4.3 การจัดเก็บ

จัดเก็บชุดขับในบริเวณที่แห้ง โดยยังเก็บอุปกรณ์ในกล่องบรรจุที่ปิดสนิทจนกระทั่งมีการติดตั้ง ดูที่ *บท 10.4 สภาวะแวดล้อม* สำหรับอุณหภูมิแวดล้อมที่แนะนำ

ไม่จำเป็นชาร์จไฟ (การชาร์จตัวเก็บประจุ) ในระหว่างการจัดเก็บ เว้นแต่จัดเก็บนานเกิน 12 เดือน

4.4 สภาพแวดล้อมการทำงาน

ประกาศ

ในสภาพแวดล้อมที่มีละอองของเหลว อนุภาค หรือก๊าซกัดกร่อนปะปนอยู่ในอากาศ ตรวจสอบว่าพิกัด IP/ประเภทของอุปกรณ์ตรงกับสภาพแวดล้อมการติดตั้ง การไม่ปฏิบัติตามข้อกำหนดของสภาวะแวดล้อมสามารถลดอายุการใช้งานของชุดขับลง ตรวจสอบว่าเป็นไปตามข้อกำหนดของความชื้นในอากาศ อุณหภูมิ และความสูงเหนือระดับน้ำทะเล

แรงดัน [V]	ข้อจำกัดของระดับความสูง
200–240	ที่ระดับความสูงเกินกว่า 3000 ม. (9842 ฟุต) โปรดติดต่อ Danfoss เกี่ยวกับ PELV
380–500	ที่ระดับความสูงเกินกว่า 3000 ม. (9842 ฟุต) โปรดติดต่อ Danfoss เกี่ยวกับ PELV
525–690	ที่ระดับความสูงเกินกว่า 2000 ม. (6562 ฟุต) โปรดติดต่อ Danfoss เกี่ยวกับ PELV

ตาราง 4.1 การติดตั้งที่ระดับความสูงเหนือระดับน้ำทะเล

สำหรับข้อกำหนดเฉพาะของสภาวะแวดล้อมโดยละเอียด ดูที่ *บท 10.4 สภาวะแวดล้อม*

ประกาศ

การควบแน่น

ความชื้นอาจควบแน่นเกาะบนชิ้นส่วนอิเล็กทรอนิกส์ และทำให้เกิดการลัดวงจรได้ หลีกเลี่ยงการติดตั้งในบริเวณที่เย็นจัด ขอแนะนำให้ติดตั้งฮีทเตอร์เสริมร่วมด้วยเมื่อชุดขับเย็นกว่าอุณหภูมิอากาศแวดล้อม การใช้งานในโหมดสแตนด์บายช่วยลดความเสี่ยงของการควบแน่นตราบใดก็ตามที่การสูญเสียกำลังช่วยให้วงจรไม่มีความชื้นเกิดขึ้น

ประกาศ

สภาวะแวดล้อมรุนแรง

อุณหภูมิที่ร้อนจัดหรือเย็นจัดมีผลต่อประสิทธิภาพการทำงานและอายุการใช้งานของเครื่อง

- **อย่าใช้งานเครื่องในสภาพแวดล้อมที่มีอุณหภูมิแวดล้อมเกิน 55 °C (131 °F)**
- **ชุดขับสามารถทำงานที่อุณหภูมิต่ำสุด -10 °C (14 °F) อย่างไรก็ตาม การทำงานที่เหมาะสมที่โหลดที่พิกัดรับรองอยู่ที่อุณหภูมิ 0 °C (32 °F) หรือสูงกว่า**
- **หากอุณหภูมิเกินค่าจำกัดอุณหภูมิแวดล้อม ต้องติดตั้งเครื่องปรับอากาศเพิ่มที่ตู้หรือสถานที่ติดตั้งเครื่อง**

4.4.1 ก๊าซ

ก๊าซที่มีฤทธิ์กัดกร่อน เช่น ไฮโดรเจนซัลไฟด์ คลอรีน หรือแอมโมเนีย สามารถทำความเสียหายให้กับชิ้นส่วนอิเล็กทรอนิกส์และชิ้นส่วนกลไกได้ เครื่องใช้แผงวงจรเคลือบสารพิเศษ (conformal-coat) เพื่อลดผลกระทบจากก๊าซที่มีฤทธิ์กัดกร่อน สำหรับการจำแนกประเภทและพิกัดป้องกันของการเคลือบสารพิเศษ ดูที่ *บท 10.4 สภาวะแวดล้อม*

4

4.4.2 ฝุ่น

เมื่อติดตั้งชุดขับในสภาพแวดล้อมที่มีฝุ่นละอองมาก ให้ดำเนินการดังนี้

การบำรุงรักษาตามเวลาที่กำหนด
เมื่อฝุ่นละอองสะสมอยู่บนชิ้นส่วนอิเล็กทรอนิกส์ จะกลายเป็นชั้นฉนวนเกาะ ชั้นฉนวนนี้ลดความสามารถในการระบายความร้อนของชิ้นส่วน และชิ้นส่วนนั้นจะร้อนขึ้น สภาพแวดล้อมที่มีอุณหภูมิสูงกว่าจะลดอายุการใช้งานของชิ้นส่วนอิเล็กทรอนิกส์

ดูแลให้แผ่นระบายความร้อนและพัดลมไม่มีฝุ่นเกาะสะสม สำหรับข้อมูลบริการและการบำรุงรักษาเพิ่มเติม ดูที่ *บท 9 การบำรุงรักษา การวินิจฉัย และการแก้ไขปัญหา*

พัดลมระบายความร้อน
พัดลมช่วยให้มีการไหลเวียนของอากาศเพื่อระบายความร้อนของชุดขับ เมื่อพัดลมอยู่ในสภาพแวดล้อมที่มีฝุ่นมาก ฝุ่นอาจทำความเสียหายให้กับตลับลูกปืนพัดลมและทำให้พัดลมขัดข้องก่อนเวลาอันควรได้ นอกจากนี้ ฝุ่นยังสะสมอยู่บนใบพัดพัดลม ทำให้เกิดความไม่สมดุลและพัดลมไม่อาจระบายความร้อนได้อย่างเหมาะสม

4.4.3 พื้นที่ที่อาจเกิดการระเบิดได้

⚠คำเตือน

พื้นที่ที่เกิดการระเบิดได้
ไม่ติดตั้งชุดขับในพื้นที่ที่อาจเกิดการระเบิดได้ ติดตั้งชุดขับในตู้ที่อยู่นอกพื้นที่นี้ หากไม่ปฏิบัติตามแนวทางเหล่านี้อาจเพิ่มความเสี่ยงให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บรุนแรง

ระบบที่ทำงานในพื้นที่ที่อาจเกิดการระเบิดได้ ต้องมีคุณสมบัติตรงตามเงื่อนไขพิเศษเฉพาะ โดยข้อกำหนด EU Directive 94/9/EC (ATEX 95) จำแนกการทำงานของอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์ในพื้นที่ที่อาจเกิดการระเบิดได้

- คลาส d บ่งบอกว่าหากมีประกายไฟเกิดขึ้น จะถูกกักเก็บไว้ในพื้นที่ป้องกัน
- คลาส e ป้องกันการเกิดขึ้นของประกายไฟ

มอเตอร์ที่มีการป้องกันคลาส d
ไม่ต้องมีการรับรอง ต้องมีการเดินสายไฟพิเศษและตู้เก็บ

มอเตอร์ที่มีการป้องกันคลาส e
เมื่อใช้ร่วมกับอุปกรณ์ตรวจสอบ PTC ที่ผ่านการรับรอง ATEX อย่างเช่น VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 การติดตั้งไม่มีการรับรองแยกรายการจากหน่วยงานที่เกี่ยวข้อง

มอเตอร์ที่มีการป้องกันคลาส d/e
ตัวมอเตอร์เองมีคลาสการป้องกันการจุดติดไฟ e ขณะที่การเดินสายเคเบิลของมอเตอร์และสภาพแวดล้อมการเชื่อมต่อสอดคล้องตามการจำแนกประเภทคลาส d หากต้องการลดแรงดันไฟฟ้ายอด ให้ใช้ตัวกรองคลื่นไซน์ที่เอาท์พุทของชุดขับ

เมื่อใช้ชุดขับในพื้นที่ที่อาจเกิดการระเบิดได้ ให้ใช้ดังต่อไปนี้

- มอเตอร์ที่มีการป้องกันการจุดติดไฟคลาส d หรือ e
- เซ็นเซอร์อุณหภูมิ PTC เพื่อตรวจสอบอุณหภูมิของมอเตอร์
- สายเคเบิลมอเตอร์สั้น
- ตัวกรองเอาท์พุทคลื่นไซน์เมื่อไม่ได้ใช้สายเคเบิลมอเตอร์แบบชีลด์

ประกาศ

การตรวจสอบเซ็นเซอร์ของเทอร์มิสเตอร์มอเตอร์
ชุดขับที่มีอุปกรณ์เสริม VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 ได้รับการรับรอง PTB สำหรับพื้นที่ที่อาจเกิดการระเบิดได้

4.5 ข้อกำหนดในการติดตั้งและการระบายความร้อน

ประกาศ

ข้อควรระวังเบื้องต้นเกี่ยวกับการติดตั้ง
การติดตั้งที่ไม่เหมาะสมอาจส่งผลให้เครื่องมีความร้อนสูงเกินไปหรือประสิทธิภาพลดลง ปฏิบัติตามข้อกำหนดในการติดตั้งและการระบายความร้อนทั้งหมด

ข้อกำหนดในการติดตั้ง

- ดูแลให้เครื่องมีความเสถียรโดยการติดตั้งเครื่องในแนวตั้งบนพื้นผิวที่เรียบ แข็งแรง
- ดูให้แน่ใจว่าตำแหน่งที่ติดตั้งแข็งแรงต่อการรองรับน้ำหนักของเครื่อง ดูที่ *บท 3.2 พิกัดกำลัง น้ำหนัก และขนาด*
- ดูให้แน่ใจว่าตำแหน่งที่ติดตั้งมีพื้นที่ให้เข้าถึงเพื่อเปิดประตูกรอบหุ้มได้ ดู*บท 10.9 ขนาดของกรอบหุ้ม*
- ตรวจสอบว่ามีพื้นที่ว่างเพียงพอรอบตัวเครื่องเพื่อการไหลเวียนอากาศระบายความร้อน
- วางตำแหน่งเครื่องให้ใกล้กับมอเตอร์ที่สุดเท่าที่ทำได้ ใช้สายเคเบิลของมอเตอร์ให้สั้นที่สุด ดู *บท 10.5 ข้อมูลจำเพาะสายเคเบิล*
- ตรวจสอบว่าพื้นที่ที่ติดตั้งยอมให้ลากสายเคเบิลเข้าที่ด้านล่างของเครื่อง

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

ข้อกำหนดในการระบายความร้อนและการหมุนเวียนอากาศ

- ตรวจสอบว่ามีพื้นที่ว่างที่ด้านบนและด้านล่างสำหรับการระบายความร้อน ข้อกำหนดในการเว้นพื้นที่ว่าง: 225 มม. (9 นิ้ว)
- ต้องใส่ใจต่อการลดพิกัดสำหรับอุณหภูมิเริ่มต้นระหว่าง 45 °C (113 °F) และ 50 °C (122 °F) และการยกสูง 1000 ม. (3300 ฟุต) เหนือระดับน้ำทะเล ดูข้อมูลโดยละเอียดใน *คู่มือการออกแบบ* ที่เจาะจงผลิตภัณฑ์

ชุดขับใช้การระบายความร้อนที่ช่องด้านหลังซึ่งช่วยไหลเวียนอากาศที่ไหลผ่านแผ่นระบายความร้อน ท่อระบายความร้อนจะนำความร้อนออกจากช่องด้านหลังของชุดขับที่ 90% โดยประมาณ อากาศที่ช่องด้านหลังสามารถเปลี่ยนเส้นทางจากแผงหรือที่ว่างโดยใช้:

- การระบายความร้อนท่อ ชุดระบายความร้อนที่ช่องด้านล่างมีอยู่เพื่อนำอากาศร้อนออกจากแผง เมื่อชุดขับ IP20/โครงเครื่องติดตั้งในกรอบหุ้ม Rittal ใช้ชุดอุปกรณ์นี้เพื่อลดความร้อนในแผง และเพื่อให้สามารถใช้พัดลมที่ประตูที่ขนาดเล็กลงบนกรอบหุ้ม
- การระบายความร้อนออกจากด้านหลัง (ฝาด้านบนและฝาส่วนฐาน) อากาศร้อนที่ออกจากช่องด้านหลังสามารถไหลเวียนในที่ว่าง ดังนั้นความร้อนจากช่องด้านหลังจะไม่กระจายอยู่ภายในห้องควบคุม

ประกาศ

ต้องมีพัดลมที่ประตุในกรอบหุ้มอย่างน้อยหนึ่งตัวเพื่อระบายอากาศร้อนออกไม่ให้อยู่ในช่องด้านหลังของชุดขับ พัดลมยังช่วยขจัดการสูญเสียเพิ่มเติมที่เกิดขึ้นจากส่วนประกอบอื่นๆ ภายในชุดขับ

ตรวจสอบว่าพัดลมให้การหมุนเวียนอากาศอย่างเพียงพอเหนือแผ่นระบายความร้อน ในการเลือกจำนวนพัดลมที่เหมาะสม ให้คำนวณการหมุนเวียนอากาศที่ต้องการโดยรวม โดยอัตราการหมุนเวียนแสดงใน *ตาราง 4.2*

ขนาดกรอบหุ้ม	พัดลมที่ประตุ/พัดลมด้านบน	ขนาดกำลัง	พัดลมที่แผ่นระบายความร้อน
D1h/D3h/D5h/D6h	102 m^3/hr (60 CFM)	90–110 kW, 380–500 V	420 m^3/hr (250 CFM)
		75–132 kW, 525–690 V	420 m^3/hr (250 CFM)
		132 kW, 380–500 V	840 m^3/hr (500 CFM)
		ทั้งหมด, 200–240 V	840 m^3/hr (500 CFM)
D2h/D4h/D7h/D8h	204 m^3/hr (120 CFM)	160 kW, 380–500 V	420 m^3/hr (250 CFM)
		160 kW, 525–690 V	420 m^3/hr (250 CFM)
		ทั้งหมด, 200–240 V	840 m^3/hr (500 CFM)

ตาราง 4.2 อัตราการหมุนเวียนอากาศ D1h–D8h

4.6 การยกชุดขับ

ยกชุดขับโดยใช้ช่องสำหรับยกในตัวที่อยู่ด้านบนสุดของชุดขับเสมอ ดู*ภาพประกอบ 4.3*

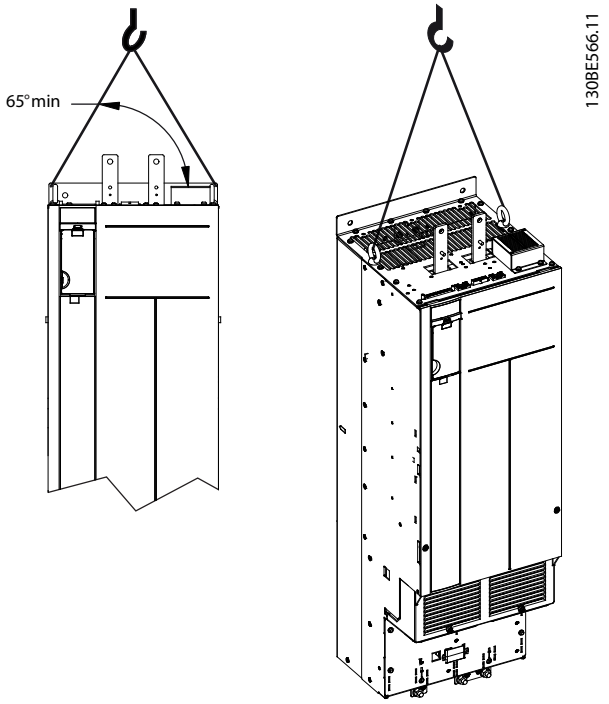
⚠คำเตือน

โหลดหนัก

โหลดที่ไม่สมดุลสามารถร่วงหล่นหรือพลิกคว่ำได้ การไม่สามารถดำเนินข้อควรระวังในการยกได้อย่างเหมาะสมเพิ่มความเสี่ยงในการเสียชีวิต การบาดเจ็บรุนแรง หรือความเสียหายของอุปกรณ์

- **ให้เคลื่อนย้ายเครื่องโดยใช้รอก เครน รถยก หรืออุปกรณ์การยกอื่นที่มีพิกัดเหมาะสม ดู *บท 3.2 พิกัดกำลัง น้ำหนัก และขนาด* สำหรับน้ำหนักของชุดขับ**
- **การไม่สามารถระบุกึ่งกลางของจุดศูนย์ถ่วงและตำแหน่งที่ถูกต้องของโหลด อาจทำให้เกิดการเคลื่อนที่ไม่ต้องการในระหว่างการยกและการขนย้ายได้ สำหรับการวัดค่าหาตำแหน่งและกึ่งกลางของจุดศูนย์ถ่วง ดูที่ *บท 10.9 ขนาดของกรอบหุ้ม***
- **มุมจากด้านบนสุดของชุดขับกับสายเคเบิลยกมีผลกระทบต่อแรงโหลดสูงสุดบนสายเคเบิล มุมนี้ต้องอยู่ที่ 65° หรือสูงกว่า ดูที่ *ภาพประกอบ 4.3* ต่อสายและกำหนดขนาดสายเคเบิลยกอย่างเหมาะสม**
- **ไม่เดินข้างใต้โหลดที่แขวนค้างอยู่**
- **เพื่อป้องกันการบาดเจ็บ ให้สวมใส่อุปกรณ์ป้องกันส่วนบุคคล เช่น ถุงมือ แว่นตานิรภัย และรองเท้านิรภัย**

4



ภาพประกอบ 4.3 การยกชุดขับ

4.7 การติดตั้งชุดขับ

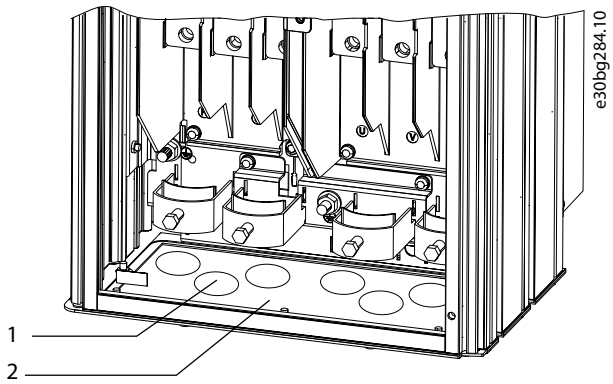
ชุดขับสามารถติดตั้งบนพื้นหรือติดผนังได้ ทั้งนี้ขึ้นกับการกำหนดรูปแบบและรุ่นของชุดขับ

ชุดขับรุ่น D1h–D2h และ D5h–D8h สามารถติดตั้งบนพื้น ชุดขับติดตั้งบนพื้นต้องมีพื้นที่ข้างใต้ชุดขับเพื่อการหมุนเวียนของอากาศ ดังนั้น แนะนำให้ติดตั้งชุดขับบนฐานรอง ชุดขับ D7h และ D8h มาพร้อมกับฐานรูปแบบมาตรฐาน ชุดฐานที่เป็นอุปกรณ์เสริมมีให้เลือกใช้งานสำหรับชุดขับขนาด D รุ่นอื่นๆ

ชุดขับในกรอบหุ้มขนาด D1h–D6h สามารถติดผนังได้ โดยที่ชุดขับรุ่น D3h และ D4h เป็นชุดขับ P20/โครงเครื่อง ซึ่งสามารถติดตั้งที่ผนังหรือบนแผ่นยึดภายในตู้ได้

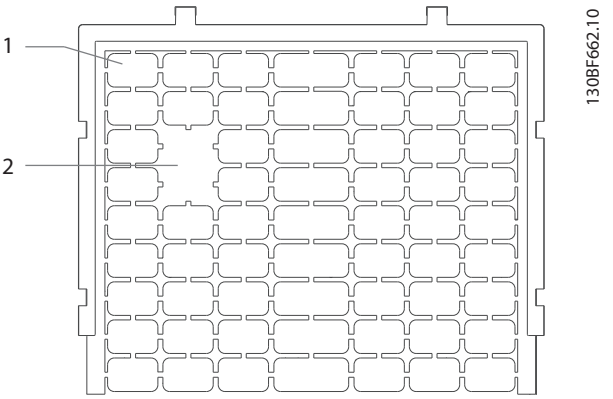
การสร้างช่องร้อยสายเคเบิล
ก่อนการต่อยึดเข้ากับฐานหรือการติดตั้งชุดขับ ให้เจาะช่องร้อยสายเคเบิลที่แผ่นกั้นและติดตั้งเข้าที่ด้านล่างของชุดขับ แผ่นกั้นช่วยให้เข้าถึงแหล่งจ่ายไฟหลักและสายเคเบิลมอเตอร์ โดยยังคงพิกัดการป้องกันระดับ IP21/IP54 (ประเภท 1/ประเภท 12) สำหรับขนาดแผ่นกั้น ดู *บท 10.9 ขนาดของกรอบหุ้ม*

- หากแผ่นกั้นเป็นแผ่นโลหะ เจาะช่องร้อยสายเคเบิลบนแผ่นกั้นโดยใช้เครื่องเจาะแผ่นโลหะ เสียบข้อต่อร้อยสายเคเบิลเข้ากับช่องที่เจาะ ดู*ภาพประกอบ 4.4*
- หากแผ่นกั้นเป็นแผ่นพลาสติก หักแถบพลาสติกเพื่อให้ร้อยสายได้สะดวก ดู*ภาพประกอบ 4.5*



1	ช่องเสียบสายเคเบิล
2	แผ่นกั้นโลหะ

ภาพประกอบ 4.4 ช่องร้อยสายเคเบิลในแผ่นกั้นโลหะ



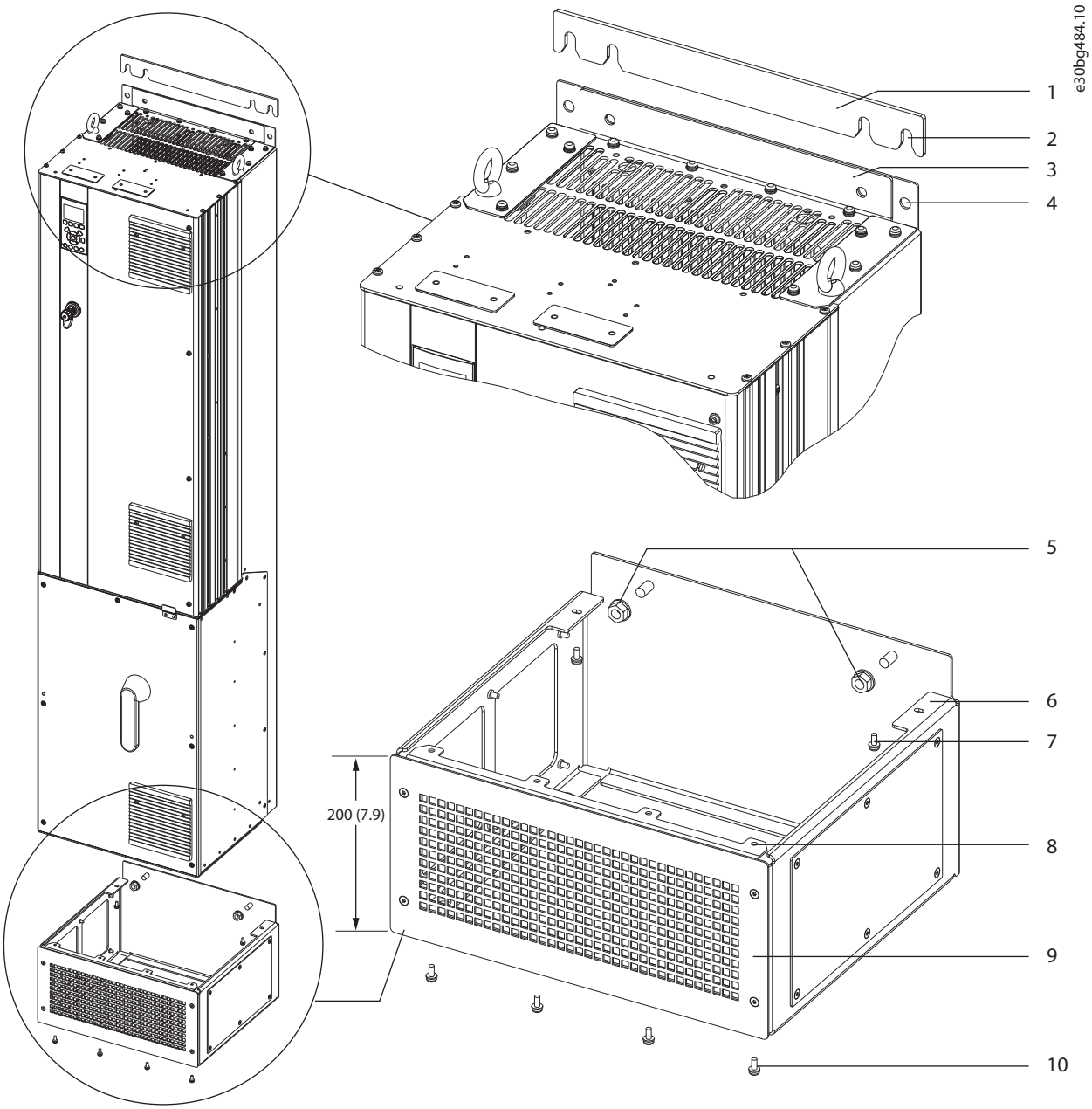
1	แถบพลาสติก
2	แถบถูกหักออกเพื่อร้อยสายเคเบิล

ภาพประกอบ 4.5 ช่องร้อยสายเคเบิลในแผ่นกั้นพลาสติก

การติดตั้งชุดขับเข้ากับฐาน
หากต้องการติดตั้งฐานแบบมาตรฐาน ให้ใช้ขั้นตอนต่อไปนี้ หากต้องการติดตั้งชุดฐานที่เป็นอุปกรณ์เสริม ดูคำแนะนำที่ให้มาพร้อมกับชุดอุปกรณ์นั้น ดู*ภาพประกอบ 4.6*

1. ขันสกรู M5 4 ตัว และถอดแผ่นปิดด้านหน้าฐานออก
2. ขันน็อต M10 2 ตัวเข้าที่สลักเกลียวที่ด้านหลังของฐานให้แน่น ยึดเข้ากับช่องด้านหลังของชุดขับ
3. ขันสกรู M5 2 ตัวให้ทะลุหน้าแปลนด้านหลังของฐานไปถึงตัวยึดฐานบนชุดขับ
4. ขันสกรู M5 4 ตัวให้ทะลุหน้าแปลนด้านหน้าของฐานเข้าไปที่ช่องยึดของแผ่นกั้น

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



1	อุปกรณ์ติดผนังของฐาน	6	หน้าแปลนด้านหลังของฐาน
2	ช่องยึด	7	สกรู M5 (ขันผ่านหน้าแปลนด้านหลัง)
3	หน้าแปลนติดตั้งที่ด้านบนชุดขับ	8	หน้าแปลนด้านหน้าของฐาน
4	ช่องยึด	9	แผ่นปิดด้านหน้าของฐาน
5	น็อต M10 (ขันที่ตำแหน่งเกลียว)	10	สกรู M5 (ขันผ่านหน้าแปลนด้านหน้า)

ภาพประกอบ 4.6 การติดตั้งฐานในชุดขับ D7h/D8h

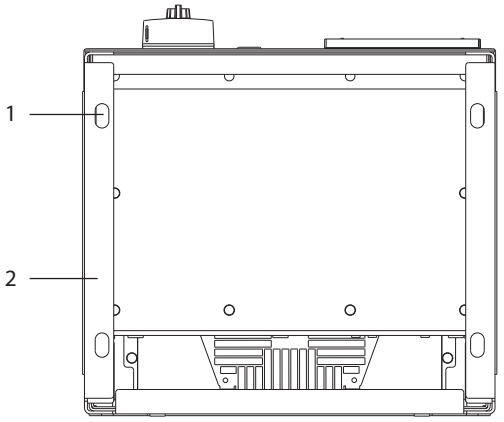
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

4

การติดตั้งชุดขับบนพื้น

หากต้องการยึดฐานเข้ากับพื้น (หลังจากติดตั้งชุดขับเข้ากับฐาน-แล้ว) ใช้ขั้นตอนต่อไปนี้

1. ขันสลัก M10 4 ตัวเข้าที่ช่องยึดที่ด้านล่างของฐาน ยึดเข้ากับพื้นให้แน่น ดู*ภาพประกอบ 4.7*
2. จัดตำแหน่งแผ่นปิดด้านหน้าฐาน และขันสกรู M5 4 ตัว ดู*ภาพประกอบ 4.6*
3. เลื่อนอุปกรณ์ติดตั้งผนังไปด้านหลังหน้าแปลนติดตั้ง-ที่ด้านบนของชุดขับ ดู*ภาพประกอบ 4.6*
4. ขันสลัก M10 2-4 ตัวเข้าที่ช่องยึดที่ด้านบนของชุด-ขับ ยึดเข้ากับผนังให้แน่น ใช้สลัก 1 ตัวสำหรับช่อง-ยึดแต่ละช่อง จำนวนจะแตกต่างกันไปตามขนาดของ-กรอบหุ้ม ดู*ภาพประกอบ 4.6*



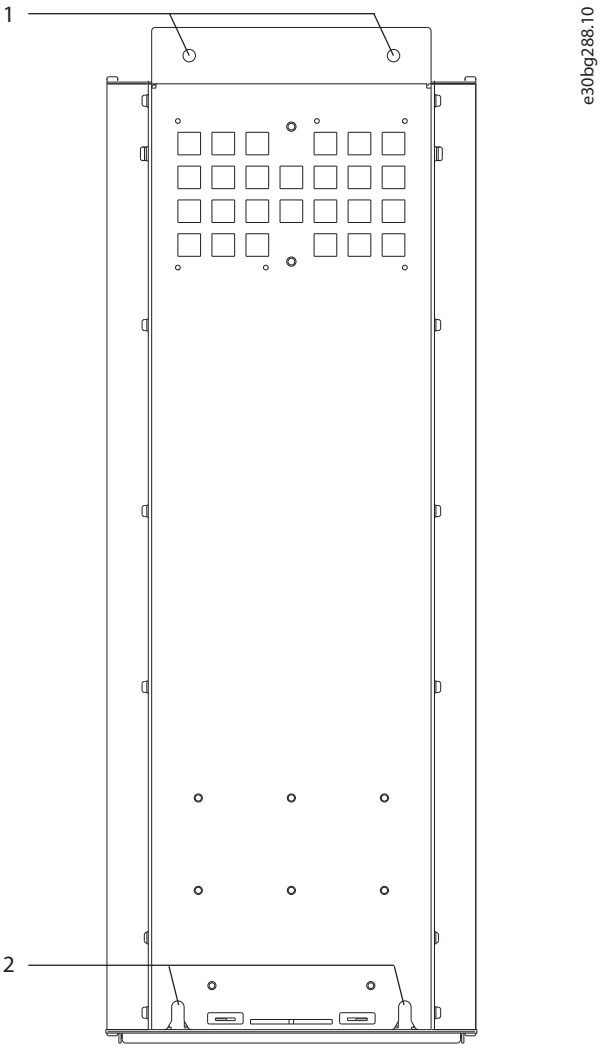
1	ช่องยึด
2	ด้านล่างของฐาน

ภาพประกอบ 4.7 ช่องยึดฐานเข้ากับพื้น

การติดตั้งชุดขับกับผนัง

หากต้องการติดตั้งชุดขับที่ผนัง ให้ใช้ขั้นตอนต่อไปนี้ ดูที่ *ภาพ-ประกอบ 4.8*

1. ขันสลัก M10 2 ตัวที่ผนังให้ตรงกับช่องยึดที่ด้านล่าง-ของชุดขับ
2. เลื่อนช่องยึดไปเหนือสลัก M10
3. เอียงชุดขับให้แตะกับผนัง แล้วยึดด้านบนด้วยสลัก M10 2 ตัวที่ช่องยึด



1	ช่องยึดด้านบน
2	ช่องยึดที่ด้านล่าง

ภาพประกอบ 4.8 ช่องยึดชุดขับกับผนัง

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5 การติดตั้งทางไฟฟ้า

5.1 คำแนะนำเพื่อความปลอดภัย

ดู *บท 2 ความปลอดภัย* สำหรับคำแนะนำเพื่อความปลอดภัยทั่วไป

⚠คำเตือน

แรงดันเหนี่ยวนำ

แรงดันเหนี่ยวนำจากสายมอเตอร์เอาท์พุทจากชุดขับที่แตกต่างกันที่ทำงานพร้อมกันสามารถชาร์จประจุคาพาซิเตอร์ของอุปกรณ์ได้ แม้จะปิดและล็อคอุปกรณ์แล้ว หากไม่วางสายเคเบิลมอเตอร์เอาท์พุทแยกจากกันหรือใช้สายเคเบิลแบบชีลด์ อาจส่งผลให้เสียชีวิตหรือได้รับบาดเจ็บรุนแรง

- **วางสายเคเบิลมอเตอร์เอาท์พุทแยกจากกันหรือใช้สายเคเบิลแบบชีลด์**
- **พร้อมทั้งล็อคอุปกรณ์ทั้งหมด**

⚠คำเตือน

อันตรายจากไฟฟ้า

ชุดขับสามารถทำให้เกิดไฟฟ้ากระแสตรงในตัวนำต่อกราวด์ และอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บรุนแรง

- **เมื่ออุปกรณ์ป้องกันไฟดูด (RCD) ถูกใช้สำหรับการป้องกันจากไฟฟ้าดูด ควรใช้เฉพาะ RCD ของประเภท B ที่ด้านจ่ายไฟเท่านั้น**

การไม่ปฏิบัติตามคำแนะนำอาจส่งผลให้ RCD ไม่ให้การป้องกันอย่างที่ต้องการ

การป้องกันกระแสเกิน

- ต้องมีอุปกรณ์ป้องกันเพิ่มเติม เช่น การป้องกันการลัดวงจรหรือการป้องกันความร้อนสะสมของมอเตอร์ระหว่างชุดขับและมอเตอร์ สำหรับการใช้งานกับมอเตอร์หลายตัว
- ต้องมีฟิวส์อินพุทเพื่อให้การป้องกันการลัดวงจรและการป้องกันกระแสเกิน หากฟิวส์ไม่ได้จัดส่งให้จากโรงงาน ผู้ติดตั้งต้องใส่ฟิวส์ด้วย ดูพิกัดฟิวส์สูงสุดใน *บท 10.7 ฟิวส์และเซอร์กิตเบรกเกอร์*

ประเภทของสายและพิกัด

- การเดินสายทั้งหมดต้องสอดคล้องกับระเบียบข้อบังคับในท้องถิ่นและระดับชาติ เกี่ยวกับข้อกำหนดของพื้นที่หน้าตัดและอุณหภูมิแวดล้อม
- คำแนะนำเกี่ยวกับสายไฟที่ใช้ในการเชื่อมต่อทางไฟฟ้า: สายทองแดงที่พิกัด 75 °C (167 °F) เป็นอย่างต่ำ

ดู *บท 10.5 ข้อมูลจำเพาะสายเคเบิล* สำหรับขนาดและประเภทสายที่แนะนำ

⚠ข้อควรระวัง

ความเสียหายต่อทรัพย์สิน

การป้องกันโหลดเกินของมอเตอร์ไม่ได้รวมอยู่ในค่ามาตรฐานจากโรงงาน หากต้องการเพิ่มฟังก์ชันนี้ ตั้งค่า *พารามิเตอร์ 1-90 ระบบป้องกันความร้อนมอเตอร* เป็น *[ETR ตัดการทำงาน]* หรือ *[การเตือน ETR]* สำหรับตลาดอเมริกาเหนือ ฟังก์ชัน ETR มีการป้องกันมอเตอร์รับโหลดเกินในคลาส 20 ตามมาตรฐานของ NEC การไม่ได้ตั้งค่า *พารามิเตอร์ 1-90 ระบบป้องกันความร้อนมอเตอร* เป็น *[ETR ตัดการทำงาน]* หรือ *[การเตือน ETR]* หมายถึงว่าไม่มีการป้องกันการโหลดเกินของมอเตอร์ และหากมอเตอร์ร้อนจัด อาจเกิดความเสียหายต่อทรัพย์สินได้

5.2 การติดตั้ง EMC อย่างถูกต้อง

หากต้องการติดตั้ง EMC อย่างถูกต้อง ให้ทำตามคำแนะนำที่มีให้ใน:

- *บท 5.3 ผังการเดินสาย.*
- *บท 5.4 การเชื่อมต่อกับกราวด์.*
- *บท 5.5 การเชื่อมต่อมอเตอร์.*
- *บท 5.6 การเชื่อมต่อแหล่งจ่ายไฟหลักกระแสสลับ.*

ประกาศ

ปลายสายชีลด์บิดเกลียว (หางหมู)

ปลายสายชีลด์บิดเกลียว (หางหมู) จะเพิ่มอิมพีแดนซ์ของส่วนชีลด์ในย่านความถี่สูง ซึ่งจะลดประสิทธิผลของส่วนชีลด์ และเพิ่มกระแสไฟที่รั่วไหล หากต้องการหลีกเลี่ยงปลายชีลด์บิดเกลียว แนะนำให้ใช้ตัวรัดสายชีลด์ในตัว

- สำหรับการใช้กับรีเลย์ สายเคเบิลควบคุม อินเตอร์เฟสสัญญาณ ฟิลด์บัส และเบรค ให้เชื่อมต่อส่วนชีลด์เข้ากับกรอบหุ้มที่ปลายทั้งสองด้าน หากเส้นทางต่อกราวด์มีอิมพีแดนซ์สูง มีสัญญาณรบกวน หรือมีกระแสไหลผ่าน ให้ตัดการเชื่อมต่อชีลด์ที่ปลายสายด้านหนึ่ง เพื่อหลีกเลี่ยงลูปกระแสกราวด์
- นำกระแสไฟกลับไปที่ตัวเครื่องโดยใช้แผ่นยึดโลหะ ตรวจสอบว่ามีหน้าสัมผัสทางไฟฟ้าที่ดีจากแผ่นติดตั้งผ่านสกรูยึดไปยังโครงเครื่องของชุดขับ
- ใช้สายเคเบิลแบบชีลด์สำหรับสายเคเบิลเอาท์พุทมอเตอร์ หรือเลือกใช้สายเคเบิลมอเตอร์แบบไม่ชีลด์ภายในท่อร้อยสายโลหะ

ประกาศ

สายเคเบิลแบบชีลด์

หากไม่ได้ใช้สายเคเบิลแบบชีลด์หรือท่อร้อยสายโลหะ เครื่องและการติดตั้งจะไม่สอดคล้องตามค่าจำกัดที่กำหนดเกี่ยวกับระดับการแพร่กระจายคลื่นความถี่วิทยุ (RF)

- ตรวจสอบว่าสายเคเบิลมอเตอร์และสายเบรคสั้นที่สุดเท่าที่จะเป็นไปได้เพื่อลดระดับการรบกวนจากทั้งระบบ
- หลีกเลี่ยงการวางสายเคเบิลที่มีความอ่อนไหวต่อสัญญาณรบกวนไว้คู่กับสายเคเบิลมอเตอร์และเบรค
- สำหรับสายติดต่อสื่อสารและสายคำสั่ง/สายควบคุม ให้ทำตามมาตรฐานโปรโตคอลการสื่อสารเฉพาะด้าน Danfoss แนะนำให้ใช้สายเคเบิลแบบชีลด์
- ตรวจสอบว่าการเชื่อมต่อขั้วต่อควบคุมทั้งหมดเป็น PELV

5

ประกาศ

การรบกวน EMC

ใช้สายเคเบิลแบบชีลด์แยกจากกันสำหรับสายมอเตอร์และสายควบคุม และสายเคเบิลแยกสำหรับการเดินสายแหล่งจ่ายไฟหลัก การเดินสายมอเตอร์ และการเดินสายควบคุม หากไม่แยกสายเคเบิลกระแสไฟ มอเตอร์ และสายเคเบิลควบคุม อาจส่งผลให้เกิดพฤติกรรมโดยไม่ตั้งใจหรือประสิทธิภาพที่ลดลง ต้องมีการเว้นพื้นที่ว่างอย่างน้อย 200 มม. (7.9 นิ้ว) ระหว่างสายแหล่งจ่ายไฟหลัก สายเคเบิลมอเตอร์ และสายเคเบิลควบคุม

ประกาศ

การติดตั้งที่พื้นที่สูง

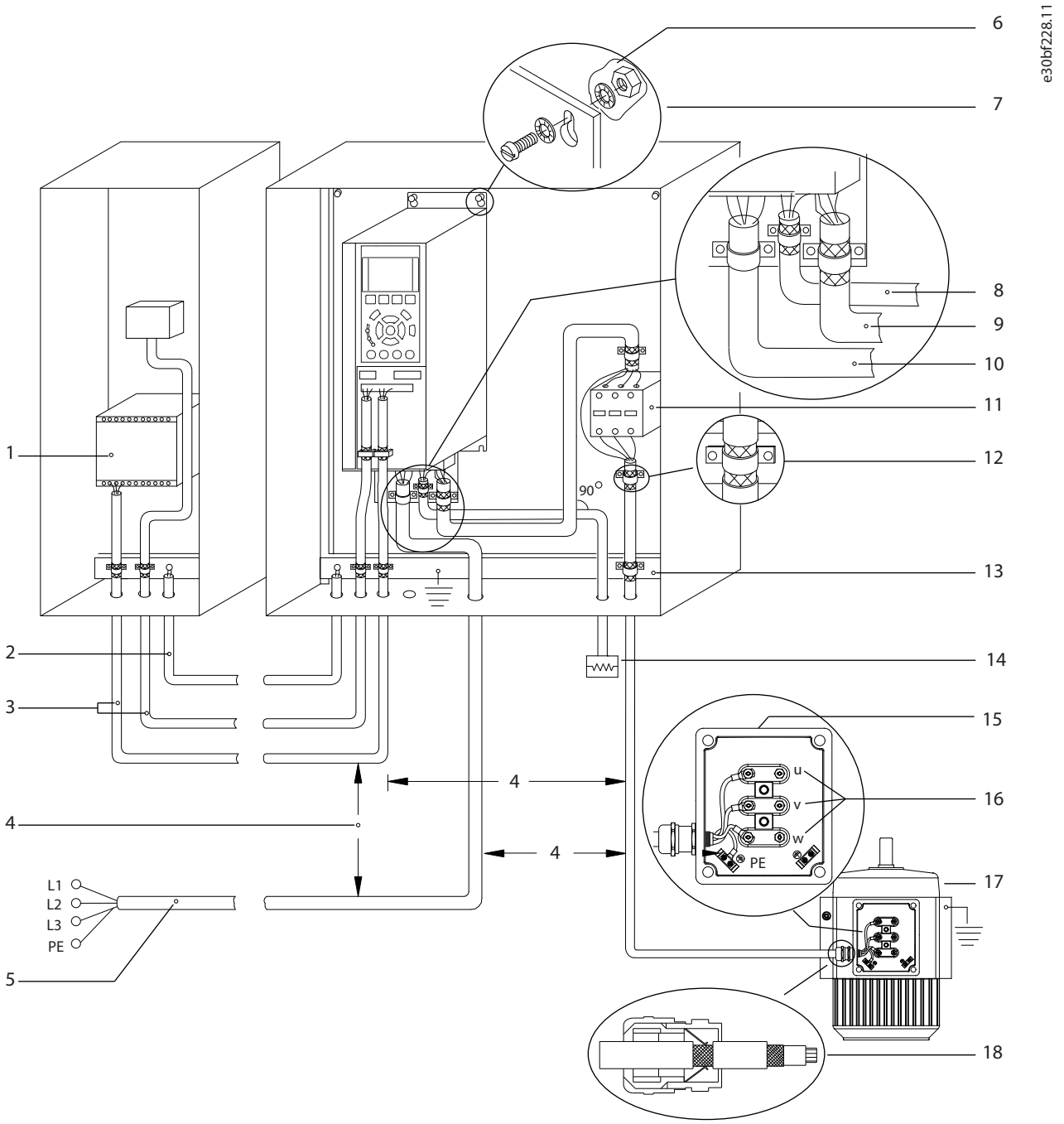
มีความเสี่ยงที่จะเกิดแรงดันไฟฟ้าเกิน การแยกโดดระหว่างส่วนประกอบและชิ้นส่วนสำคัญอาจยังไม่เพียงพอและไม่เป็นไปตามข้อกำหนด PELV การลดความเสี่ยงเกิดแรงดันไฟฟ้าเกินกระทำได้โดยการใช้อุปกรณ์ป้องกันภายนอกหรือการแยกกันทางไฟฟ้า
สำหรับการติดตั้งที่ระดับความสูงเกินกว่า 2000 ม. (6500 ฟุต) โปรดติดต่อ Danfoss เกี่ยวกับความสอดคล้อง PELV

ประกาศ

ความสอดคล้อง PELV

ป้องกันไฟฟ้าดูดโดยใช้แหล่งจ่ายไฟประเภทการป้องกันแรงดันต่ำพิเศษ (PELV) และปฏิบัติตามระเบียบข้อกำหนดในประเทศ/ระหว่างประเทศเกี่ยวกับ PELV

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

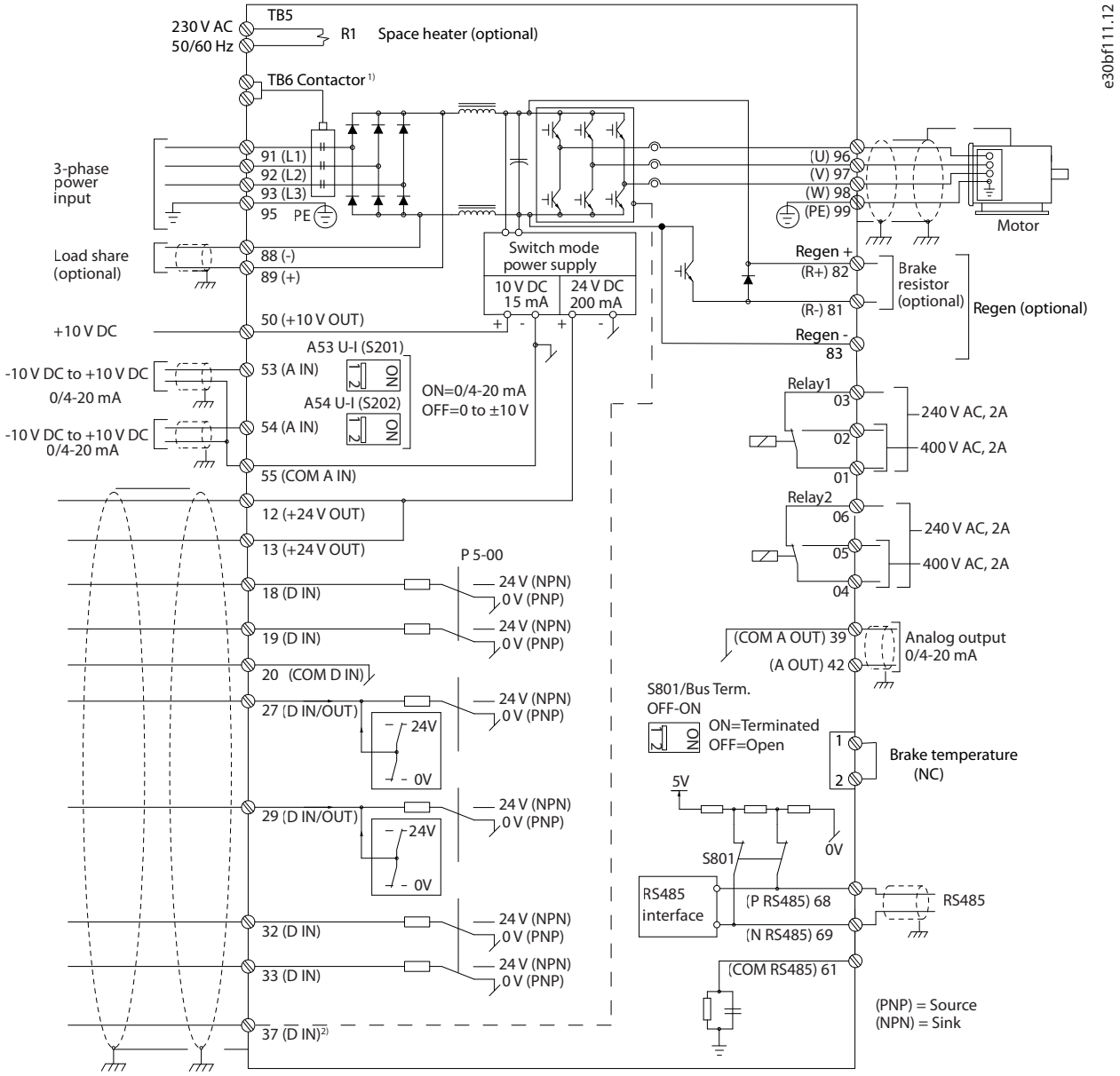


1	PLC	10	สายเคเบิลหลัก (ไม่ชีลด์)
2	สายเคเบิลอีควอไลซิ่งขั้นต่ำ 16 มม.^{2} (6 AWG)	11	คอนแท็คเตอร์เอาท์พุทและอุปกรณ์เสริมที่คล้ายกัน
3	สายเคเบิลควบคุม	12	การหุ้มฉนวนสายเคเบิลที่ปอกสายไว้
4	ต้องมีการเว้นพื้นที่ว่างอย่างน้อย 200 มม. (7.9 นิ้ว) ระหว่างสายเคเบิลควบคุม สายเคเบิลมอเตอร์ และสายเคเบิลหลัก	13	บัสบาร์กราวด์ทั่วไป (ทำตามข้อกำหนดในประเทศและนานาชาติ-สำหรับการต่อสายกราวด์กรอบหุ้ม)
5	แหล่งจ่ายไฟสายหลัก	14	ตัวต้านทานเบรค
6	ผิวเปลือย (ไม่ทาสี)	15	กล่องโลหะ
7	แหวนรองรูปดาว	16	การเชื่อมต่อกับมอเตอร์
8	สายเคเบิลเบรค (มีชีลด์)	17	มอเตอร์
9	สายเคเบิลมอเตอร์ (มีชีลด์)	18	เคเบิลแกลนด์ EMC

ภาพประกอบ 5.1 ตัวอย่างการติดตั้ง EMC ที่เหมาะสม

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5.3 ผังการเดินสาย



ภาพประกอบ 5.2 ผังการเดินสายพื้นฐาน

1) คอนแทคเตอร์ TB6 มีอยู่เฉพาะในชุดขับ D6h และ D8h ที่มีอุปกรณ์เสริมคอนแทคเตอร์เท่านั้น
2) ขั้วต่อ 37 (อุปกรณ์เสริม) ใช้สำหรับ Safe Torque Off ดูที่คู่มือการใช้งาน VLT® FC Series - Safe Torque Off สำหรับคำแนะนำในการติดตั้ง

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5.4 การเชื่อมต่อกับกราวด์

⚠คำเตือน

อันตรายของกระแสรั่วไหล

กระแสรั่วไหลเกิน 3.5 mA หากไม่ดำเนินการต่อสายดินชุดขับอย่างเหมาะสมอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บรุนแรง

- **ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้มีการต่อสายดินของอุปกรณ์ไว้อย่างถูกต้องโดยช่างไฟฟ้าที่ได้รับการรับรอง**

สำหรับความปลอดภัยทางไฟฟ้า

- ต่อสายดินชุดขับโดยสอดคล้องกับมาตรฐานและข้อกำหนดที่เกี่ยวข้อง
- ใช้สายดินเฉพาะสำหรับการเดินสายไฟอินพุท กำลังมอเตอร์ และการเดินสายควบคุม
- อย่าต่อกราวด์ชุดขับ 1 ชุดกับอีกชุดในแบบสายโซ่เดซี่
- ใช้การเชื่อมต่อสายดินให้สั้นที่สุด
- ทำตามข้อกำหนดในการเดินสายของผู้ผลิตมอเตอร์
- พื้นที่หน้าตัดของสายเคเบิลต่ำสุด: 10 มม.^{2} (6 AWG) (หรือสายดินขนาดพิกัด 2 สายที่ต่อแยกต่างหาก)
- ขันขั้วต่อให้แน่นตามข้อมูลที่มีให้ใน *บท 10.8.1 พิกัดแรงบิดของตัวยึด*

สำหรับการติดตั้ง EMC อย่างถูกต้อง

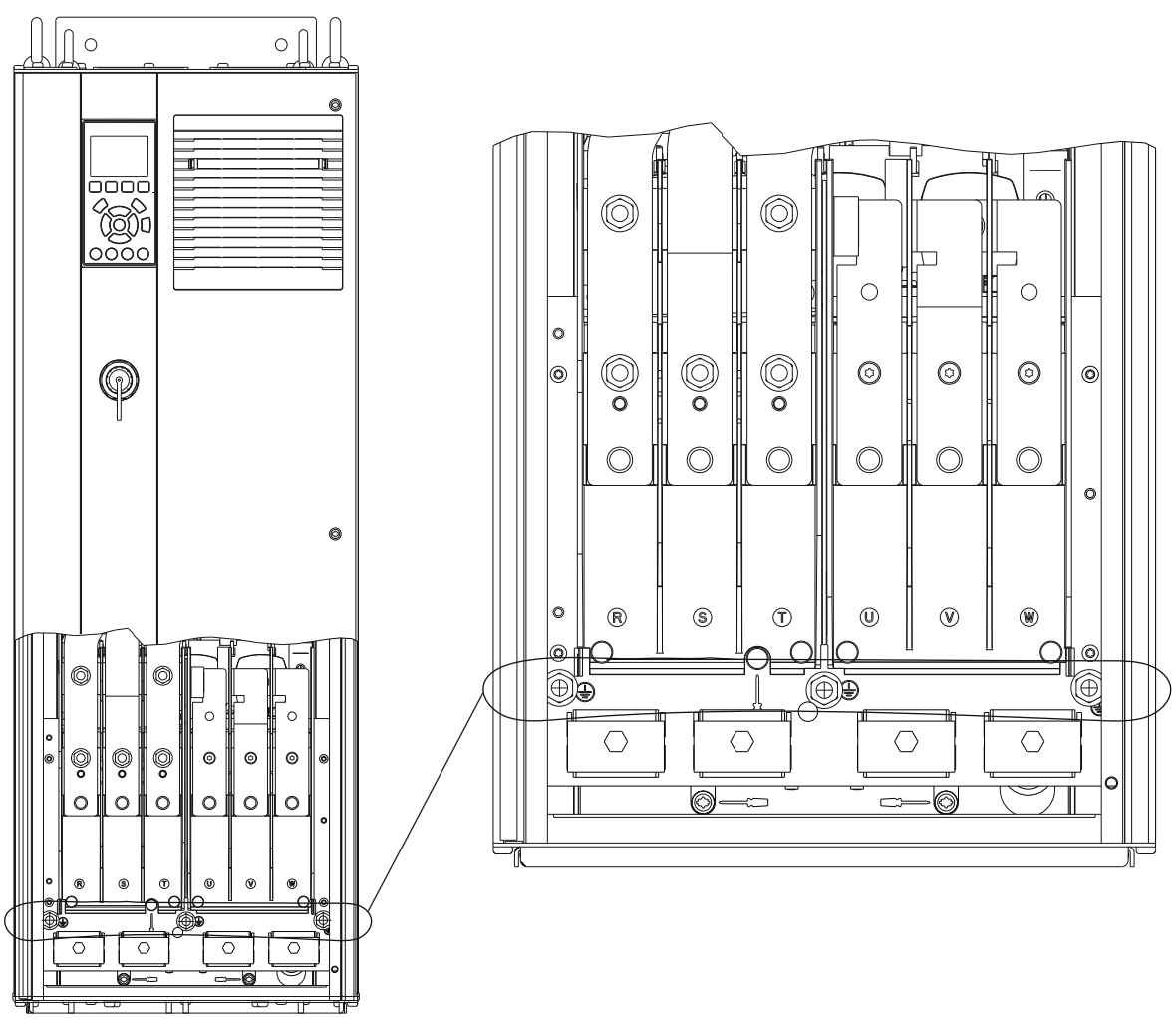
- สร้างการสัมผัสทางไฟฟ้าระหว่างชีลด์หุ้มสายเคเบิลและกรอบหุ้มของชุดขับโดยใช้เคเบิลแกลนด์ โลหะหรือโดยใช้ตัวรัดสายที่ให้มาพร้อมกับอุปกรณ์
- ใช้สายเกลียวถี่เพื่อลดกระแสไฟกระชากฉับพลันชั่วครู่
- อย่าใช้ปลายสายชีลด์บิดเกลียว (หางหมู)

ประกาศ

การปรับสมดุลความต่างศักย์

มีความเสี่ยงของกระแสไฟกระชากฉับพลันชั่วครู่เมื่อความต่างศักย์ของดินระหว่างชุดขับและ ระบบควบคุมมีความต่างกัน ให้ติดตั้งสายเคเบิลปรับความต่างศักย์ระหว่างส่วนประกอบระบบ พื้นที่หน้าตัดของสายเคเบิลที่แนะนำ: 16 มม.^{2} (5 AWG)

5



ภาพประกอบ 5.3 ขั้วต่อกราวด์ (แสดง D1h)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5.5 การเชื่อมต่อมอเตอร์

⚠คำเตือน

แรงดันเหนี่ยวนำ

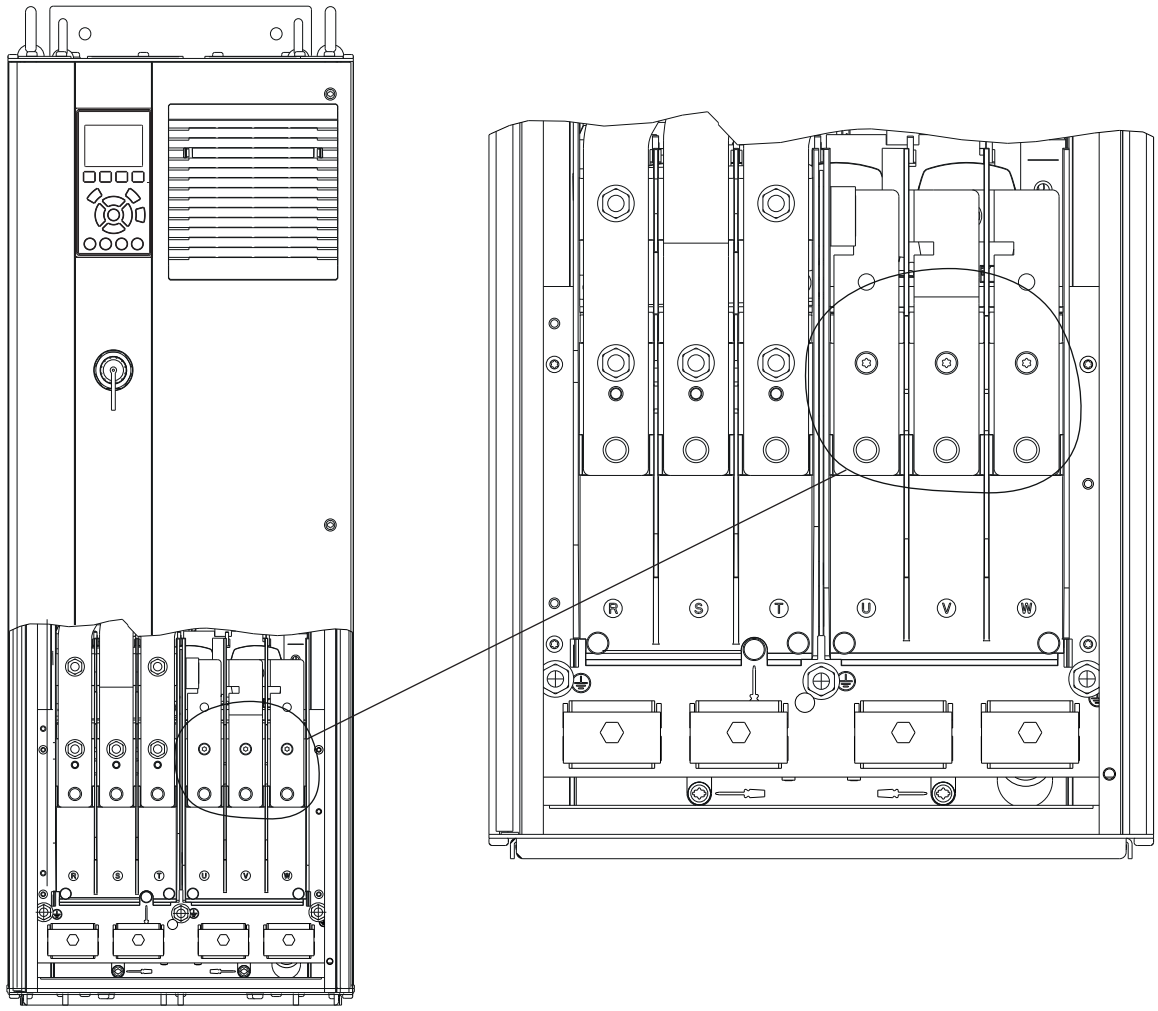
แรงดันเหนี่ยวนำจากสายมอเตอร์เอาท์พุทที่วางไปด้วยสามารถประจุคาพาซิเตอร์ของอุปกรณ์ได้ แม้จะปิดและล็อคอุปกรณ์แล้ว หากไม่วางสายเคเบิลมอเตอร์เอาท์พุทแยกจากกันหรือใช้สายเคเบิลแบบชีลด์ อาจส่งผลให้เสียชีวิตหรือได้รับบาดเจ็บรุนแรง

- ปฏิบัติตามระเบียบการไฟฟ้าในท้องถิ่นและระดับชาติที่เกี่ยวกับขนาดของสายเคเบิล สำหรับขนาดสายไฟสูงสุด ดู *บท 10.5 ข้อมูลจำเพาะสายเคเบิล*
- ทำตามข้อกำหนดในการเดินสายของผู้ผลิตมอเตอร์
- แผ่นเจาะหรือแผงเข้าถึงการเดินสายไฟมอเตอร์งมีอยู่ที่ฐานของตัวเครื่อง IP21 (NEMA1/12) ขึ้นไป
- อย่าเดินสายอุปกรณ์สตาร์ทหรืออุปกรณ์เปลี่ยนขั้ว (เช่น มอเตอร์ Dahlander หรือมอเตอร์อะซิงโครนัสแบบสลิปริง) ระหว่างชุดขับและมอเตอร์

ขั้นตอน

1. ปอกสายของส่วนที่เป็นการหุ้มฉนวนสายเคเบิลด้านนอก
2. จัดวางสายที่ปอกแล้วไว้ใต้ตัวรัดสายเคเบิล ซึ่งสร้างการยึดทางกลไกและการสัมผัสทางไฟฟ้าระหว่างชีลด์สายเคเบิลและสายดิน
3. เชื่อมต่อสายดินเข้ากับขั้วต่อลงดินที่ใกล้ที่สุดโดยสอดคล้องกับคำแนะนำในการต่อสายดินที่มีให้ใน *บท 5.4 การเชื่อมต่อกับกราวด์* ดู*ภาพประกอบ 5.4*
4. ต่อสายไฟมอเตอร์ 3 เฟสกับขั้วต่อ 96 (U), 97 (V) และ 98 (W) ดู*ภาพประกอบ 5.4*
5. ขันขั้วต่อให้แน่นตามข้อมูลที่มีให้ใน *บท 10.8.1 พิกัดแรงบิดของตัวยึด*

5



ภาพประกอบ 5.4 ขั้วต่อมอเตอร์ (แสดง D1h)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5.6 การเชื่อมต่อแหล่งจ่ายไฟหลักกระแสสลับ

- ขนาดของสายไฟขึ้นอยู่กับกระแสอินพุทของชุดขับ สำหรับขนาดสายไฟสูงสุด ดู *บท 10.1 ข้อมูลทางไฟฟ้า*
- ปฏิบัติตามระเบียบการไฟฟ้าในท้องถิ่นและระดับชาติที่เกี่ยวกับขนาดของสายเคเบิล

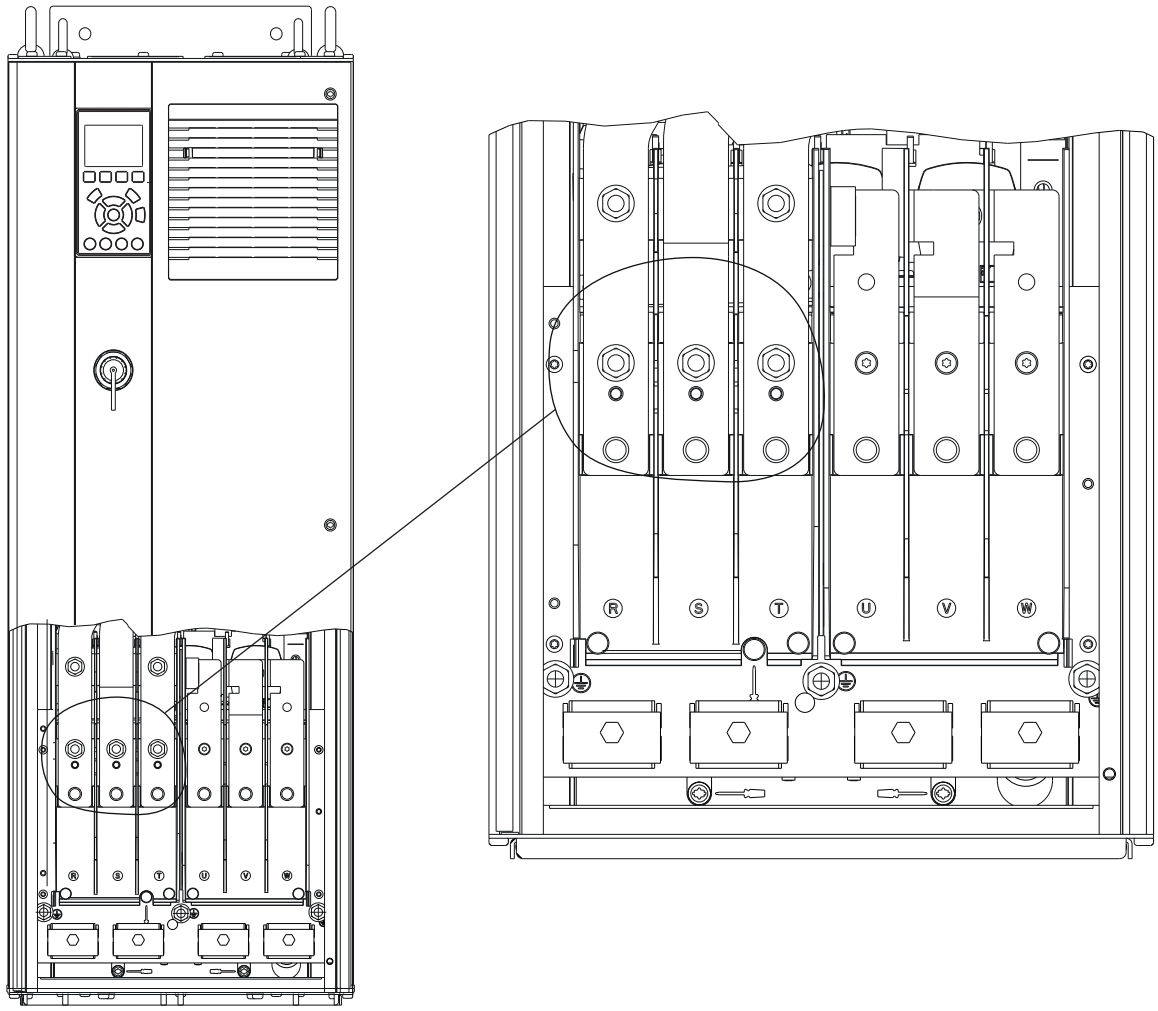
ขั้นตอน

1. ปอกสายของส่วนที่เป็นการหุ้มฉนวนสายเคเบิลด้านนอก
2. จัดวางสายที่ปอกแล้วไว้ใต้ตัวรัดสายเคเบิล ซึ่งสร้างการยึดทางกลไกและการสัมผัสทางไฟฟ้าระหว่างชีลด์สายเคเบิลและสายดิน
3. เชื่อมต่อสายดินเข้ากับขั้วต่อลงดินที่ใกล้ที่สุดโดยสอดคล้องกับคำแนะนำในการต่อสายดินที่มีให้ใน *บท 5.4 การเชื่อมต่อกับกราวด์*
4. เชื่อมต่อสายไฟอินพุทกระแสสลับ 3 เฟสกับขั้วต่อ R, S และ T ดู *ภาพประกอบ 5.5*
5. ขันขั้วต่อให้แน่นตามข้อมูลที่มีให้ใน *บท 10.8.1 พิกัดแรงบิดของตัวยึด*
6. เมื่อจ่ายไฟจากแหล่งจ่ายไฟหลักแบบแยก (สายหลัก IT หรือเดลต้าแบบลอย) หรือสายหลัก TT/TN-S ที่มีขากราวด์ (เดลต้าที่มีกราวด์) ตรวจสอบว่า *พารามิเตอร์ 14-50 RFI Filter* ตั้งเป็น *[0] ปิด* เพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหายต่อดีซีลิงค์และเพื่อลดกระแสประจุที่ไหลลงดิน

ประกาศ

คอนแทคเตอร์เอาท์พุท

Danfoss ไม่แนะนำให้ใช้คอนแทคเตอร์เอาท์พุทบนชุดขับ 525–690 V ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายแหล่งจ่ายไฟหลัก IT



ภาพประกอบ 5.5 ขั้วต่อแหล่งไฟฟ้ากระแสสลับ (แสดง D1h) สำหรับมุมมองขั้วต่อโดยละเอียด ดู *บท 5.8 ขนาดขั้วต่อ*

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5.7 การเชื่อมต่อขั้วต่อแบบคืนพลังงานกลับ/การแบ่งโหลด

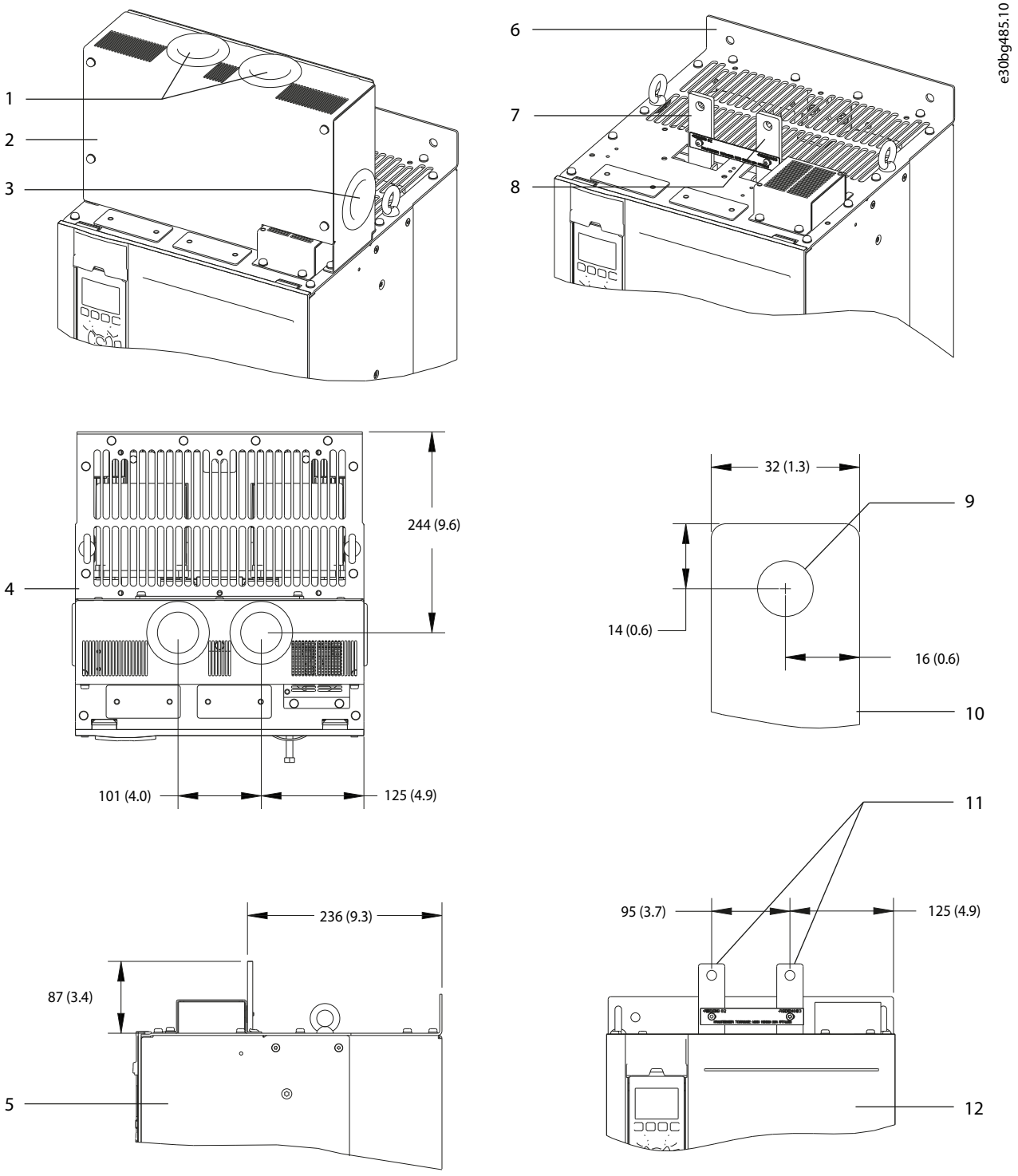
ขั้วต่อแบบคืนพลังงานกลับ/การแบ่งโหลดที่เป็นอุปกรณ์เสริมมีอยู่ที่ด้านบนของชุดขับ สำหรับชุดขับที่มีกรอบหุ้ม IP21/IP54 การเดินสายไฟลากผ่านฝาครอบรอบขั้วต่อ ดูที่ *ภาพประกอบ 5.5*

- ขนาดของสายไฟขึ้นอยู่กับกระแสของชุดขับ สำหรับขนาดสายไฟสูงสุด ดู *บท 10.1 ข้อมูลทางไฟฟ้า*
- ปฏิบัติตามระเบียบการไฟฟ้าในท้องถิ่นและระดับชาติที่เกี่ยวกับขนาดของสายเคเบิล

ขั้นตอน

1. ถอดปลั๊ก 2 ตัว (สำหรับทางเข้าด้านบนหรือด้านข้าง) ออกจากฝาครอบขั้วต่อ
2. เสียบข้อต่อร้อยสายเคเบิลเข้ากับช่องเจาะที่ฝาครอบขั้วต่อ
3. ปอกสายของส่วนที่เป็นการหุ้มฉนวนสายเคเบิลด้านนอก
4. ร้อยสายเคเบิลที่ปอกแล้วผ่านทางข้อต่อร้อยสาย
5. เชื่อมต่อสายเคเบิล DC(+) กับขั้วต่อ DC(+) และยึดให้แน่นด้วยตัวยึด M10 1 ตัว
6. เชื่อมต่อสายเคเบิล DC(-) กับขั้วต่อ DC(-) และยึดให้แน่นด้วยตัวยึด M10 1 ตัว
7. ขันขั้วต่อให้แน่นตาม *บท 10.8.1 พิกัดแรงบิดของตัวยึด*

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



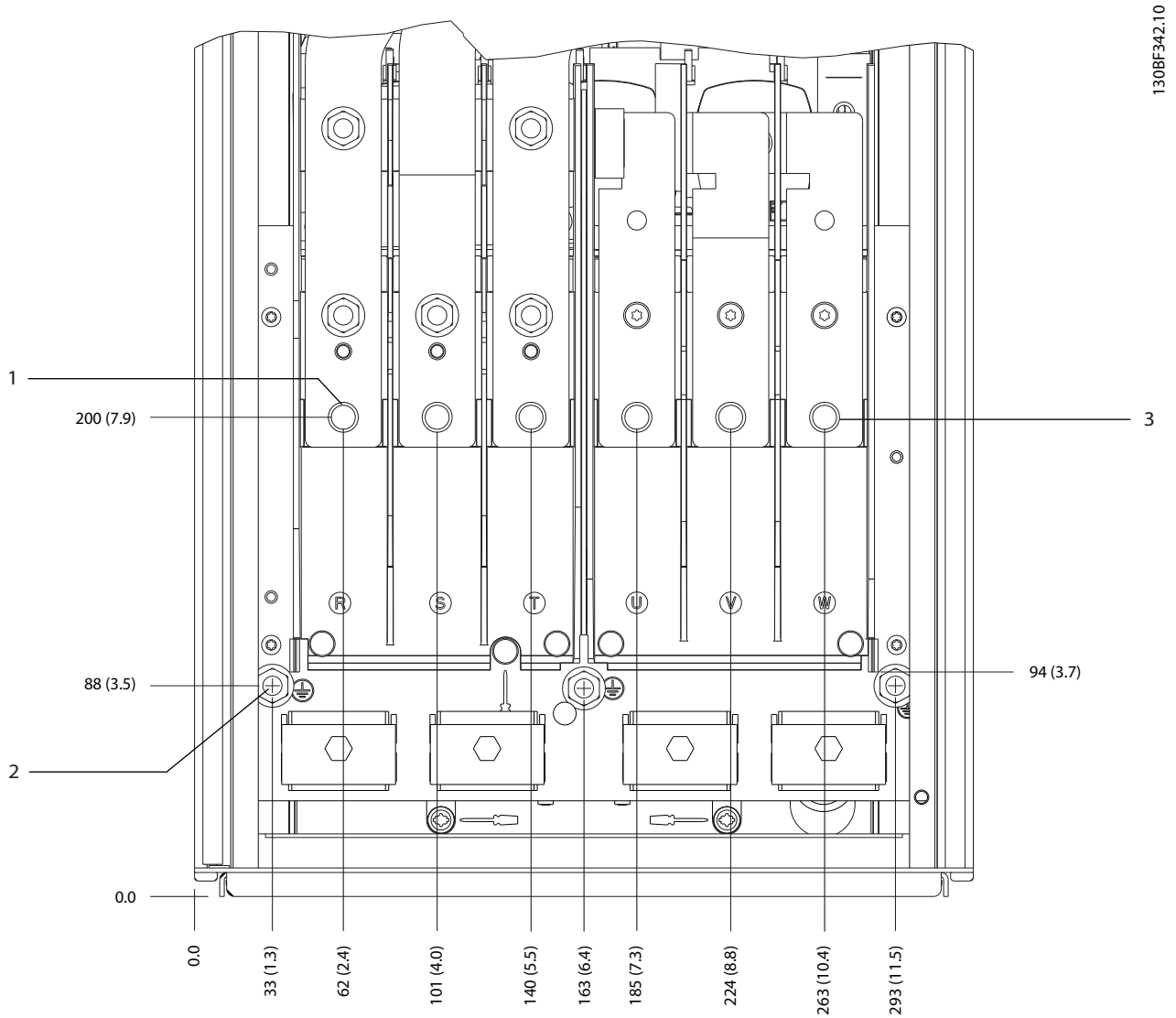
1	ช่องเปิดด้านบนสำหรับขั้วต่อแบบคืนพลังงานกลับ/การแบ่งโหลด	7	ขั้วต่อ DC(+)
2	ฝาปิดขั้วต่อ	8	ขั้วต่อ DC(-)
3	ช่องเปิดด้านข้างสำหรับขั้วต่อแบบคืนพลังงานกลับ/การแบ่งโหลด	9	ช่องสำหรับตัวยึด M10
4	ภาพด้านบน	10	ภาพระยะใกล้
5	ภาพด้านข้าง	11	ขั้วต่อแบบคืนพลังงานกลับ/การแบ่งโหลด
6	ภาพโดยไม่มีฝาปิด	12	ภาพด้านหน้า

ภาพประกอบ 5.6 ขั้วต่อแบบคืนพลังงานกลับ/การแบ่งโหลดในกรอบหุ้มขนาด D

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5.8 ขนาดขั้วต่อ

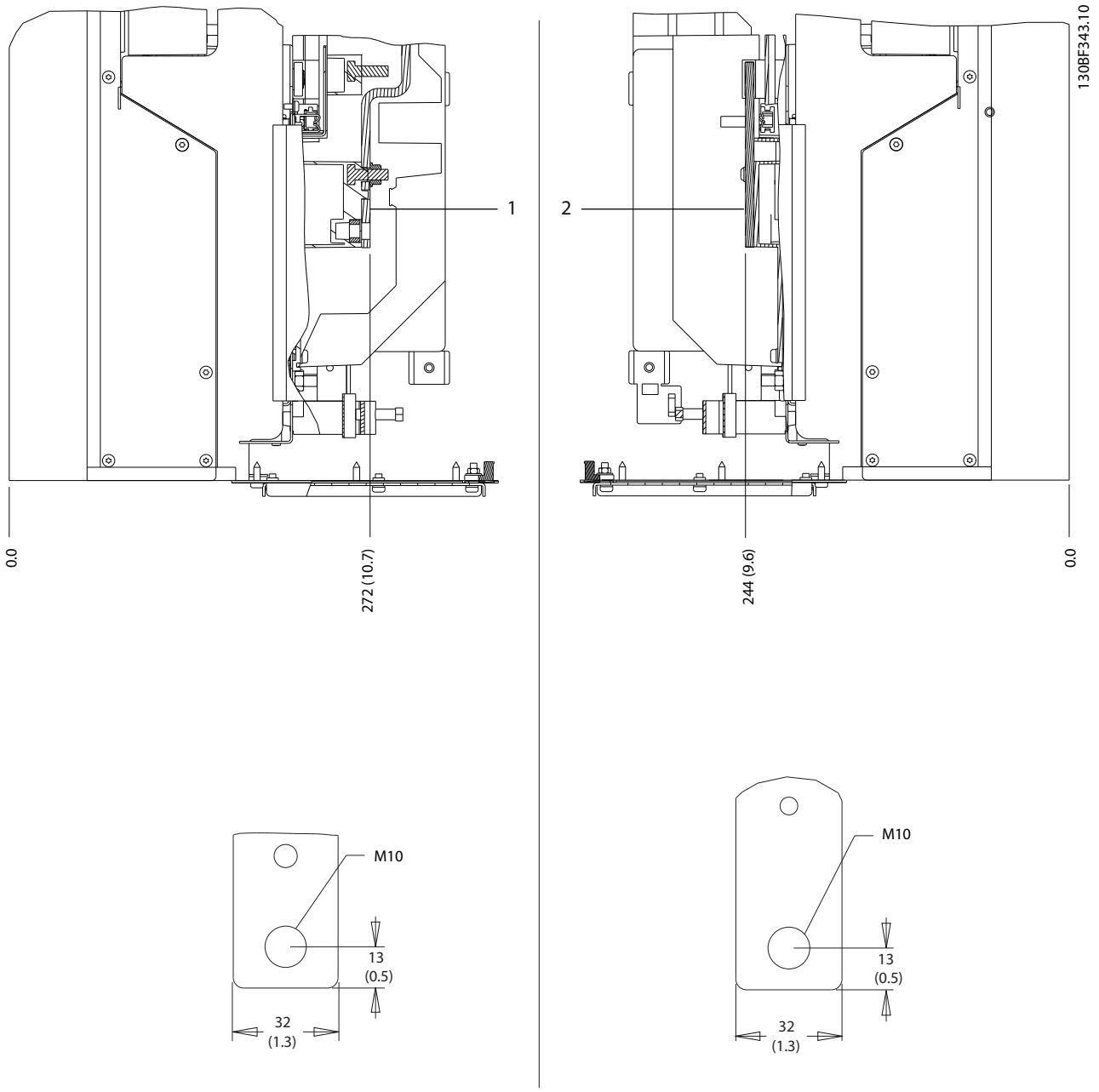
5.8.1 ขนาดขั้วต่อ D1h



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อกราวด์	–	–

ภาพประกอบ 5.7 ขนาดขั้วต่อ D1h (ด้านหน้า)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

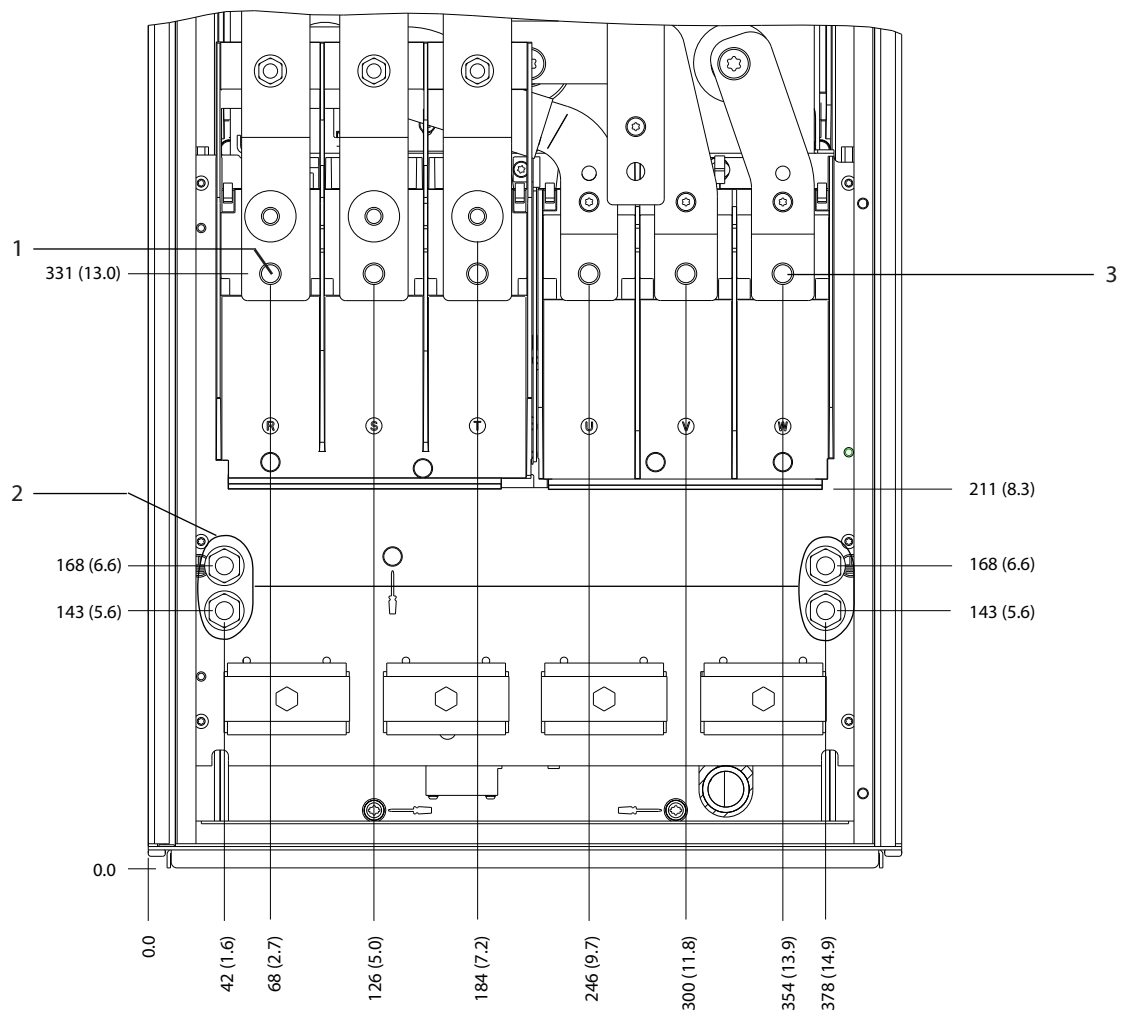


1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	2	ขั้วต่อมอเตอร์

ภาพประกอบ 5.8 ขนาดขั้วต่อ D1h (ด้านข้าง)

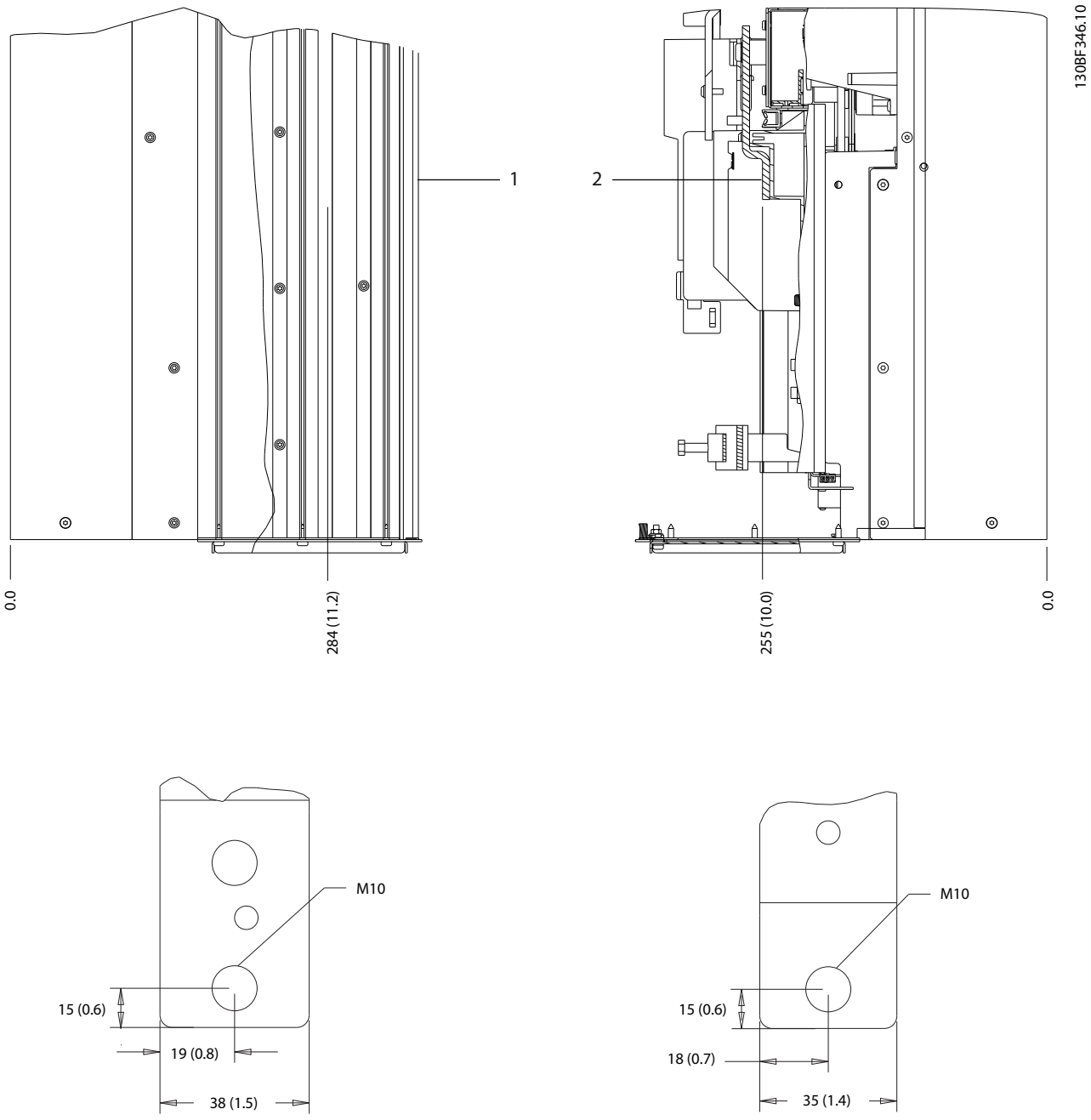
 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5.8.2 ขนาดขั้วต่อ D2h



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อกราวด์	–	–

ภาพประกอบ 5.9 ขนาดขั้วต่อ D2h (ด้านหน้า)

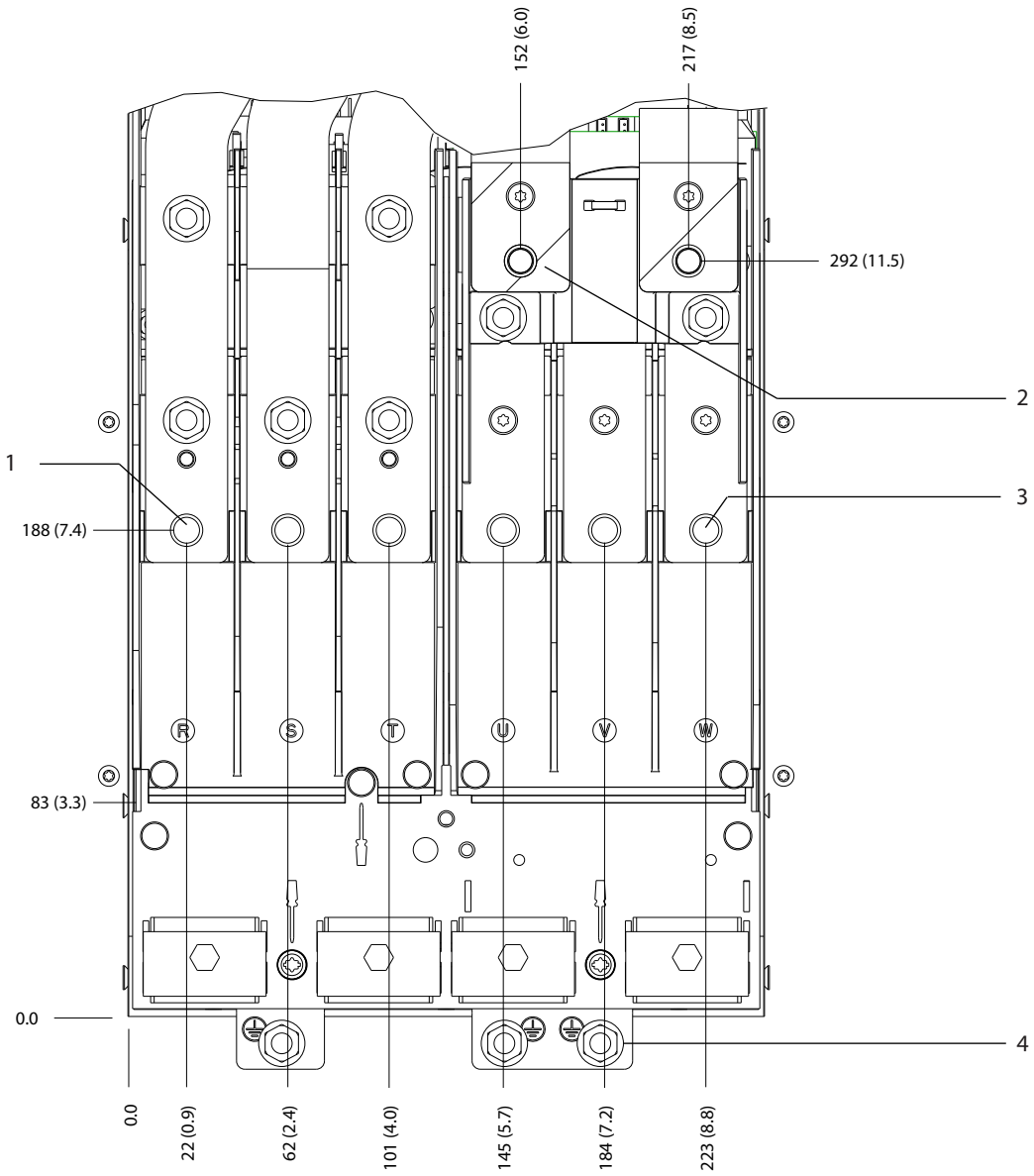


1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	2	ขั้วต่อมอเตอร์

ภาพประกอบ 5.10 ขนาดขั้วต่อ D2h (ด้านข้าง)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5.8.3 ขนาดขั้วต่อ D3h

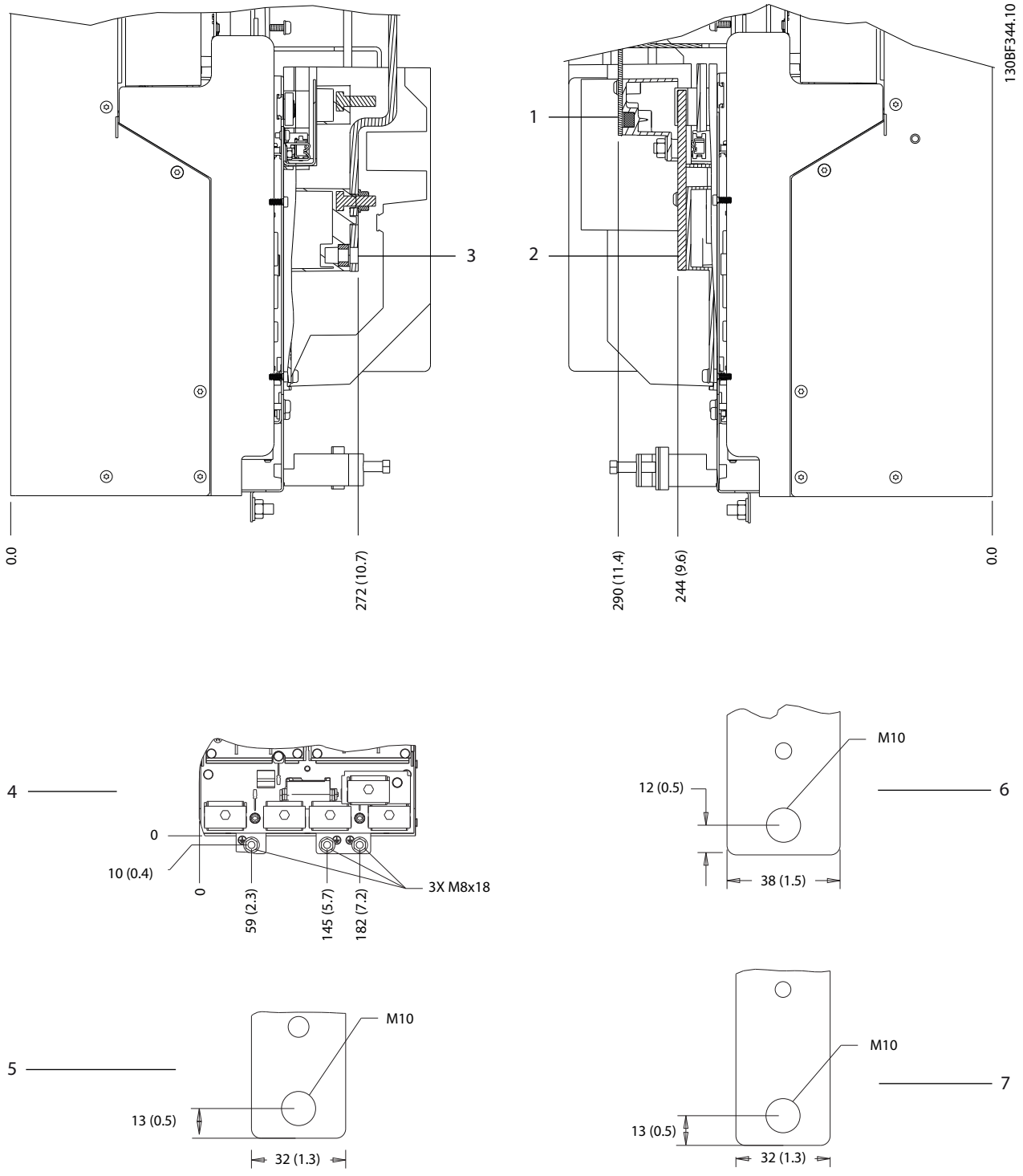


1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อเบรค	4	ขั้วต่อกราวด์

ภาพประกอบ 5.11 ขนาดขั้วต่อ D3h (ด้านหน้า)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5

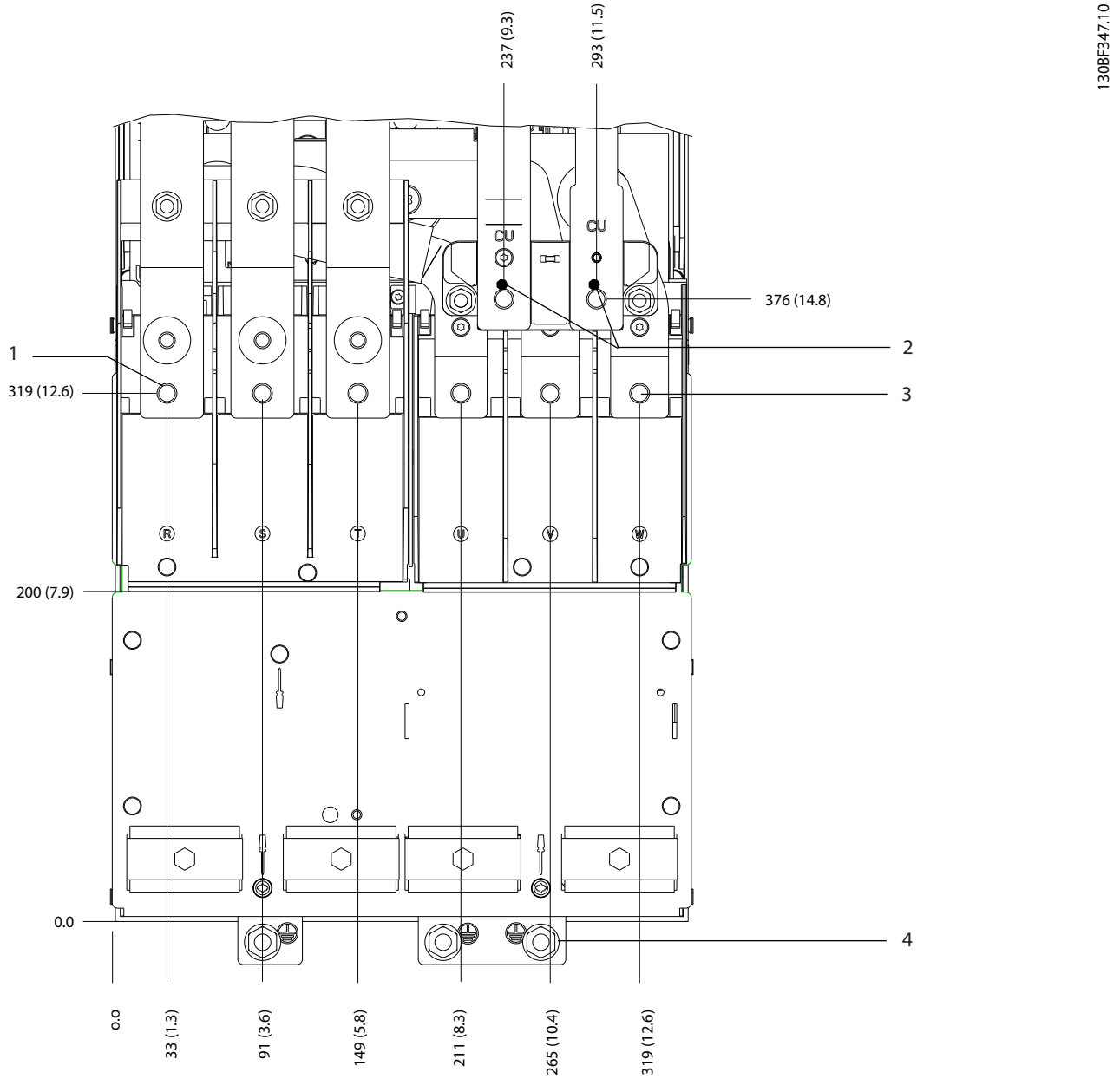


1 และ 6	ขั้วต่อเบรค/แบบคืนพลังงานกลับที่ด้านล่าง	3 และ 5	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก
2 และ 7	ขั้วต่อมอเตอร์	4	ขั้วต่อกราวด์

ภาพประกอบ 5.12 ขนาดขั้วต่อ D3h (ด้านข้าง)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

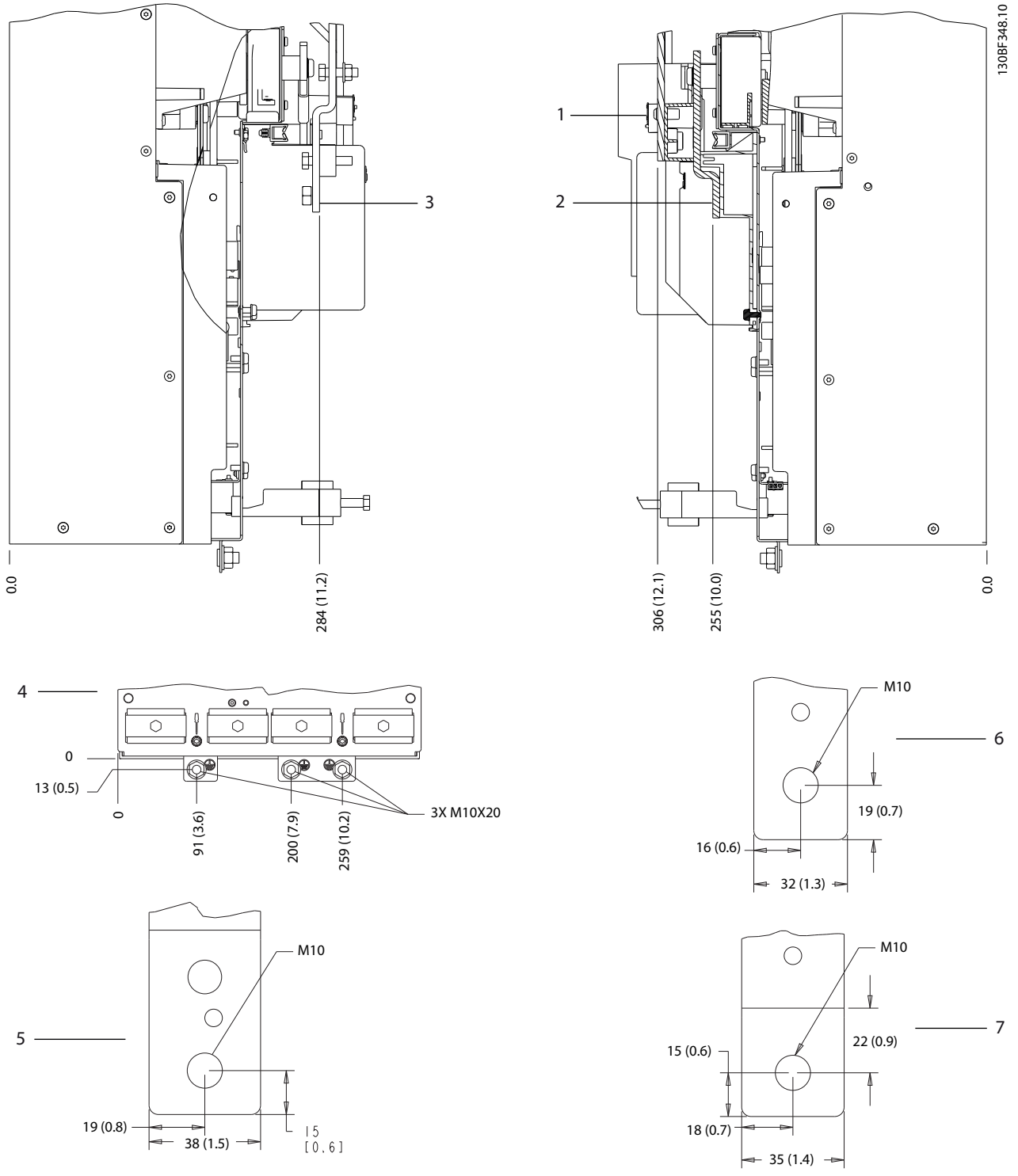
5.8.4 ขนาดขั้วต่อ D4h



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อเบรค	4	ขั้วต่อกราวด์

ภาพประกอบ 5.13 ขนาดขั้วต่อ D4h (ด้านหน้า)

5

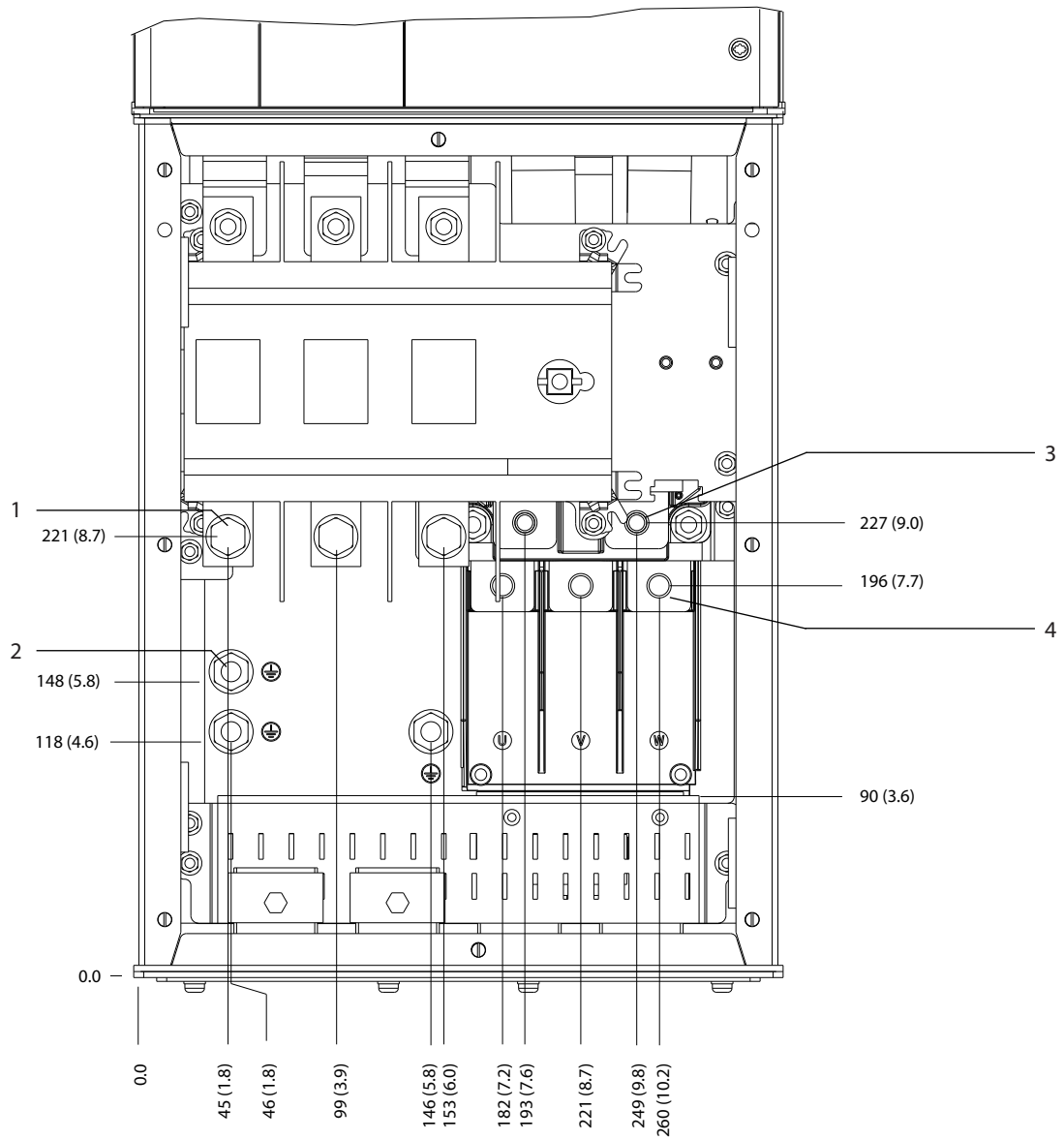


1 และ 6	ขั้วต่อเบรค/แบบคืนพลังงานกลับ	3 และ 5	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก
2 และ 7	ขั้วต่อมอเตอร์	4	ขั้วต่อกราวด์

ภาพประกอบ 5.14 ขนาดขั้วต่อ D4h (ด้านข้าง)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

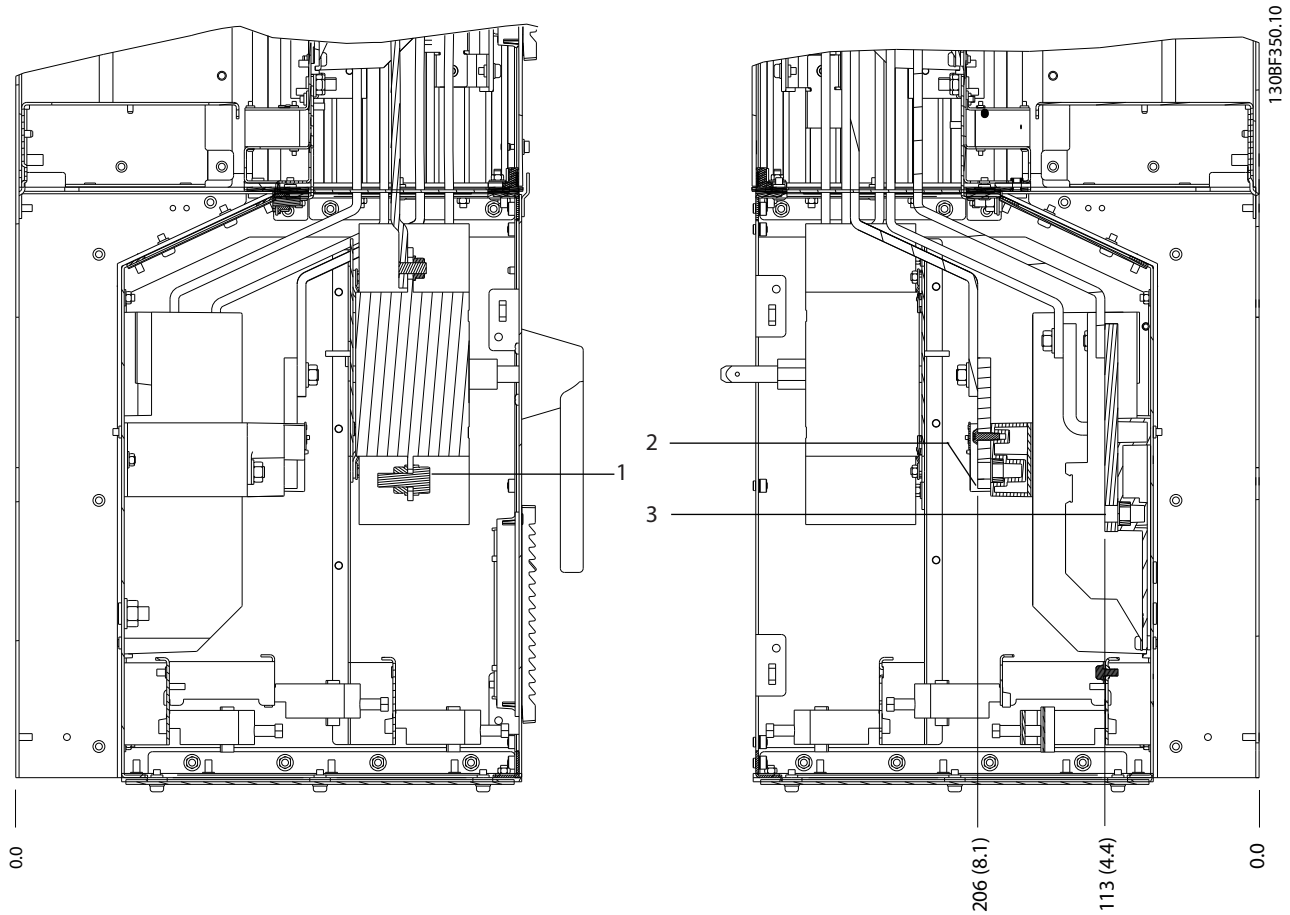
5.8.5 ขนาดขั้วต่อ D5h



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อเบรค
2	ขั้วต่อกราวด์	4	ขั้วต่อมอเตอร์

ภาพประกอบ 5.15 ขนาดขั้วต่อ D5h พร้อมอุปกรณ์เสริมตัดการเชื่อมต่อ (ด้านหน้า)

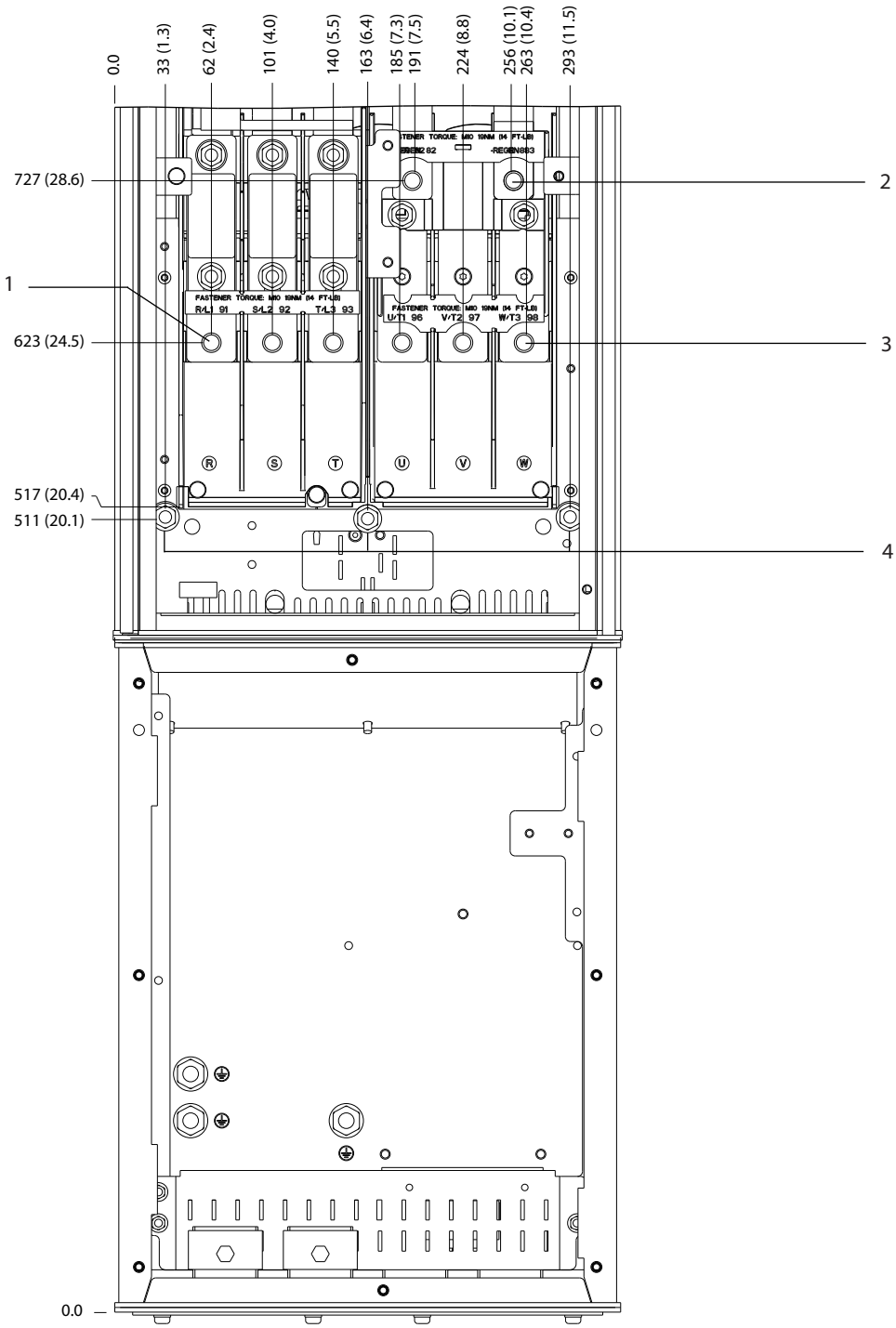
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อเบรค	–	–

ภาพประกอบ 5.16 ขนาดขั้วต่อ D5h พร้อมอุปกรณ์เสริมตัดการเชื่อมต่อ (ด้านข้าง)

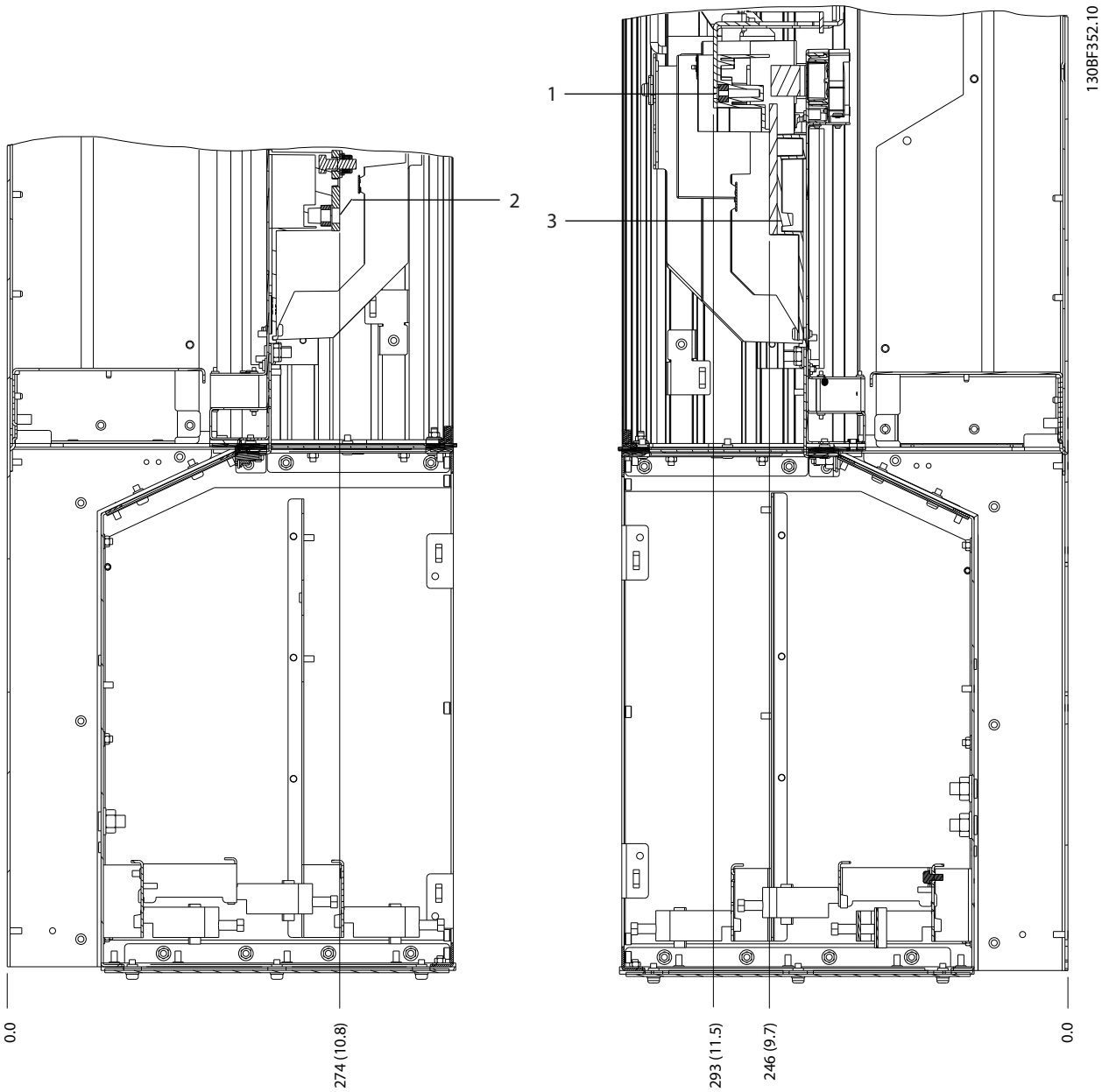
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อเบรค	4	ขั้วต่อกราวด์

ภาพประกอบ 5.17 ขนาดขั้วต่อ D5h พร้อมอุปกรณ์เสริมเบรค (ด้านหน้า)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

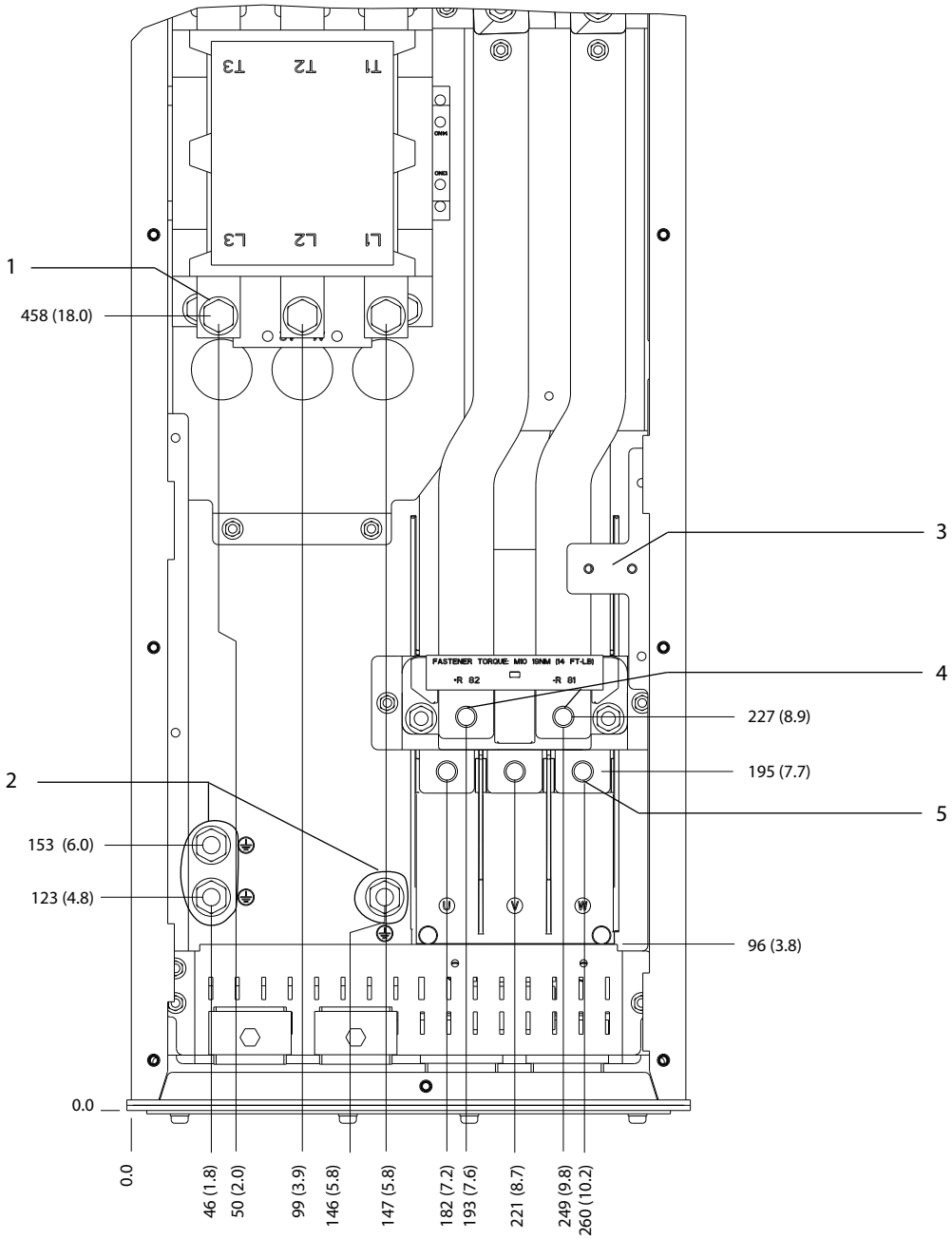


1	ขั้วต่อเบรค	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	–	–

ภาพประกอบ 5.18 ขนาดขั้วต่อ D5h พร้อมอุปกรณ์เสริมเบรค (ด้านข้าง)

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

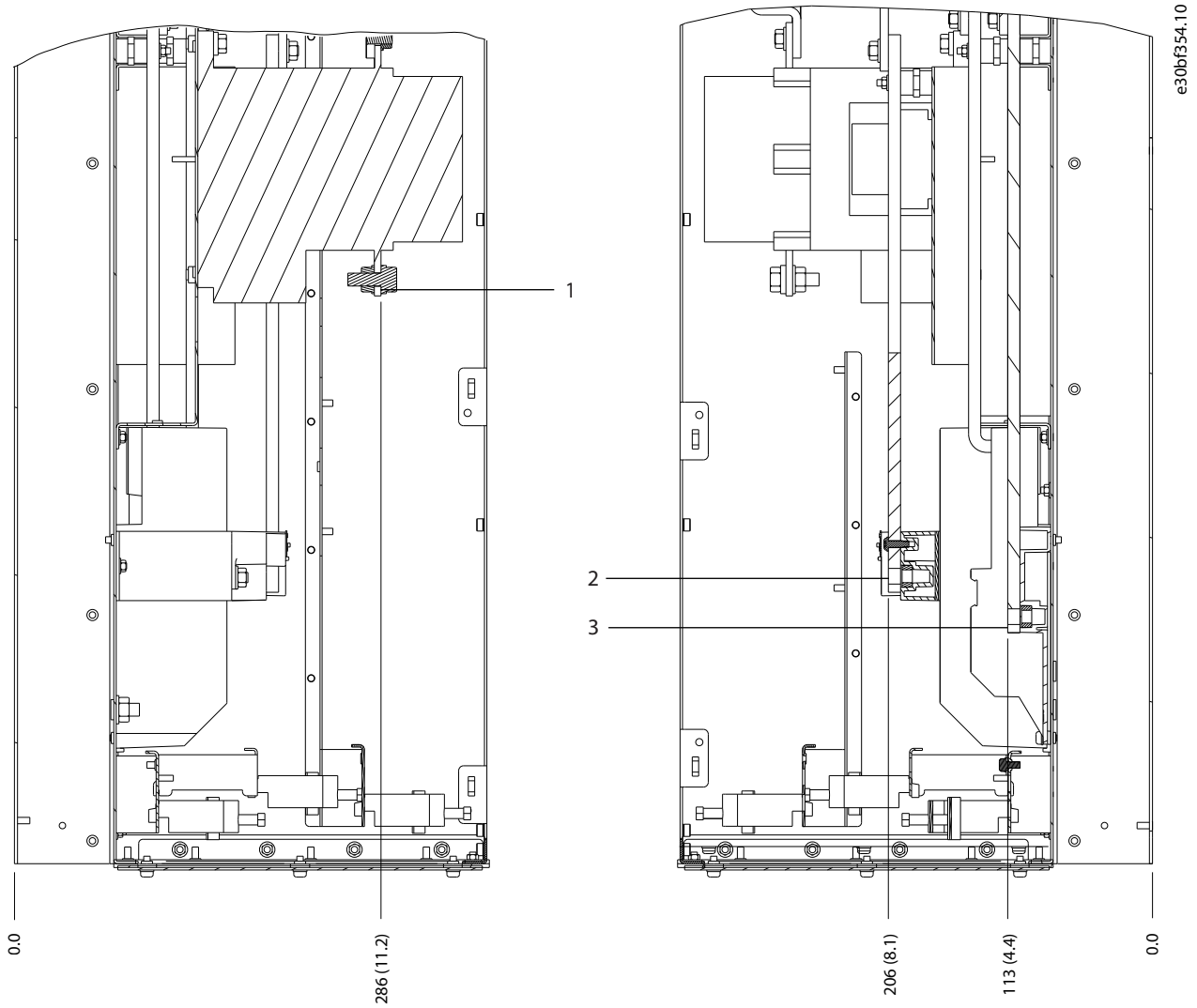
5.8.6 ขนาดขั้วต่อ D6h



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	4	ขั้วต่อเบรค
2	ขั้วต่อกราวด์	5	ขั้วต่อมอเตอร์
3	บล็อกขั้วต่อ TB 6 สำหรับช่องเสียบ	–	–

ภาพประกอบ 5.19 ขนาดขั้วต่อ D6h พร้อมอุปกรณ์เสริมคอนแทคเตอร์ (ด้านหน้า)

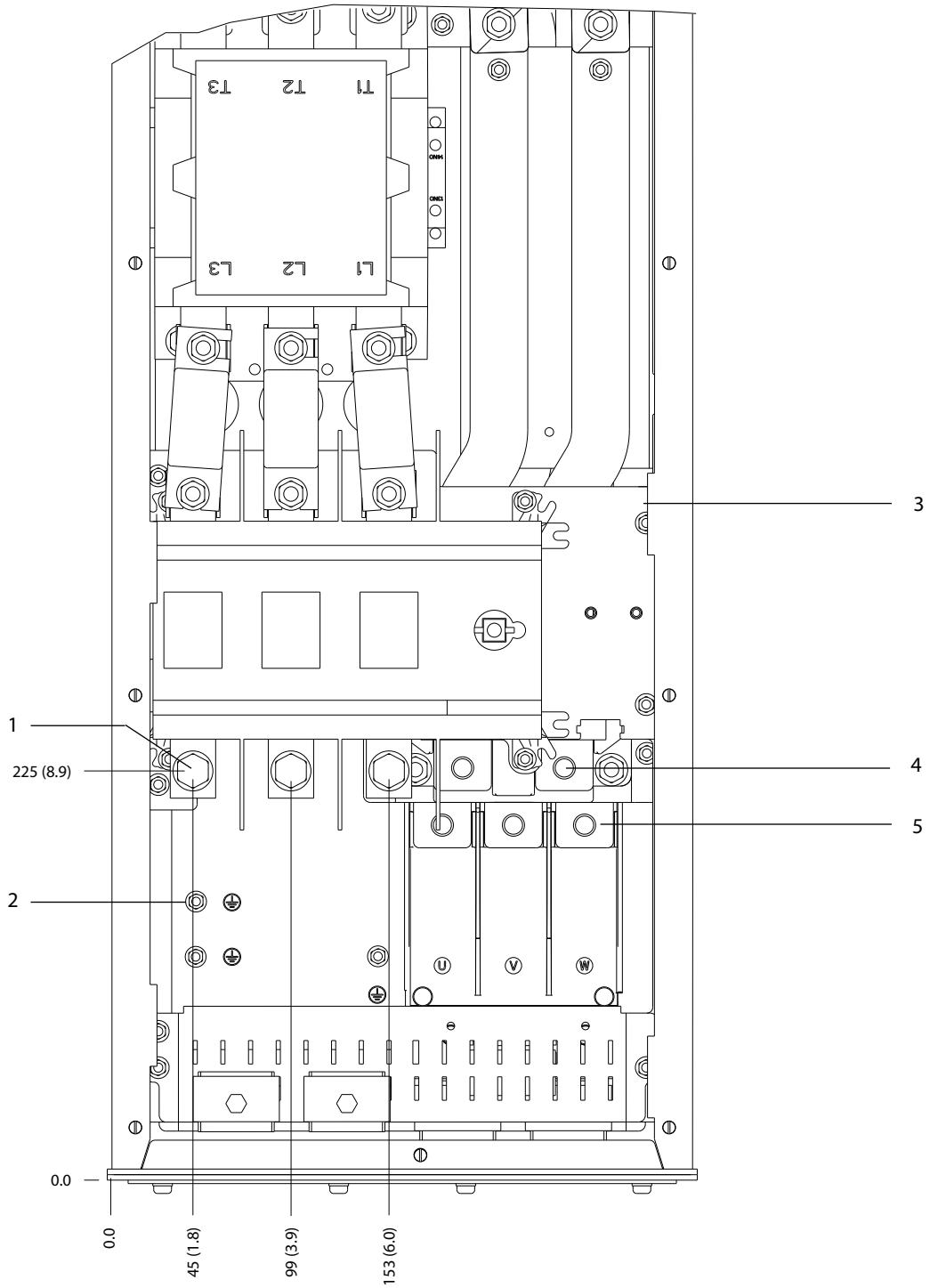
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อเบรค	–	–

ภาพประกอบ 5.20 ขนาดขั้วต่อ D6h พร้อมอุปกรณ์เสริมคอนแทคเตอร์ (ด้านข้าง)

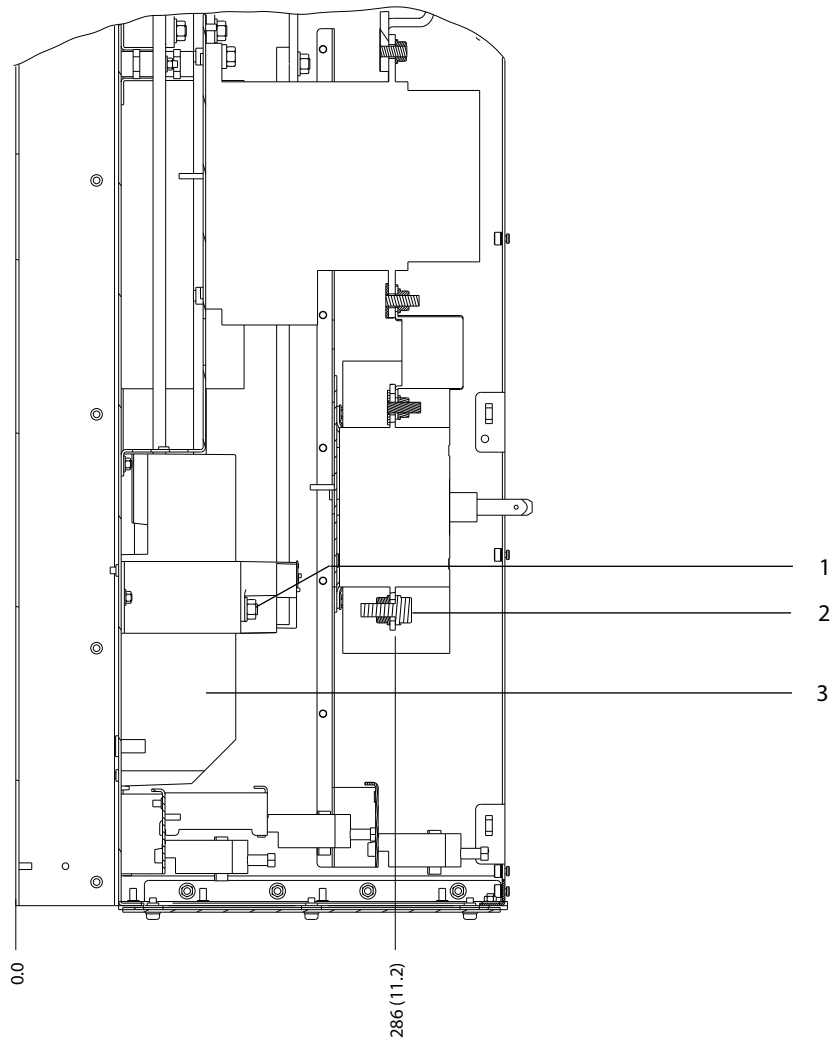
 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	4	ขั้วต่อเบรค
2	ขั้วต่อกราวด์	5	ขั้วต่อมอเตอร์
3	บล็อกขั้วต่อ TB 6 สำหรับช่องเสียบ	–	–

ภาพประกอบ 5.21 ขนาดขั้วต่อ D6h พร้อมอุปกรณ์เสริมตัดการเชื่อมต่อและคอนแทคเตอร์ (ด้านหน้า)

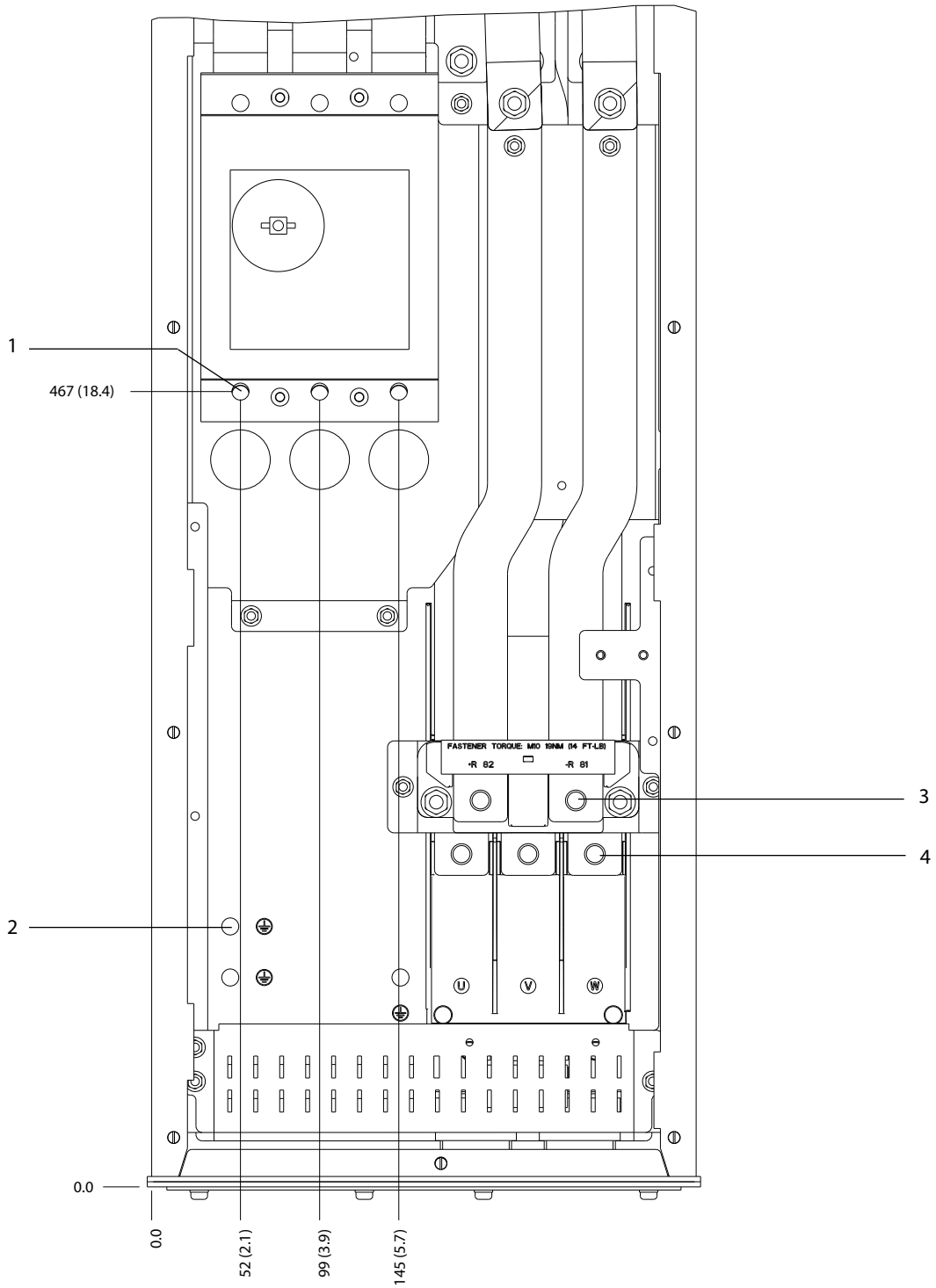
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



1	ขั้วต่อเบรค	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	–	–

ภาพประกอบ 5.22 ขนาดขั้วต่อ D6h พร้อมอุปกรณ์เสริมตัดการเชื่อมต่อและคอนแทคเตอร์ (ด้านข้าง)

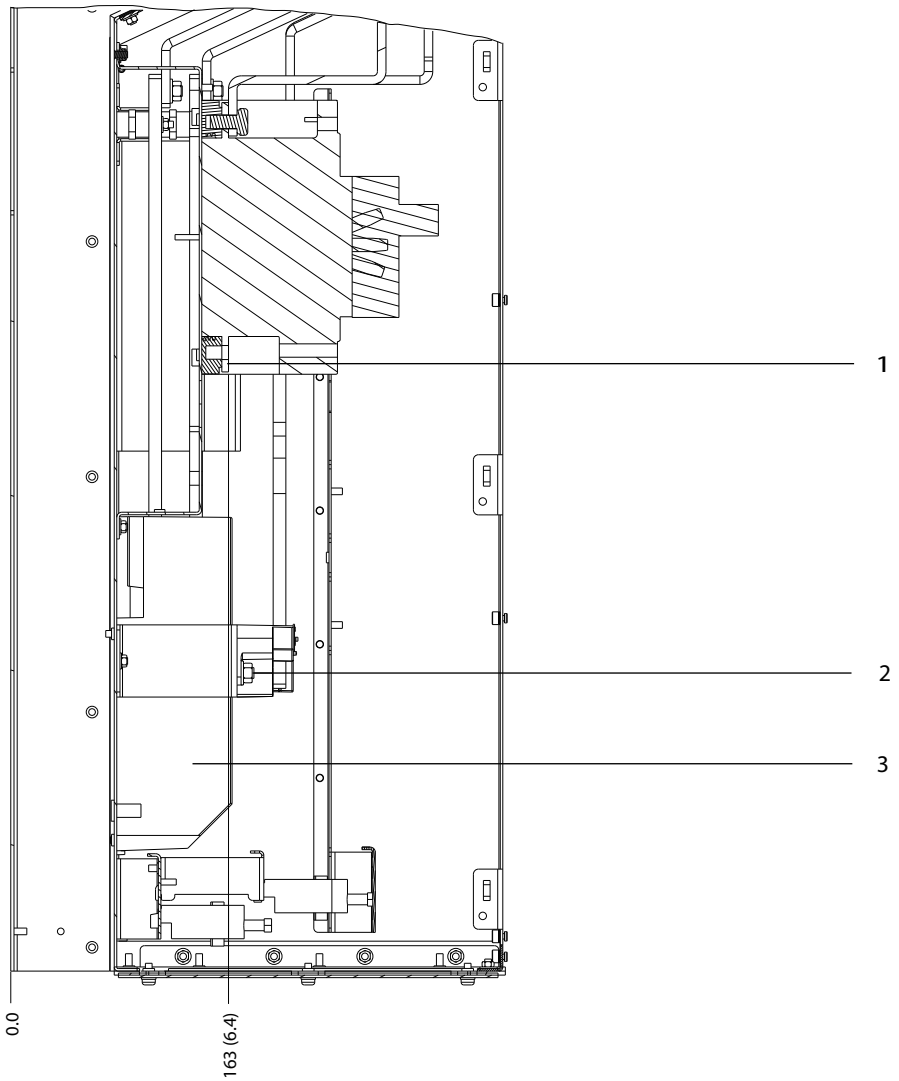
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อเบรค
2	ขั้วต่อกราวด์	4	ขั้วต่อมอเตอร์

ภาพประกอบ 5.23 ขนาดขั้วต่อ D6h พร้อมอุปกรณ์เสริมเซอร์กิตเบรคเกอร์ (ด้านหน้า)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

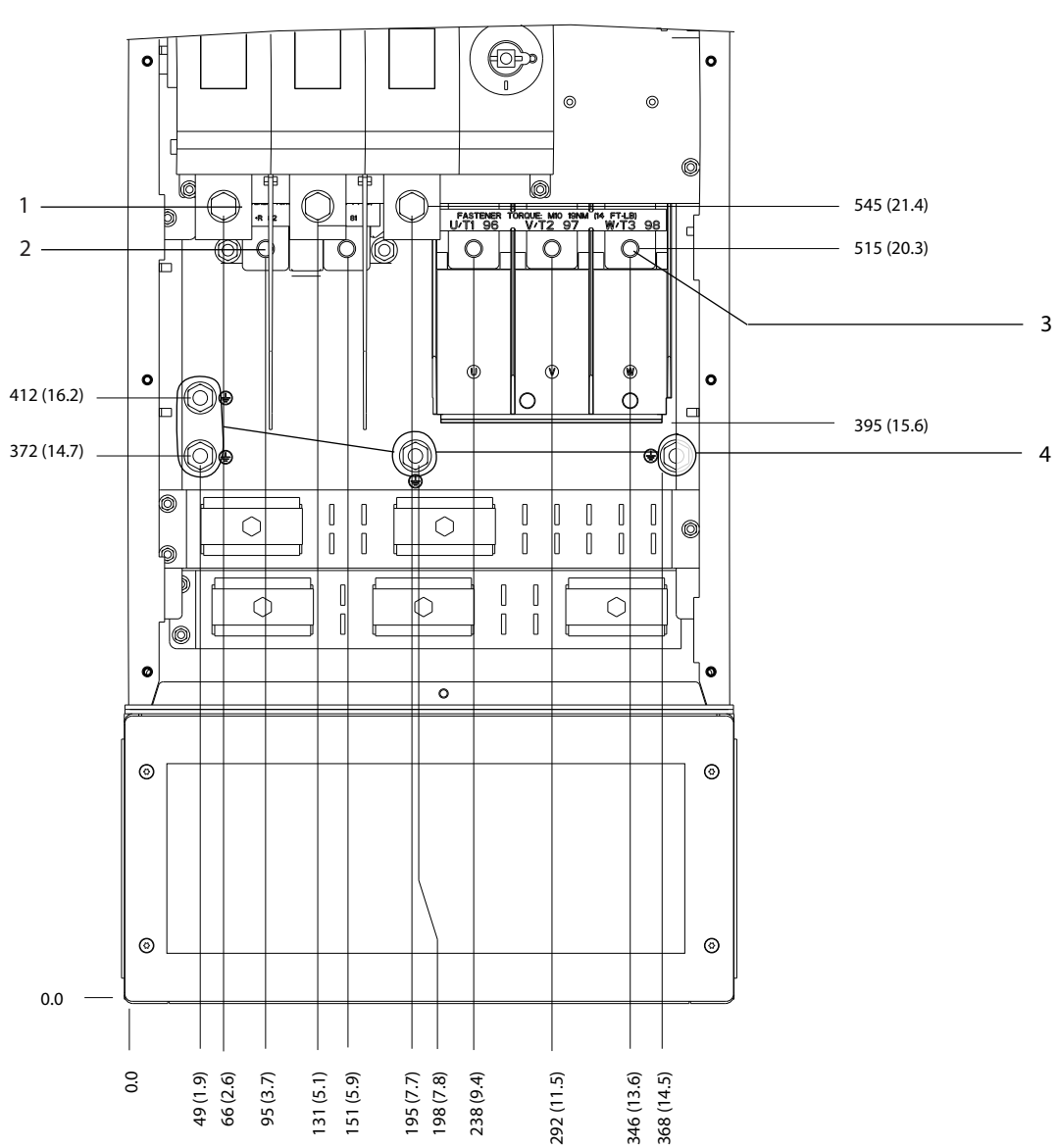


1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อเบรค	–	–

ภาพประกอบ 5.24 ขนาดขั้วต่อ D6h พร้อมอุปกรณ์เสริมเซอร์กิตเบรคเกอร์ (ด้านข้าง)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

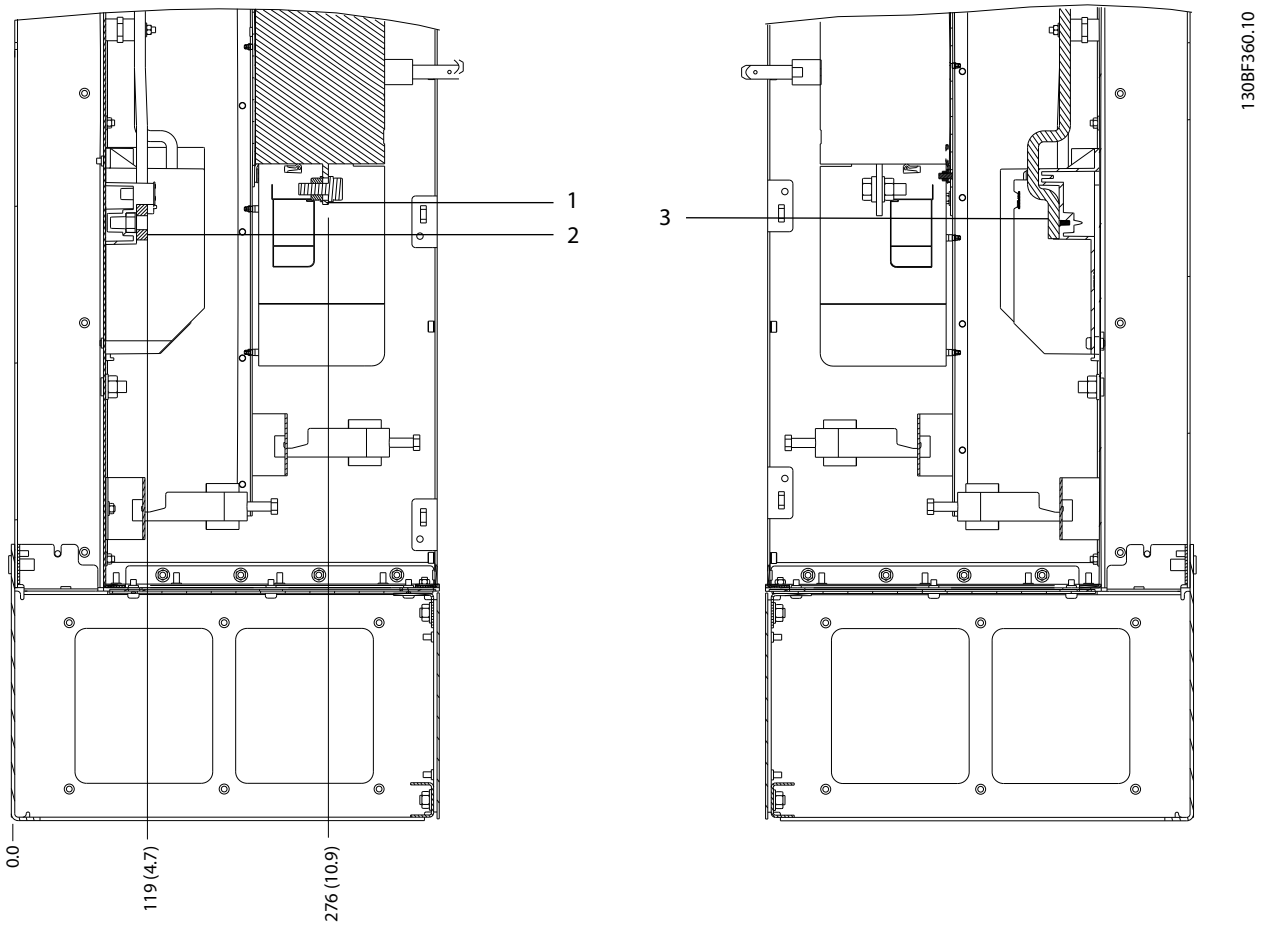
5.8.7 ขนาดขั้วต่อ D7h



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อเบรค	4	ขั้วต่อกราวด์

ภาพประกอบ 5.25 ขนาดขั้วต่อ D7h พร้อมอุปกรณ์เสริมตัดการเชื่อมต่อ (ด้านหน้า)

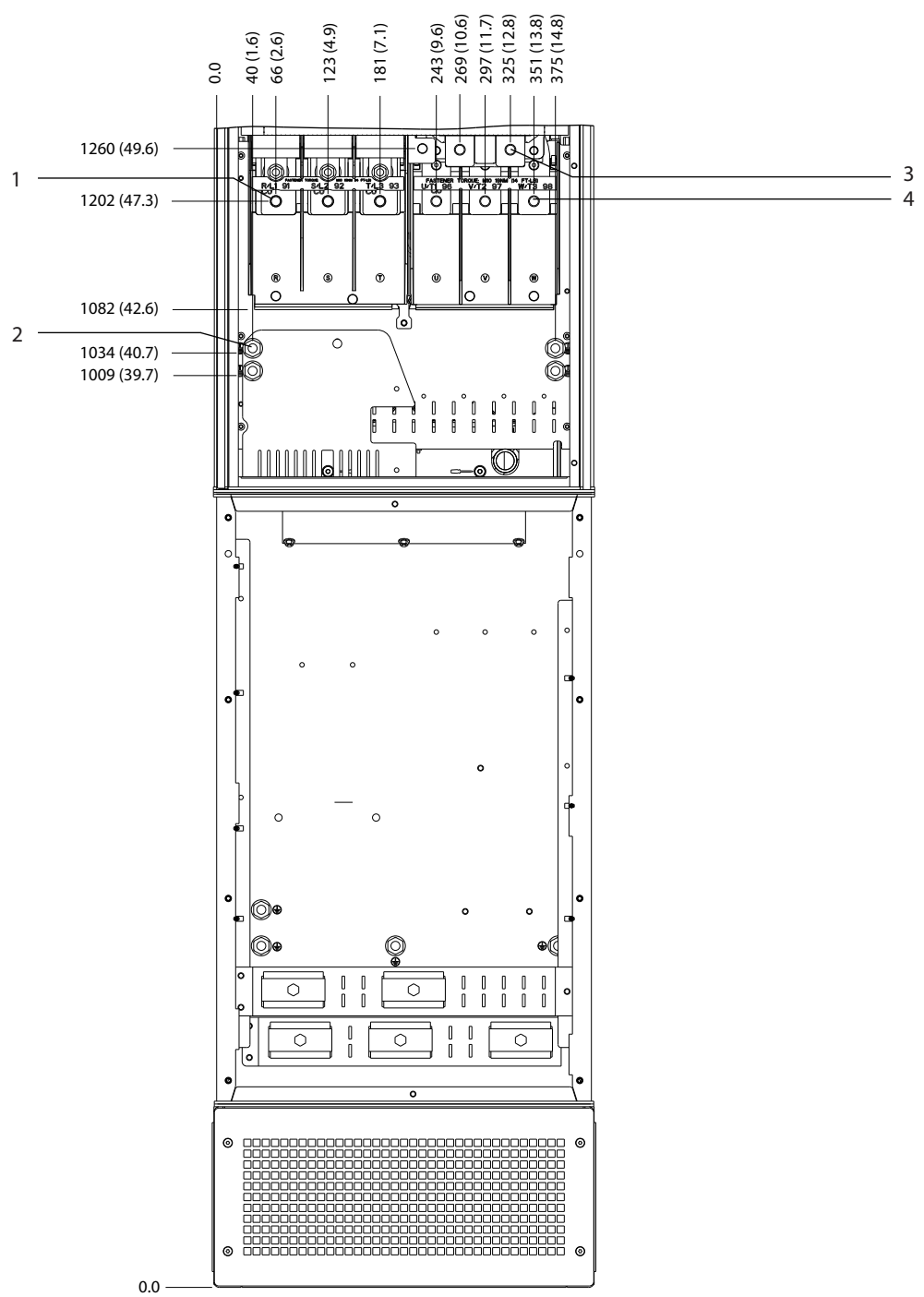
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อเบรค	–	–

ภาพประกอบ 5.26 ขนาดขั้วต่อ D7h พร้อมอุปกรณ์เสริมตัดการเชื่อมต่อ (ด้านข้าง)

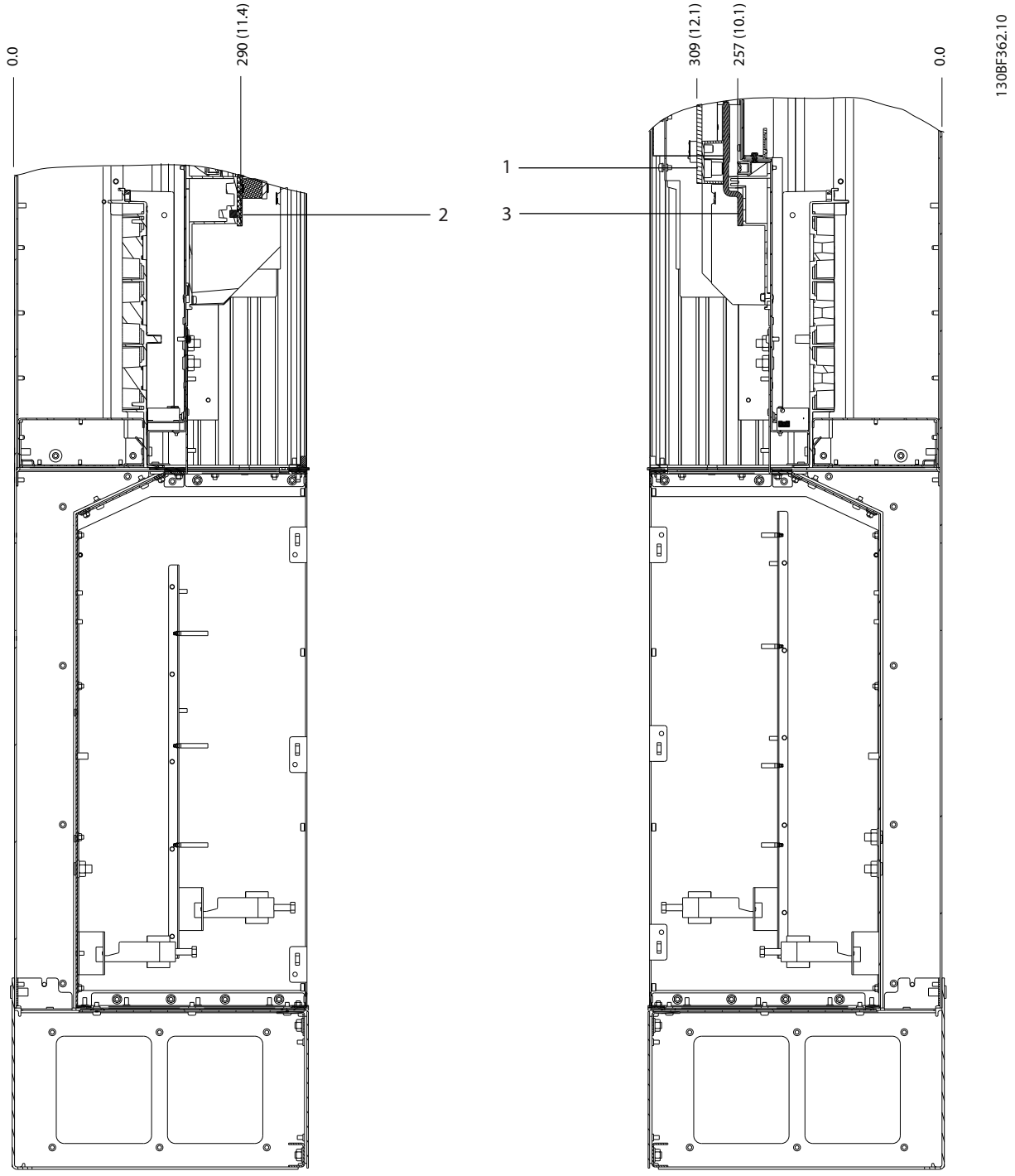
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อเบรค
2	ขั้วต่อกราวด์	4	ขั้วต่อมอเตอร์

ภาพประกอบ 5.27 ขนาดขั้วต่อ D7h พร้อมอุปกรณ์เสริมเบรค (ด้านหน้า)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

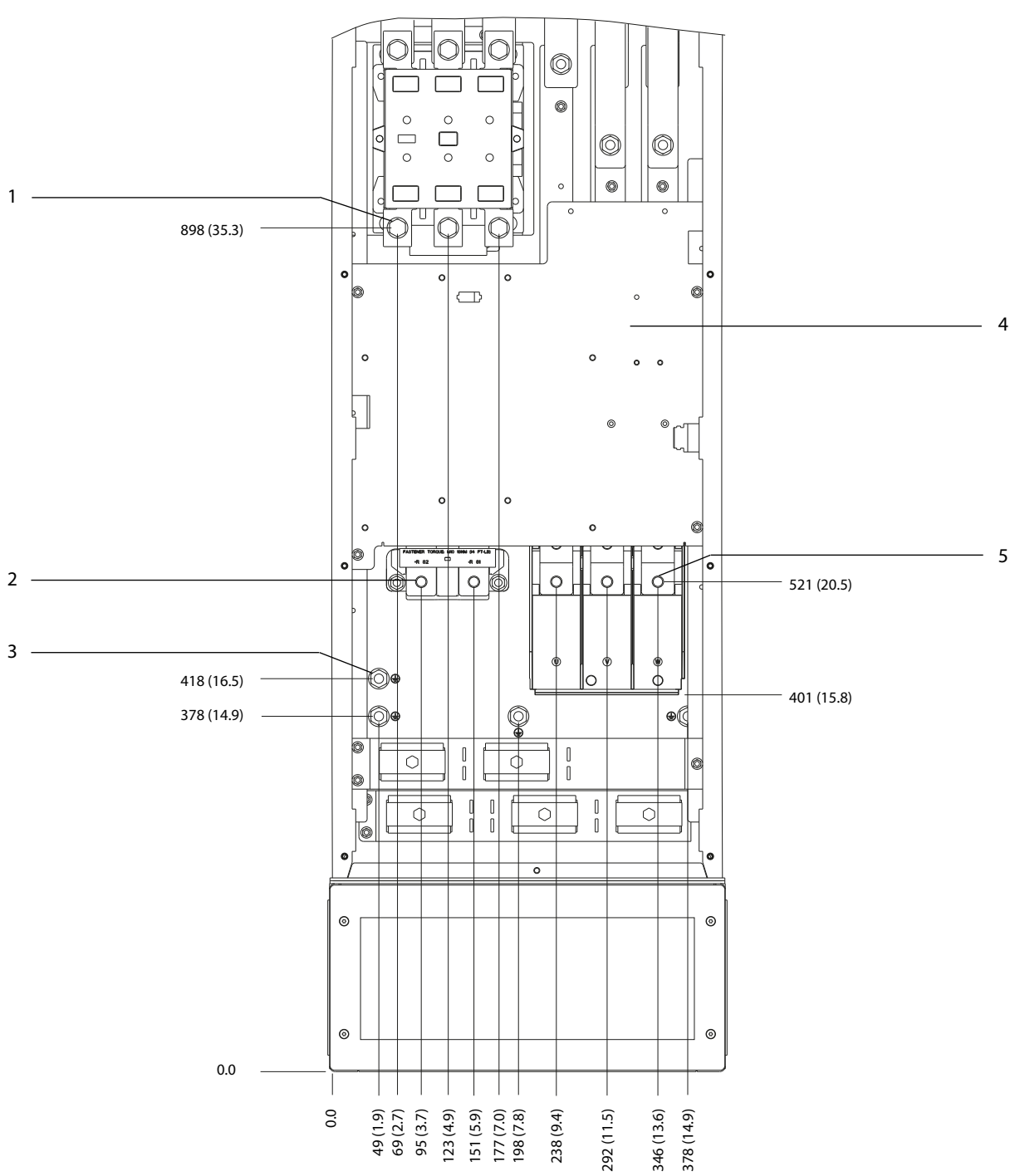


1	ขั้วต่อเบรค	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	–	–

ภาพประกอบ 5.28 ขนาดขั้วต่อ D7h พร้อมอุปกรณ์เสริมเบรค (ด้านข้าง)

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5.8.8 ขนาดขั้วต่อ D8h

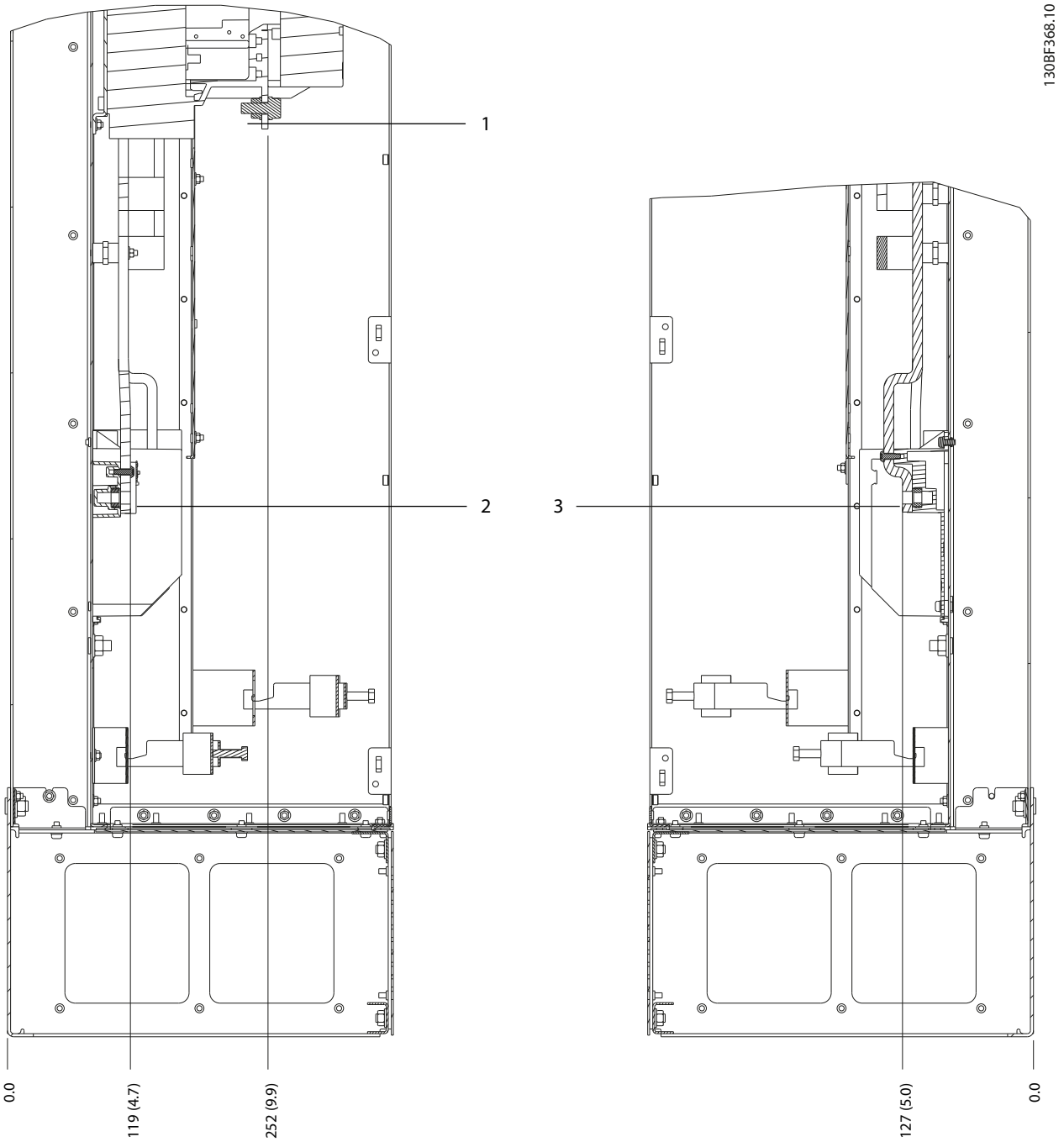


1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	4	บล็อกขั้วต่อ TB 6 สำหรับช่องเสียบ
2	ขั้วต่อเบรค	5	ขั้วต่อมอเตอร์
3	ขั้วต่อกราวด์	–	–

ภาพประกอบ 5.29 ขนาดขั้วต่อ D8h พร้อมอุปกรณ์เสริมคอนแทคเตอร์ (ด้านหน้า)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

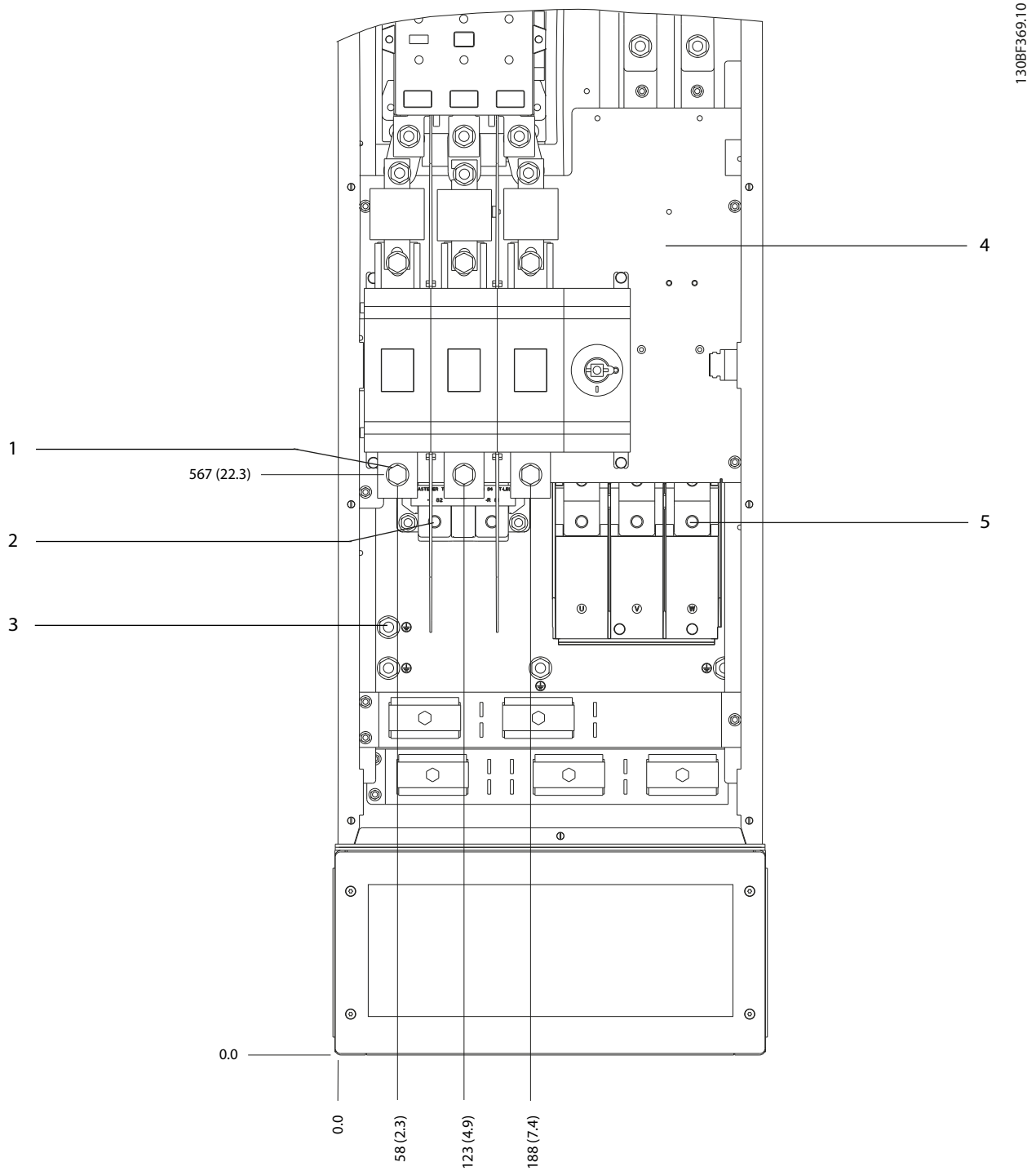
5



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อเบรค	–	–

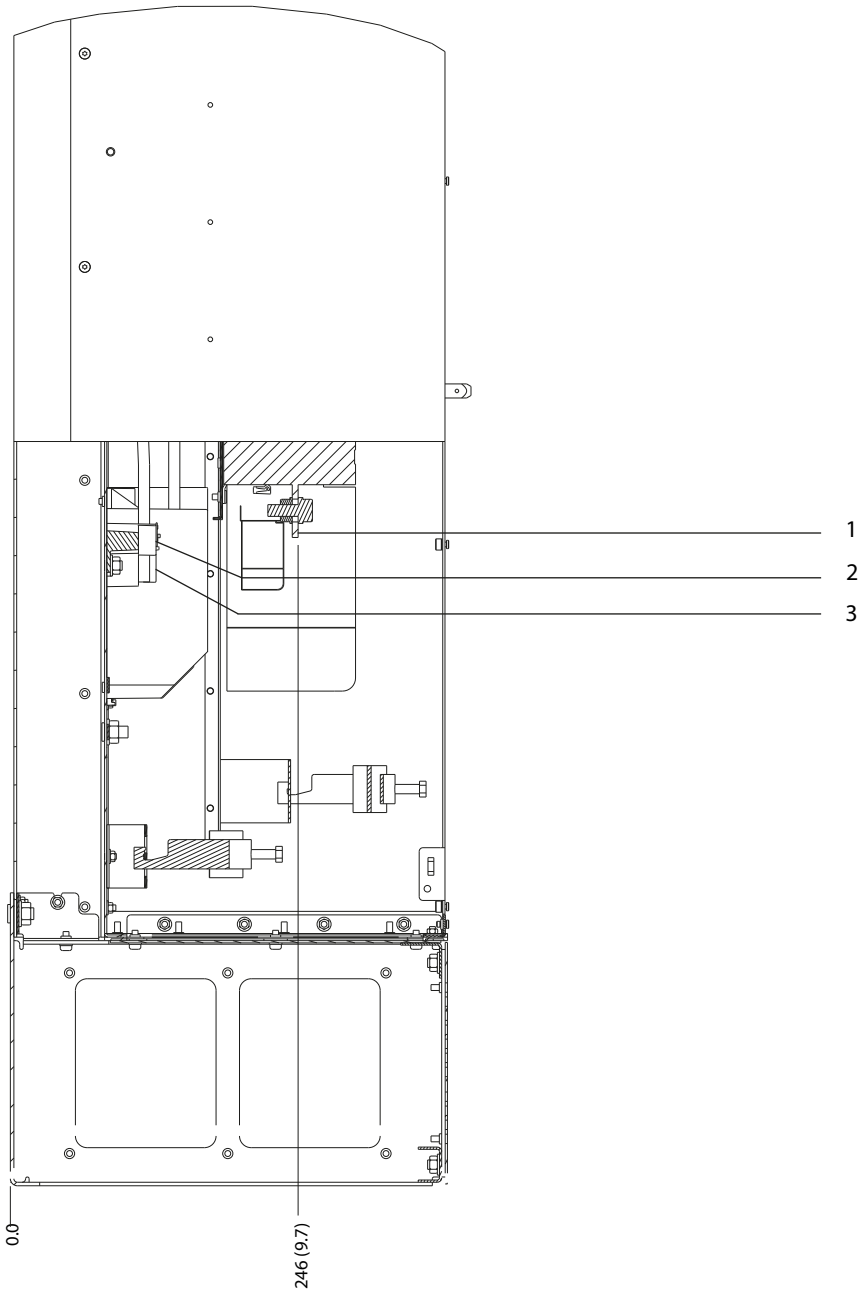
ภาพประกอบ 5.30 ขนาดขั้วต่อ D8h พร้อมอุปกรณ์เสริมคอนแทคเตอร์ (ด้านข้าง)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	4	บล็อกขั้วต่อ TB 6 สำหรับช่องเสียบ
2	ขั้วต่อเบรค	5	ขั้วต่อมอเตอร์
3	ขั้วต่อกราวด์	–	–

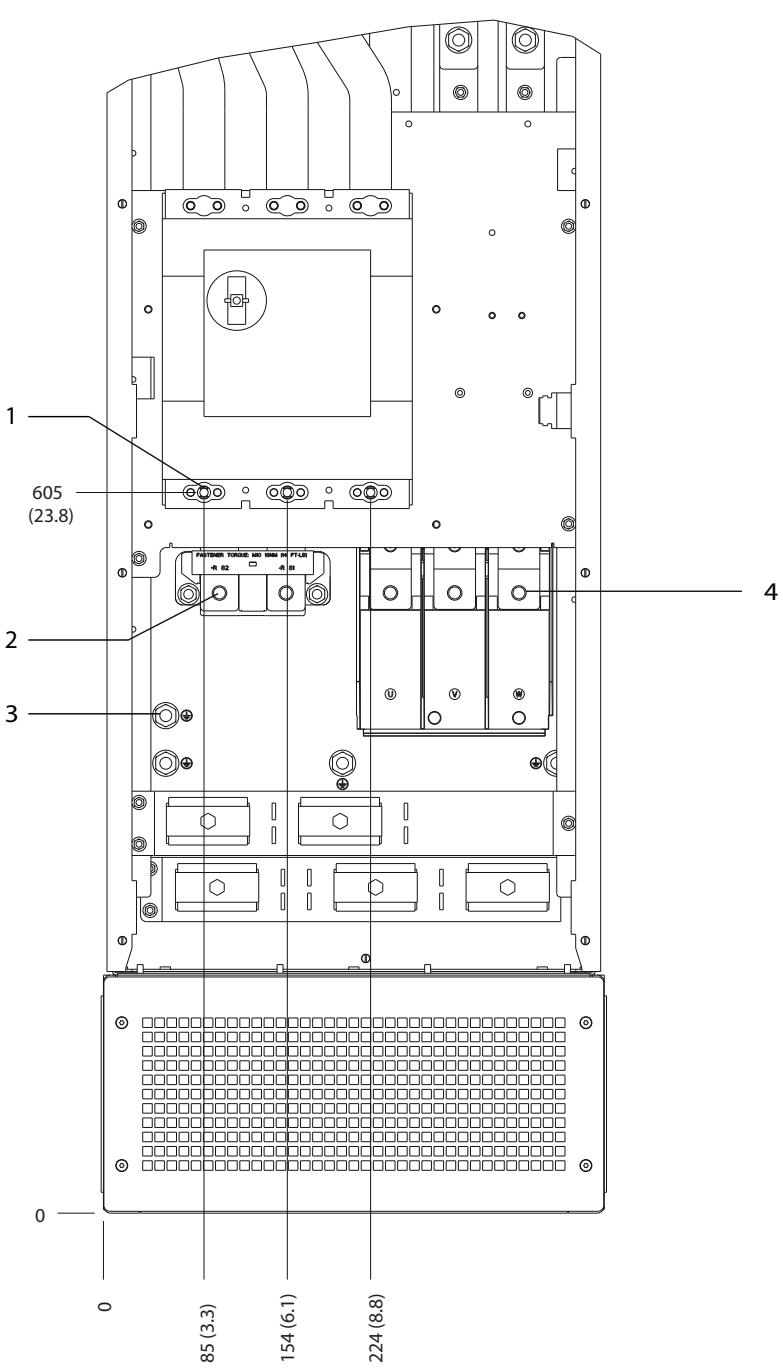
ภาพประกอบ 5.31 ขนาดขั้วต่อ D8h พร้อมอุปกรณ์เสริมตัดการเชื่อมต่อและคอนแทคเตอร์ (ด้านหน้า)



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อเบรค	–	–

ภาพประกอบ 5.32 ขนาดขั้วต่อ D8h พร้อมอุปกรณ์เสริมตัดการเชื่อมต่อและคอนแทคเตอร์ (ด้านข้าง)

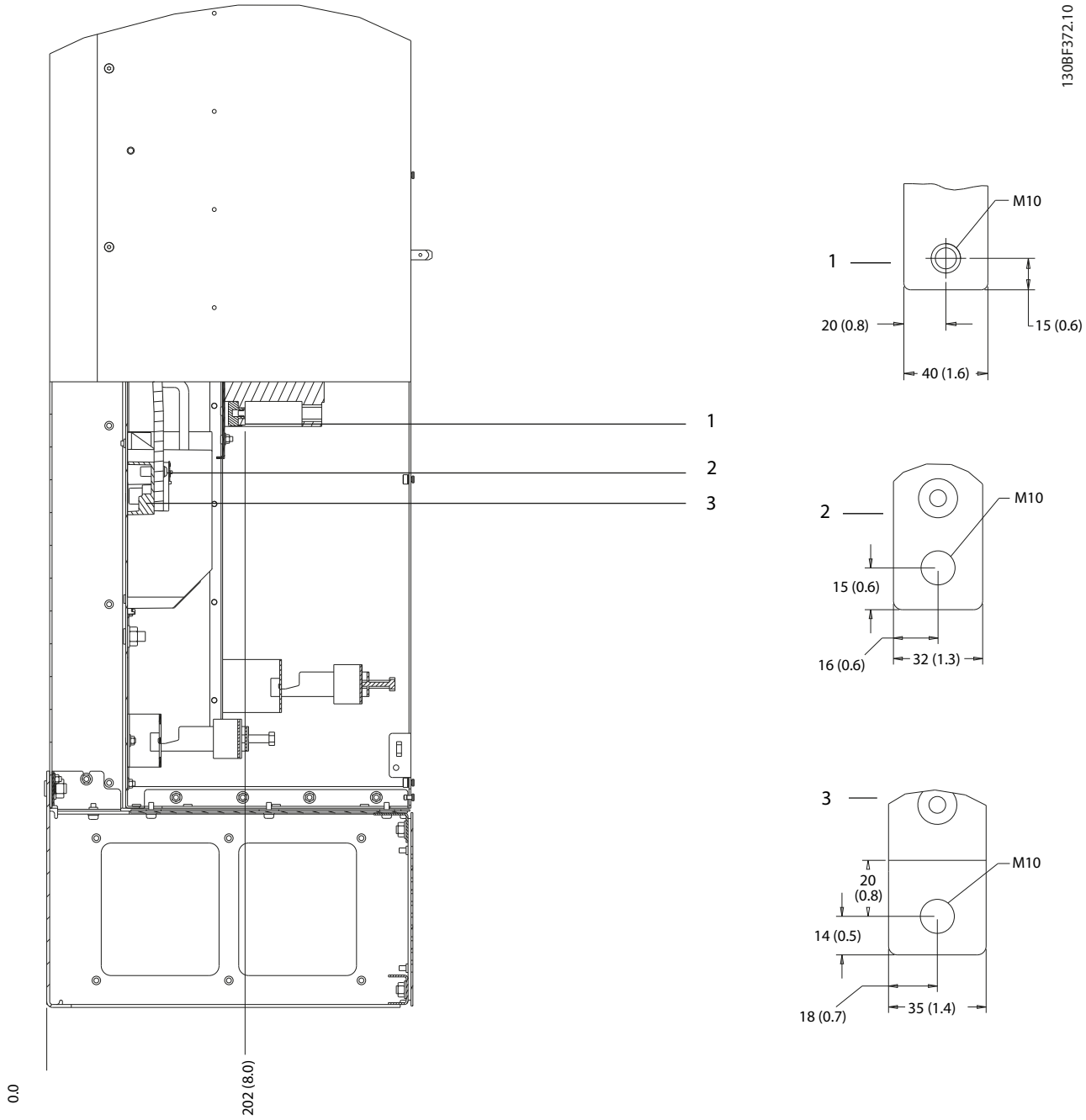
 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อกราวด์
2	ขั้วต่อเบรค	4	ขั้วต่อมอเตอร์

ภาพประกอบ 5.33 ขนาดขั้วต่อ D8h พร้อมอุปกรณ์เสริมเซอร์กิตเบรคเกอร์ (ด้านหน้า)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



1	ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	3	ขั้วต่อมอเตอร์
2	ขั้วต่อเบรค	–	–

ภาพประกอบ 5.34 ขนาดขั้วต่อ D8h พร้อมอุปกรณ์เสริมเซอร์กิตเบรคเกอร์ (ด้านข้าง)

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

5.9 การเดินสายควบคุม

ขั้วต่อทั้งหมดที่ต่อกับสายเคเบิลควบคุมจะอยู่ข้างในชุดขับ-ข้างใต้ LCP หากต้องการเข้าถึงขั้วต่อควบคุม เปิดฝา (D1h/D2h/D5h/D6h/D7h/D8h) หรือถอดแผงด้านหน้าออก (D3h/D4h)

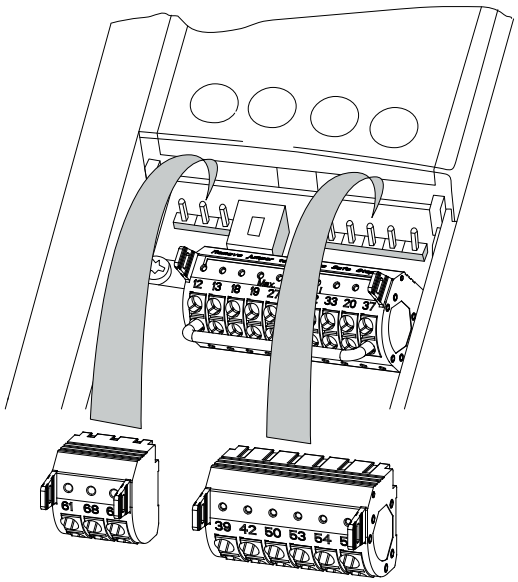
5.9.1 การวางสายเคเบิลควบคุม

- แยกการเดินสายควบคุมจากส่วนประกอบกำลังไฟสูง-ในชุดขับ
- มัดสายไฟควบคุมทั้งหมดรวมกันหลังจากวางสาย-สำเร็จ
- เชื่อมต่อชีลด์เพื่อให้แน่ใจถึงการป้องกันทางไฟฟ้า-สูงสุด
- เมื่อชุดขับเชื่อมต่ออยู่กับเทอร์มิสเตอร์ ตรวจสอบ-ว่าการเดินสายควบคุมเทอร์มิสเตอร์มีชีลด์และเสริม-กำลัง/ป้องกันด้วยฉนวนสองชั้น แนะนำแรงดันแหล่ง-จ่ายไฟ 24 V DC

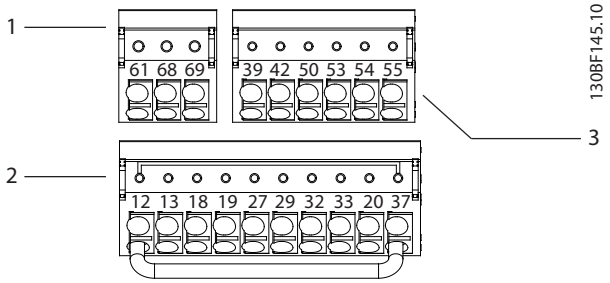
การเชื่อมต่อฟิลด์บัส
การเชื่อมต่อเกิดขึ้นกับอุปกรณ์เสริมที่เกี่ยวข้องบนการ์ดควบคุม สำหรับรายละเอียดเพิ่มเติม ดูคำแนะนำฟิลด์บัสที่เกี่ยวข้อง โดยต้องรวบสายเคเบิลไว้ด้วยกันและเดินสายข้างสายควบคุม-อื่นที่อยู่ด้านในตัวเครื่อง

5.9.2 ประเภทขั้วต่อส่วนควบคุม

ภาพประกอบ 5.35 แสดงช่องเสียบชุดขับแบบถอดออกได้ การ-ทำงานของขั้วและการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงานได้สรุปไว้ใน *ตาราง 5.1 – ตาราง 5.3*



ภาพประกอบ 5.35 ตำแหน่งขั้วต่อส่วนควบคุม



1	ขั้วต่อการสื่อสารแบบอนุกรม
2	ขั้วต่ออินพุท/เอาท์พุทดิจิตัล
3	ขั้วต่ออินพุท/เอาท์พุทอนาล็อก

ภาพประกอบ 5.36 หมายเลขขั้วต่อที่อยู่บนช่องเสียบ

ขั้วต่อ	พารามิเตอร์	การตั้งค่า-มาตราฐาน จากโรงงาน	คำอธิบาย
61	–	–	วงจรกรอง RC ในตัว-สำหรับชีลด์สายเคเบิล ใช้สำหรับเชื่อมต่อชีลด์-เพื่อแก้ไขปัญหา EMC เท่านั้น
68 (+)	*กลุ่มพารามิเตอร์ 8-3* ตั้งค่า-พอร์ต FC*	–	อินเตอร์เฟซ RS485 สวิตช์ (BUS TER.) มีให้บนการ์ดควบคุม-เพื่อต่อตัวต้านทานขั้ว-ต่อบัส ดู*ภาพ-ประกอบ 5.40*
69 (-)	*กลุ่มพารามิเตอร์ 8-3* ตั้งค่า-พอร์ต FC*	–	

ตาราง 5.1 คำอธิบายขั้วต่อการสื่อสารแบบอนุกรม

ขั้วต่ออินพุท/เอาท์พุทดิจิตัล			
ขั้วต่อ	**พารามิเตอร์**	**การตั้งค่า-มาตราฐาน จากโรงงาน**	**คำอธิบาย**
12, 13	–	+24 V DC	แรงดันจ่าย 24 V DC สำหรับอินพุทดิจิตัล-และทรานสดิวเซอร์-ภายนอก กระแสเอาท์-พุทสูงสุดคือ 200 mA สำหรับโหลด 24 V ทั้งหมด

ขั้วต่ออินพุท/เอาท์พุทดิจิตัล			
ขั้วต่อ	พารามิเตอร์	การตั้งค่า-มาตราฐานจากโรงงาน	คำอธิบาย
18	*พารามิเตอร์ 5-10 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 18*	*[8] สตาร์ท*	อินพุทดิจิตัล
19	*พารามิเตอร์ 5-11 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 19*	*[10] กลับทิศทาง*	
32	*พารามิเตอร์ 5-14 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 32*	*[0] ไม่ใช้งาน*	
33	*พารามิเตอร์ 5-15 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 33*	*[0] ไม่ใช้งาน*	
27	*พารามิเตอร์ 5-12 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 27*	*[2] สิ่นไหลผกผัน*	สำหรับอินพุทหรือเอาท์พุทดิจิตัล ค่ามาตรฐานที่ตั้งจากโรงงานคืออินพุท
29	*พารามิเตอร์ 5-13 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 29*	*[14] การ jog*	
20	–	–	ใช้สำหรับจุดร่วมอินพุทดิจิตัลและค่าต่างศักย์ 0 V สำหรับแหล่งจ่ายไฟ 24 V
37	–	STO	เมื่อไม่ได้ใช้คุณสมบัติ STO เสริม อาจต้องใช้สายจัมเปอร์ระหว่างขั้วต่อ 12 (หรือ 13) และขั้วต่อ 37 การตั้งค่านี้ช่วยให้ชุดขับทำงานโดยใช้ค่าการโปรแกรมมาตรฐานจากโรงงาน

ตาราง 5.2 คำอธิบายขั้วต่ออินพุท/เอาท์พุทดิจิตัล

ขั้วต่ออินพุท/เอาท์พุทอนาล็อก			
ขั้วต่อ	พารามิเตอร์	การตั้งค่า-มาตราฐานจากโรงงาน	คำอธิบาย
39	–	–	ช่องทั่วไปสำหรับเอาท์พุทอนาล็อก
42	*พารามิเตอร์ 6-50 เอาท์พุต ขั้ว 42*	*[0] ไม่ใช้งาน*	เอาท์พุทอนาล็อกที่สามารถตั้งโปรแกรมได้ 0–20 mA หรือ 4–20 mA ที่สูงสุดของ 500 Ω

ขั้วต่ออินพุท/เอาท์พุทอนาล็อก			
ขั้วต่อ	พารามิเตอร์	การตั้งค่า-มาตราฐานจากโรงงาน	คำอธิบาย
50	–	+10 V DC	แรงดันแหล่งจ่ายไฟอนาล็อก 10 V DC สำหรับโพเทนชิโอมิเตอร์หรือเทอร์มิสเตอร์ สูงสุด 15 mA
53	*กลุ่มพารามิเตอร์ 6-1* อินพุทอนาล็อก 1*	ค่าอ้างอิง	อินพุทอนาล็อก สำหรับแรงดันหรือกระแส สวิตช์ A53 และ A54 เลือก mA หรือ V
54	*กลุ่มพารามิเตอร์ 6-2* อินพุทอนาล็อก 2*	การป้อนกลับ	
55	–	–	จุดร่วมสำหรับอินพุทอนาล็อก

ตาราง 5.3 คำอธิบายขั้วต่ออินพุท/เอาท์พุทอนาล็อก

5.9.3 การเดินสายไปยังขั้วต่อส่วนควบคุม

ขั้วต่อส่วนควบคุมอยู่ใกล้กับ LCP ช่องเสียบขั้วต่อส่วนควบคุมสามารถถอดออกจากชุดขับได้เพื่อความสะดวกในระหว่างการเดินสาย ตามที่แสดงใน *ภาพประกอบ 5.35* ขั้วต่อส่วนควบคุมนี้เชื่อมต่อได้ทั้งสายไฟแบบอ่อนและแบบแข็ง ใช้ขั้นตอนต่อไปนี้สำหรับการเชื่อมต่อหรือตัดการเชื่อมต่อสายควบคุม

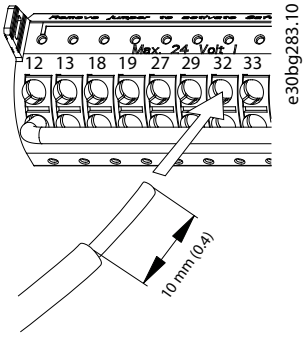
ประกาศ

ลดการรบกวนโดยพยายามให้สายไฟควบคุมสั้นที่สุดเท่าที่จะเป็นไปได้ และแยกออกจากสายเคเบิลกำลังไฟสูง

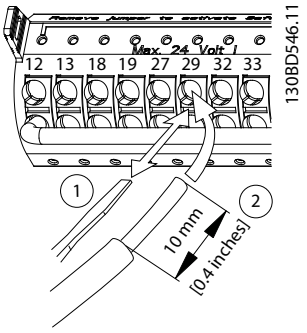
การเชื่อมต่อสายไฟเข้ากับขั้วต่อส่วนควบคุม

1. ปอกชั้นพลาสติกด้านนอกของสาย 10 มม. (0.4 นิ้ว) จากด้านปลายสายไฟ
2. เสียบสายไฟควบคุมเข้าไปที่ขั้วต่อ
   - สำหรับสายชนิดแข็ง ให้ดันสายไฟเปลือยเข้าไปที่หน้าสัมผัส ดู*ภาพประกอบ 5.37*
   - สำหรับสายไฟชนิดอ่อน เปิดหน้าสัมผัสโดยเสียบไขควงขนาดเล็กเข้าไปในช่องระหว่างช่องขั้วต่อนั้น และดันไขควงเข้าด้านใน ดู*ภาพประกอบ 5.38* แล้วเสียบสายไฟเปลือยเข้าไปที่หน้าสัมผัส และเอาไขควงออก
3. ดึงสายไฟอย่างเบามือเพื่อให้แน่ใจว่าหน้าสัมผัสแน่นหนาดี การเดินสายควบคุมไว้หลวมๆ เป็นสาเหตุให้อุปกรณ์ทำงานบกพร่องหรือด้อยประสิทธิภาพลง

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 5.37 การเชื่อมต่อสายไฟควบคุมชนิดแข็ง



ภาพประกอบ 5.38 การเชื่อมต่อสายไฟควบคุมชนิดอ่อน

การตัดการเชื่อมต่อสายไฟออกจากขั้วต่อควบคุม

1. หากต้องการเปิดหน้าสัมผัส เสียบไขควงขนาดเล็กเข้าไปในช่องระหว่างช่องขั้วต่อนั้น และดันไขควงเข้าด้านใน
2. ดึงสายไฟอย่างเบามือเพื่อให้สายหลุดออกจากหน้าสัมผัสของขั้วต่อควบคุม

ดู *บท 10.5 ข้อมูลจำเพาะสายเคเบิล* สำหรับขนาดของการเดินสายขั้วต่อควบคุม และ *บท 8 ตัวอย่างรูปแบบการเดินสาย* สำหรับการเชื่อมต่อการเดินสายควบคุมทั่วไป

5.9.4 การเปิดใช้งานการทำงานมอเตอร์ (ขั้วต่อ 27)

อาจต้องใช้สายจัมเปอร์ระหว่างขั้วต่อ 12 (หรือ 13) และขั้วต่อ 27 สำหรับชุดขับในการทำงานเมื่อใช้ค่า การตั้งโปรแกรมมาตรฐานจากโรงงาน

- ขั้วต่ออินพุทดิจิตอล 27 ออกแบบให้รับคำสั่งอินเตอร์ล็อคจากภายนอก 24 V DC
- เมื่อไม่ได้ใช้อุปกรณ์อินเตอร์ล็อค ให้ต่อสายจัมเปอร์ระหว่างขั้วต่อส่วนควบคุม 12 (แนะนำ) หรือ 13 กับขั้วต่อ 27 สายไฟนี้จะให้สัญญาณ 24 V ภายในบนขั้วต่อ 27
- เมื่อบรรทัดแสดงสถานะที่ด้านล่างของ LCP ระบุ *AUTO REMOTE COAST* แสดงว่าเครื่องพร้อมทำงานแต่ไม่มีสัญญาณอินพุทที่ขั้วต่อ 27
- เมื่อต่อสายอุปกรณ์เสริมที่ติดตั้งจากโรงงานเข้ากับขั้วต่อ 27 อย่าถอดสายนั้นออก

ประกาศ

ชุดขับไม่สามารถทำงานหากไม่มีสัญญาณบนขั้วต่อ 27 เว้นแต่ขั้วต่อ 27 จะถูกตั้งโปรแกรมซ้ำโดยใช้ *พารามิเตอร์ 5-12 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 27*

5.9.5 การกำหนดค่าการสื่อสารแบบอนุกรม RS485

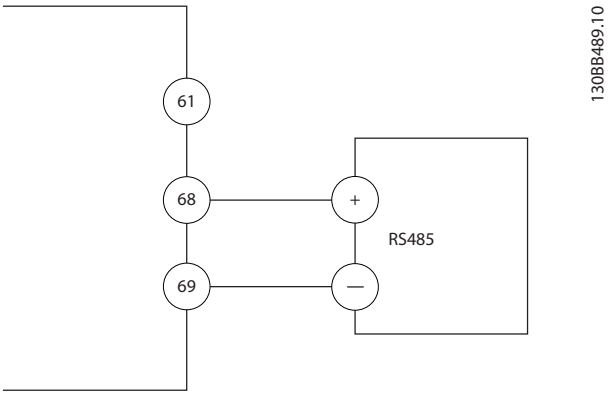
RS-485 เป็นการอินเตอร์เฟสบัสแบบใช้สาย 2 เส้นที่เข้ากันได้กับโครงสร้างเครือข่ายแบบส่งข่าวสารหลายจุด และมีคุณสมบัติดังนี้

- ใช้โปรโตคอลการสื่อสารDanfoss FC หรือ Modbus RTU อย่างใดอย่างหนึ่งได้ ซึ่งมีอยู่ภายในชุดขับ
- ฟังก์ชันสามารถตั้งโปรแกรมการทำงานจากระยะไกลโดยใช้ซอฟต์แวร์โปรโตคอลและการเชื่อมต่อ RS485 หรือใน *กลุ่มพารามิเตอร์ 8-** การสื่อสารและตัวเลือก*
- การเลือกโปรโตคอลการสื่อสารเฉพาะด้านจะเปลี่ยนการตั้งค่าพารามิเตอร์ค่ามาตรฐานหลายค่าให้ตรงกับข้อมูลจำเพาะของโปรโตคอลนั้น ทำให้พารามิเตอร์เฉพาะโปรโตคอลเพิ่มเติมสามารถใช้งานได้
- การ์ดอุปกรณ์เสริมสำหรับชุดขับสามารถนำมาใช้เพื่อให้โปรโตคอลการสื่อสารเพิ่มเติม โปรดดูเอกสารของการ์ดอุปกรณ์เสริมนั้นสำหรับการติดตั้งและค่าแนะนำในการใช้งาน
- สวิตช์ (BUS TER) มีให้บนการ์ดควบคุมเพื่อต่อตัวต้านทานขั้วต่อบัส ดู *ภาพประกอบ 5.40*

สำหรับการตั้งค่าการสื่อสารแบบอนุกรมขั้นพื้นฐาน ดำเนินขั้นตอนดังต่อไปนี้

1. เชื่อมต่อสายการสื่อสารแบบอนุกรม RS485 กับขั้วต่อ (+)68 และ (-)69
   - 1a ใช้สายเคเบิลการสื่อสารแบบอนุกรมที่มีชีลด์ (แนะนำ)
   - 1b ดู *บท 5.4 การเชื่อมต่อกับกราวด์* สำหรับการต่อสายดินที่เหมาะสม
2. เลือกการตั้งค่าพารามิเตอร์ต่อไปนี้
   - 2a ประเภทรูปแบบใน *พารามิเตอร์ 8-30 Protocol*
   - 2b ที่อยู่ชุดขับใน *พารามิเตอร์ 8-31 Address*
   - 2c อัตราบอดใน *พารามิเตอร์ 8-32 Baud Rate*

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 5.39 แผนผังการเดินสายการสื่อสารแบบอนุกรม

5

5.9.6 การเดินสายไฟ Safe Torque Off (STO)

ฟังก์ชัน Safe Torque Off (STO) เป็นองค์ประกอบในระบบควบคุมความปลอดภัย STO ช่วยป้องกันตัวเครื่องจากการสร้างแรงดันที่จำเป็นต่อการหมุนมอเตอร์

หากต้องการรัน STO ต้องมีการเดินสายเพิ่มเติมสำหรับชุดขับ ดูที่ *คู่มือการใช้งาน Safe Torque Off* สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

5.9.7 การเดินสายฮีทเตอร์ขนาดเล็ก

ฮีทเตอร์ขนาดเล็กเป็นอุปกรณ์เสริมที่ใช้ป้องกันการควบแน่นไม่ให้เกิดขึ้นภายในกรอบหุ้มเมื่อมีการปิดเครื่องแล้ว โดยได้รับการออกแบบให้เดินสายไฟและควบคุมโดยระบบภายนอก

ข้อมูลจำเพาะ

- แรงดันไฟฟ้าที่พิกัด: 100–240
- ขนาดสายไฟ: 12–24 AWG

5.9.8 การเดินสายไฟหน้าสัมผัสเสริมกับตัวตัดการเชื่อมต่อ

ตัวตัดการเชื่อมต่อเป็นอุปกรณ์เสริมที่ติดตั้งมาจากโรงงาน หน้าสัมผัสเสริม ซึ่งส่งสัญญาณอุปกรณ์เสริมที่ใช้กับตัวตัดการเชื่อมต่อ ไม่ได้ติดตั้งมาจากโรงงาน เพื่อให้เกิดความยืดหยุ่นมากขึ้นในระหว่างการติดตั้ง หน้าสัมผัสสามารถติดตั้งได้โดยไม่ต้องใช้เครื่องมือใด

หน้าสัมผัสต้องติดตั้งในที่ตั้งที่เจาะจงบนตัวตัดการเชื่อมต่อ ทั้งนี้ขึ้นกับฟังก์ชันทำงาน ดูเอกสารข้อมูลที่ให้มาในกระเป๋าอุปกรณ์เสริมที่มาพร้อมกับชุดขับ

ข้อมูลจำเพาะ

- U_i/[V]: 690
- U_{imp}/[kV]: 4
- ระดับมลภาวะ: 3
- I_{th}/[A]: 16
- ขนาดสายเคเบิล: 1...2x0.75...2.5 mm^2
- ฟิวส์สูงสุด: 16 A/gG
- NEMA: A600, R300, ขนาดสายไฟ: 18–14 AWG, 1(2)

5.9.9 การเดินสายไฟสวิตช์อุณหภูมิของตัวต้านทานเบรค

บล็อกขั้วต่อตัวต้านทานเบรคมีอยู่ในการ์ดกำลัง และช่วยให้มีการเชื่อมต่อของสวิตช์อุณหภูมิตัวต้านทานเบรคภายนอก สวิตช์ดังกล่าวอาจกำหนดค่าเป็นปกติปิดหรือปกติเปิด หากมีการเปลี่ยนแปลงค่าอินพุท สัญญาณตัดการทำงานชุดขับและแสดง *สัญญาณเตือน 27, ตัวสับเบรคเกิดฟอลต์* บนจอแสดงผล LCP พร้อมกันนั้น ชุดขับหยุดการเบรคและมอเตอร์ลื่นไหล

1. ค้นหาบล็อกขั้วต่อตัวต้านทานเบรค (ขั้วต่อ 104–106) บนการ์ดกำลัง ดู *ภาพประกอบ 3.3*
2. ถอดสกรู M3 ที่ยึดจัมเปอร์เข้ากับการ์ดกำลังออก
3. ถอดจัมเปอร์ออกและเดินสายสวิตช์อุณหภูมิของตัวต้านทานเบรคในการกำหนดค่า 1 แบบต่อไปนี้
   - 3a **ปกติปิด** เชื่อมต่อกับขั้วต่อ 104 และ 106
   - 3b **ปกติเปิด** เชื่อมต่อกับขั้วต่อ 104 และ 105
4. ยึดสายไฟสวิตช์ให้แน่นด้วยสกรู M3 ใช้แรงบิด 0.5–0.6 Nm (5 in-lb)

5.9.10 การเลือกสัญญาณอินพุทแรงดัน/กระแส

ขั้วต่ออินพุทอนาล็อก 53 และ 54 ช่วยให้สามารถตั้งค่าสัญญาณอินพุทเป็นแรงดัน (0 ถึง 10 V) หรือกระแส (0/4-20 mA)

การตั้งค่าพารามิเตอร์จากโรงงาน:

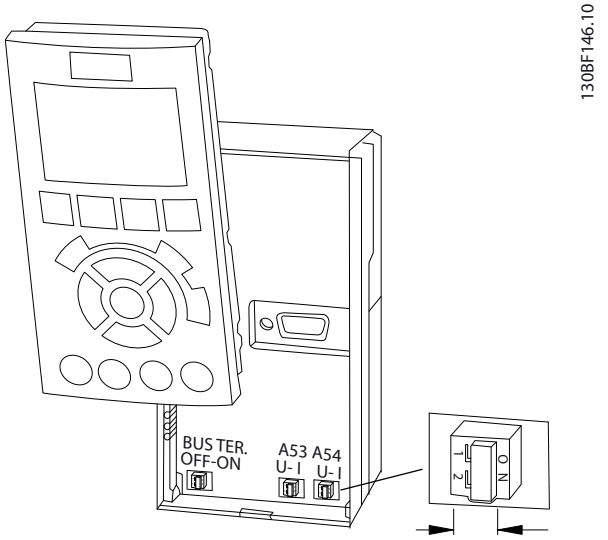
- ขั้วต่อ 53: สัญญาณอ้างอิงความเร็วในวงรอบเปิด (ดู *พารามิเตอร์ 16-61 Terminal 53 Switch Setting*)
- ขั้วต่อ 54: สัญญาณป้อนกลับในวงรอบปิด (ดู *พารามิเตอร์ 16-63 Terminal 54 Switch Setting*)

ประกาศ

ตัดกระแสไฟออกจากชุดขับก่อนที่จะเปลี่ยนตำแหน่งสวิตช์

1. ถอด LCP ดู*ภาพประกอบ 5.40*
2. ถอดอุปกรณ์เสริมที่ครอบสวิตช์ออก
3. ตั้งสวิตช์ A53 และ A54 เพื่อเลือกประเภทสัญญาณ (U = แรงดัน, I = กระแส)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 5.40 ตำแหน่งของสวิตช์ขั้วต่อ 53 และ 54

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

6 รายการตรวจสอบก่อนสตาร์ท

ก่อนเสร็จสิ้นการติดตั้งเครื่อง ตรวจสอบการติดตั้งทั้งหมดตามที่อธิบายใน *ตาราง 6.1* ตรวจสอบและทำเครื่องหมายเลือกรายการดังกล่าวเมื่อรายการนั้นเสร็จสิ้น

ตรวจสอบเกี่ยวกับ	คำอธิบาย	☑
มอเตอร์	● ตรวจสอบการทำงานต่อเนื่องของมอเตอร์โดยวัดค่าโอห์มบน U–V (96–97), V–W (97–98) และ W–U (98–96) ● ตรวจสอบว่าแรงดันแหล่งจ่ายไฟตรงกับแรงดันไฟฟ้าของชุดขับและมอเตอร์	
สวิตช์	● ดูให้แน่ใจว่าสวิตช์ทั้งหมดและการตั้งค่าปลดการเชื่อมต่ออยู่ในตำแหน่งที่เหมาะสม	
อุปกรณ์เสริม	● ตรวจดูอุปกรณ์เสริม สวิตช์ การปลดการเชื่อมต่อ หรือฟิวส์อินพุท/เซอร์กิตเบรกเกอร์ ที่อาจตั้งอยู่ด้านกำลังอินพุทของชุดขับหรือด้านเอาท์พุทของมอเตอร์ ตรวจสอบว่าอุปกรณ์ทั้งหมดนี้พร้อมสำหรับการทำงานที่ความเร็วเต็มที่ ● ตรวจสอบการทำงานและการติดตั้งตัวตรวจจับที่ใช้สำหรับการป้อนกลับมายังชุดขับ ● ถอดตัวเก็บประจุแก้ไขตัวประกอบกำลังบนมอเตอร์ออก ● ปรับตั้งตัวเก็บประจุแก้ไขตัวประกอบกำลังใดๆ ที่ด้านแหล่งจ่ายไฟหลักและตรวจสอบว่าได้ถูกลดทอนแล้ว	
การวางสายเคเบิล	● ตรวจสอบว่าการเดินสายมอเตอร์ การเดินสายเบรค (หากมี) และการเดินสายควบคุม แยกกันหรือชีลด์อยู่ หรืออยู่ในท่อร้อยสายโลหะแบบแยก 3 ท่อเพื่อการแยกสัญญาณรบกวนความถี่สูง	
การเดินสายควบคุม	● ตรวจสอบสายและการเชื่อมต่อว่ามีจุดขาดหรือเสียหายหรือไม่ ● ตรวจสอบว่าการเดินสายควบคุมแยกต่างหากจากสายไฟฟ้ากำลังสูงเพื่อการป้องกันสัญญาณรบกวน ● ตรวจสอบแหล่งจ่ายแรงดันของสัญญาณ หากจำเป็น ● ใช้สายเคเบิลแบบชีลด์หรือสายบิดเกลียวคู่ และดูให้แน่ใจว่าตัดชีลด์อย่างถูกต้อง	
การเดินสายไฟอินพุทและเอาท์พุท	● ตรวจสอบว่าการเชื่อมต่อหลวมหลุดหรือไม่ ● ตรวจสอบว่ามอเตอร์และสายหลักมีท่อร้อยสายแยกกันหรืออยู่ในสายเคเบิลแบบชีลด์ที่แยกกัน	
การต่อสายดิน	● ตรวจสอบว่าการเชื่อมต่อกราวด์ถูกต้อง โดยแน่นหนาและปลอดคราบออกซิไดซ์ ● การต่อลงดินกับท่อร้อยสาย หรือการติดตั้งแผงด้านหลังกับแผ่นโลหะ ไม่ใช่การต่อลงดินที่เหมาะสม	
ฟิวส์และเซอร์กิตเบรกเกอร์	● ตรวจสอบฟิวส์หรือเซอร์กิตเบรกเกอร์ว่าถูกต้อง ● ตรวจสอบฟิวส์ทั้งหมดว่าเสียบแน่นหนาและอยู่ในสภาวะทำงานได้ และเซอร์กิตเบรกเกอร์ทั้งหมดอยู่ในตำแหน่งเปิด (หากใช่)	
ระยะห่างเพื่อระบายความร้อน	● ค้นหาสิ่งกีดขวางในเส้นทางระบายอากาศ ● ตรวจสอบว่ามีการเว้นระยะห่างด้านบนและด้านล่างชุดขับที่เพียงพอเพื่อให้อากาศไหลผ่านอย่างเหมาะสมแก่การระบายความร้อน ดู *บท 4.5 ข้อกำหนดในการติดตั้งและการระบายความร้อน*	
สภาวะแวดล้อม	● ตรวจสอบว่าเป็นไปตามข้อกำหนดของสภาวะแวดล้อม ดู *บท 10.4 สภาวะแวดล้อม*	
ภายในชุดขับ	● ตรวจสอบว่าภายในเครื่องปลอดจากฝุ่น เศษโลหะ ความชื้น และการสึกกร่อน ● ตรวจสอบว่าได้นำเครื่องมือติดตั้งทั้งหมดออกจากด้านในเครื่องแล้ว ● สำหรับกรอบหุ้ม D3h และ D4h ตรวจสอบว่าเครื่องติดตั้งอยู่บนพื้นผิวโลหะที่ไม่ได้ทาสี	
การสั่นสะเทือน	● ตรวจดูว่าเครื่องได้รับการติดตั้งอย่างมั่นคง หรือใช้แท่นรองกันสะเทือนหากจำเป็น ● ดูว่ามีการสั่นผิดปกติใดๆ หรือไม่	

ตาราง 6.1 รายการตรวจสอบก่อนสตาร์ท

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

7 การทดสอบเพื่อใช้งาน

7.1 การจ่ายไฟ

⚠คำเตือน

การสตาร์ทโดยไม่ตั้งใจ

เมื่อชุดขับเชื่อมต่ออยู่กับแหล่งจ่ายไฟหลักกระแสสลับ แหล่งจ่ายไฟตรง หรือการแบ่งรับภาระโหลด มอเตอร์อาจเริ่มต้นทำงานได้ทุกเมื่อ ซึ่งอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิต บาดเจ็บรุนแรง หรือความเสียหายต่อทรัพย์สินหรืออุปกรณ์ได้ มอเตอร์สามารถสตาร์ทโดยการเปิดใช้งานสวิตช์ตัวนอก คำสั่งฟิลด์บัส สัญญาณอ้างอิงอินพุทจาก LCP หรือ LOP ผ่านทางการใช้งานระยะไกลโดยใช้ซอฟต์แวร์ชุดคำสั่ง MCT 10 หรือหลังจากฟอลต์ที่ลบออกแล้ว

เพื่อป้องกันการสตาร์ทมอเตอร์โดยไม่ตั้งใจ:

- **กดปุ่ม [Off] บน LCP ก่อนทำการตั้งโปรแกรมพารามิเตอร์**
- **ตัดการเชื่อมต่อชุดขับจากสายหลัก เมื่อพิจารณาแกี่ยวกับความปลอดภัยส่วนบุคคลแล้วว่าจำเป็นต้องหลีกเลี่ยงการสตาร์ทโดยไม่ได้ตั้งใจ**
- **ตรวจสอบชุดขับ มอเตอร์ และอุปกรณ์ขับเคลื่อนใดๆ ต้องอยู่ในสภาพพร้อมทำงาน**

ประกาศ

สัญญาณหายไป

เมื่อสถานะที่ด้านล่างของ LCP ระบุ AUTO REMOTE COASTING หรือ *สัญญาณเตือน 60 อินเตอร์ล็อคภายนอก* แสดงว่าเครื่องพร้อมทำงาน แต่ไม่มีสัญญาณอินพุทที่ขั้วต่อ 27 เป็นต้น ดู*บท 5.9.4 การเปิดใช้งานการทำงานมอเตอร์ (ขั้วต่อ 27)*

จ่ายไฟเข้าชุดขับโดยใช้ขั้นตอนดังต่อไปนี้

1. ตรวจสอบว่าแรงดันไฟอินพุทมีระดับสมดุลภายใน 3% หากไม่เป็นเช่นนั้น ให้แก้ไขความไม่สมดุลของแรงดันไฟอินพุทก่อนดำเนินการต่อ ทำตามขั้นตอนนี้ซ้ำอีกครั้งหลังจากแก้ไขแรงดันแล้ว
2. ตรวจสอบว่าการเดินสายอุปกรณ์เสริมตรงกับข้อกำหนดในการติดตั้ง
3. ดูให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ของผู้ใช้ทั้งหมดอยู่ในตำแหน่ง OFF (ปิด)
4. ปิดและยึดฝาครอบและประตูทั้งหมดบนชุดขับให้แน่นหนามั่นคง
5. จ่ายไฟเข้าเครื่อง แต่อย่าสตาร์ทชุดขับ สำหรับชุดที่มีสวิตช์ตัดกระแสไฟ ให้เปิดสวิตช์ไปตำแหน่ง ON (เปิด) เพื่อจ่ายไฟเข้าชุดขับ

7.2 การตั้งโปรแกรมชุดขับ

7.2.1 ภาพรวมพารามิเตอร์

พารามิเตอร์มีการตั้งค่าต่างๆ มากมายที่ใช้ในการกำหนดค่าและใช้งานชุดขับและมอเตอร์ การตั้งค่าพารามิเตอร์เหล่านี้ตั้งโปรแกรมลงในแผงควบคุมหน้าเครื่อง (LCP) ผ่านทางเมนู LCP ต่างๆ สำหรับรายละเอียดเพิ่มเติมเกี่ยวกับพารามิเตอร์ ดู *คู่มือการตั้งโปรแกรม* เฉพาะของผลิตภัณฑ์

การตั้งค่าพารามิเตอร์ได้กำหนดค่าเริ่มต้นมาจากโรงงาน แต่สามารถกำหนดค่าให้กับการใช้งานที่เฉพาะได้ แต่ละพารามิเตอร์มีชื่อและหมายเลข ซึ่งจะเหมือนเดิมไม่ว่าจะอยู่ในโหมดการตั้งโปรแกรมโหมดใด

ในโหมด *เมนูหลัก* พารามิเตอร์จะแบ่งออกเป็นกลุ่มๆ ตัวเลขหลักที่ 1 ของหมายเลขพารามิเตอร์ (จากซ้าย) จะระบุหมายเลขกลุ่มของพารามิเตอร์ จากนั้นกลุ่มพารามิเตอร์จะแบ่งเป็นกลุ่มย่อย หากจำเป็น ตัวอย่างเช่น:

*0-** การทำงาน/จอแสดงผล*	กลุ่มพารามิเตอร์
0-0 การตั้งค่าพื้นฐาน*	กลุ่มย่อยพารามิเตอร์
พารามิเตอร์ 0-01 ภาษา	พารามิเตอร์
พารามิเตอร์ 0-02 หน่วยความเร็วมอเตอร์	พารามิเตอร์
พารามิเตอร์ 0-03 การตั้งค่าตามท้องถิ่น	พารามิเตอร์

ตาราง 7.1 ตัวอย่างของลำดับชั้นกลุ่มพารามิเตอร์

7.2.2 การเลื่อนตำแหน่งพารามิเตอร์

ใช้ปุ่ม LCP ต่อไปนี้เพื่อเลื่อนระหว่างพารามิเตอร์:

- กด [▲] [▼] เพื่อเลื่อนขึ้นหรือลง
- กด [◄] [►]เพื่อเลื่อนพื้นที่ว่างไปทางซ้ายหรือขวาของจุดทศนิยมขณะแก้ไขค่าพารามิเตอร์ทศนิยม
- กด [OK] เพื่อยอมรับการเปลี่ยนแปลง
- กด [Cancel] เพื่อยกเลิกการเปลี่ยนแปลงและออกจากโหมดแก้ไข
- กด [Back] สองครั้งเพื่อแสดงมุมมองสถานะ
- กด [Main Menu] หนึ่งครั้งเพื่อกลับสู่เมนูหลัก

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

7.2.3 การป้อนข้อมูลระบบ

ประกาศ

การดาวน์โหลดซอฟต์แวร์

สำหรับการทดสอบเพื่อใช้งานผ่านทางพีซี ให้ติดตั้งซอฟต์แวร์การตั้งค่า MCT 10 ซอฟต์แวร์มีให้สำหรับการดาวน์โหลด (เวอร์ชันพื้นฐาน) หรือสำหรับการสั่งซื้อ (เวอร์ชันขั้นสูง, หมายเลขรหัส 130B1000) สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมและการดาวน์โหลด ดู *www.danfoss.com/en/service-and-support/downloads/dds/vlt-motion-control-tool-mct-10/*.

การตั้งค่าต่อไปนี้ใช้เพื่อป้อนข้อมูลระบบเบื้องต้นลงในชุดขับ การตั้งค่าพารามิเตอร์ที่แนะนำมีขึ้นสำหรับการเริ่มต้นและการตรวจสอบ การตั้งค่าการใช้งานแตกต่างจากนี้

ประกาศ

แม้ว่าขั้นตอนเหล่านี้ตั้งสมมติฐานว่าใช้มอเตอร์อะซิงโครนัส แต่สามารถใช้มอเตอร์แม่เหล็กถาวรได้ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับประเภทมอเตอร์ที่ระบุ ดู *คู่มือการตั้งโปรแกรม* เฉพาะของผลิตภัณฑ์

1. กด [Main Menu] บน LCP
2. เลือก *0-** การทำงาน/แสดงผล* และกด [OK]
3. เลือก *0-0* การตั้งค่าพื้นฐาน* และกด [OK]
4. เลือก *พารามิเตอร์ 0-03 การตั้งค่าตามท้องถิ่น* และกด [OK]
5. เลือก *[0] นานาชาติ* หรือ *[1] อเมริกาเหนือ* ตามความเหมาะสม แล้วกด [OK] (การดำเนินการนี้จะเปลี่ยนการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงานสำหรับพารามิเตอร์พื้นฐานบางตัว)
6. กด [Quick Menus] บน LCP แล้วเลือก *02 ตั้งค่าแบบเร็ว*
7. เปลี่ยนแปลงการตั้งค่าพารามิเตอร์ต่อไปนี้ที่แสดงใน *ตาราง 7.2* หากจำเป็น ข้อมูลมอเตอร์มีอยู่บนแผ่นป้ายชื่อมอเตอร์

พารามิเตอร์	การตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน
พารามิเตอร์ 0-01 ภาษา	อังกฤษ
พารามิเตอร์ 1-20 กำลังมอเตอร์ [kW]	4.00 kW
พารามิเตอร์ 1-22 แรงดันมอเตอร์ (Volt)	400 V
พารามิเตอร์ 1-23 ความถี่มอเตอร์ (Hz)	50 Hz
พารามิเตอร์ 1-24 กระแสมอเตอร์ (Amp)	9.00 A
พารามิเตอร์ 1-25 ความเร็วรอบมอเตอร์ (Rpm)	1420 RPM
พารามิเตอร์ 5-12 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 27	ลื่นไหลผกผัน
พารามิเตอร์ 3-02 ค่าอ้างอิงต่ำสุด	0.000 RPM
พารามิเตอร์ 3-03 ค่าอ้างอิงสูงสุด	1500.000 RPM
พารามิเตอร์ 3-41 กำหนดเวลาความเร็วขาขึ้น ชุด 1	3.00 s
พารามิเตอร์ 3-42 กำหนดเวลาความเร็วขาลง ชุด 1	3.00 s
พารามิเตอร์ 3-13 จุดที่ใช้อ้างอิง	เชื่อมกับการควบคุมด้วยมือ/อัตโนมัติ
พารามิเตอร์ 1-29 ปรับตามมอเตอร์-ออโต้(AMA)	ปิด

ตาราง 7.2 การตั้งค่าแบบเร็ว

ประกาศ

สัญญาณอินพุทหายไป

เมื่อ LCP ระบุ AUTO REMOTE COASTING หรือ *สัญญาณเตือน 60 อินเตอร์ล็อคภายนอก* แสดงว่าเครื่องพร้อมทำงาน แต่ไม่มีสัญญาณอินพุท ดู *บท 5.9.4 การเปิดใช้งานการทำงานมอเตอร์ (ขั้วต่อ 27)* สำหรับรายละเอียด

7.2.4 การกำหนดค่าปรับการใช้พลังงานให้เหมาะสมโดยอัตโนมัติ

การปรับการใช้พลังงานให้เหมาะสมโดยอัตโนมัติ (AEO) เป็นขั้นตอนที่ลดแรงดันไปยังมอเตอร์ จึงลดการใช้พลังงาน ความร้อน และเสียงรบกวน

1. กด [Main Menu]
2. เลือก *1-** โหลดและมอเตอร์* และกด [OK]
3. เลือก *1-0* การตั้งค่าทั่วไป* และกด [OK]
4. เลือก *พารามิเตอร์ 1-03 คุณลักษณะแรงบิด* และกด [OK]
5. เลือก *[2] การปรับใช้พลังงานให้เหมาะสมที่สุดโดยอัตโนมัติสำหรับ CT* หรือ *[3] การปรับใช้พลังงานให้เหมาะสมที่สุดโดยอัตโนมัติสำหรับ VT* และกด [OK]

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

7.2.5 การกำหนดค่าการปรับให้เหมาะสมกับมอเตอร์โดยอัตโนมัติ

การปรับให้เหมาะสมกับมอเตอร์โดยอัตโนมัติ เป็นกระบวนการ-ซึ่งปรับเพิ่มความเข้ากันได้สูงสุดระหว่างชุดขับและมอเตอร์

ชุดขับสร้างรูปแบบทางคณิตศาสตร์ของมอเตอร์สำหรับควบคุม-เอาท์พุทกระแสมอเตอร์ ขั้นตอนนี้ยังจะทดสอบความสมดุลทาง-เฟสของกำลังไฟฟ้า และเปรียบเทียบคุณลักษณะของมอเตอร์-กับข้อมูลที่ป้อนไว้ใน*พารามิเตอร์ 1-20* ถึง *1-25*

ประกาศ

หากมีคำเตือนหรือสัญญาณเตือนเกิดขึ้น โปรดดู *บท 9.5 รายการคำเตือนและสัญญาณเตือน* มอเตอร์บาง-ตัวไม่สามารถทำการทดสอบแบบเต็มได้ ในกรณีนั้น หรือ-หากฟิลเตอร์เอาท์พุทเชื่อมต่อกับมอเตอร์ เลือก *[2] ใช้ AMA แบบย่อ*

ทำขั้นตอนนี้เมื่อมอเตอร์เย็น เพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด

1. กด [Main Menu]
2. เลือก *1-** โหลดและมอเตอร์* และกด [OK]
3. เลือก *1-2* ข้อมูลมอเตอร์* และกด [OK]
4. เลือก *พารามิเตอร์ 1-29 ปรับตามมอเตอร์-ออโต้(AMA)* และกด [OK]
5. เลือก *[1] ใช้ AMA สมบูรณ์* และกด [OK]
6. กด [Hand On] แล้วกด [OK]
   การทดสอบจะทำโดยอัตโนมัติและระบุเมื่อเสร็จสิ้น

7.3 การทดสอบก่อนการเริ่มต้นระบบ

⚠คำเตือน

มอเตอร์สตาร์ท

หากไม่ดูให้แน่ใจว่ามอเตอร์ ระบบ และอุปกรณ์ใดๆ ที่ต่ออยู่ พร้อมที่จะสตาร์ท อาจส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บหรืออุปกรณ์เสียหายได้ ก่อนการสตาร์ท

- **ตรวจสอบว่าอุปกรณ์มีการทำงานอย่างปลอดภัย-ภายใต้ทุกสภาวะ**
- **ดูให้แน่ใจว่ามอเตอร์ ระบบ และอุปกรณ์ใดๆ ที่ต่ออยู่ พร้อมที่จะสตาร์ท**

7.3.1 การหมุนของมอเตอร์

ประกาศ

หากมอเตอร์ทำงานในทิศทางที่ผิดพลาด อาจทำให้-อุปกรณ์เสียหาย ก่อนการทำงานเครื่อง ให้ตรวจสอบการ-หมุนของมอเตอร์โดยลองทำงานมอเตอร์สั้นๆ มอเตอร์จะ-ทำงานสั้นๆ ที่ 5 Hz หรือตามความถี่ต่ำสุดที่ตั้งใน *พารามิเตอร์ 4-12 ขีดจำกัดด้านต่ำของความเร็วมอเตอร์ [Hz]*

1. กด [Hand On]
2. เคลื่อนเคอร์เซอร์ซ้ายไปทางด้านซ้ายของจุดทศนิยม-โดยใช้ปุ่มลูกศรซ้าย และป้อน RPM ที่หมุนมอเตอร์-อย่างช้าๆ
3. กด [OK]
4. หากการหมุนของมอเตอร์ไม่ถูกต้อง ให้ตั้งค่า *พารามิเตอร์ 1-06 ทิศทางตามเข็มนาฬิกา* เป็น *[1] ผกผัน*

7.3.2 การหมุนของเอ็นโคดเดอร์

หากใช้การป้อนกลับของเอ็นโคดเดอร์ ดำเนินขั้นตอนดังนี้

1. เลือก *[0] วงรอบเปิด* ใน *พารามิเตอร์ 1-00 แบบการ-ควบคุมมอเตอร์*
2. เลือก *[1] เอ็นโคดเดอร์ 24 V* ใน *พารามิเตอร์ 7-00 แหล่งค่าป้อนกลับPIDค.เร็ว*
3. กด [Hand On]
4. กด [►] สำหรับค่าอ้างอิงความเร็วบวก (*พารามิเตอร์ 1-06 ทิศทางตามเข็มนาฬิกา* ที่ *[0]* ปกติ)*
5. ใน *พารามิเตอร์ 16-57 Feedback [RPM]* ตรวจ-สอบว่าค่าป้อนกลับเป็นค่าบวก

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับอุปกรณ์เสริมเอ็นโคดเดอร์ ดูที่-คู่มือของอุปกรณ์เสริมนั้นๆ

ประกาศ

ค่าป้อนกลับติดลบ

หากการป้อนกลับเป็นค่าลบ แสดงว่าการเชื่อมต่อเอ็นโคด-เดอร์ผิด ใช้ *พารามิเตอร์ 5-71 เงื่อนไข 32/33 ทิศทาง-ตัวเข้ารหัส* หรือ *พารามิเตอร์ 17-60 ทิศทางป้อนกลับ* เพื่อผกผันทิศทาง หรือกลับทิศสายเคเบิลเอ็นโคดเดอร์ *พารามิเตอร์ 17-60 ทิศทางป้อนกลับ* มีให้ใช้งานเฉพาะ-กับอุปกรณ์เสริม VLT® เอ็นโคดเดอร์อินพุทMCB 102 เท่านั้น

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

7.4 การสตาร์ทระบบ

⚠คำเตือน

มอเตอร์สตาร์ท

หากไม่ดูให้แน่ใจว่ามอเตอร์ ระบบ และอุปกรณ์ใดๆ ที่ต่ออยู่ พร้อมที่จะสตาร์ท อาจส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บหรืออุปกรณ์เสียหายได้ ก่อนการสตาร์ท

- **ตรวจสอบว่าอุปกรณ์มีการทำงานอย่างปลอดภัยภายใต้ทุกสภาวะ**
- **ดูให้แน่ใจว่ามอเตอร์ ระบบ และอุปกรณ์ใดๆ ที่ต่ออยู่ พร้อมที่จะสตาร์ท**

ขั้นตอนในส่วนนี้จำเป็นต้องมีการเดินสายโดยผู้ใช้และการตั้งโปรแกรมการใช้งานให้แล้วเสร็จ แนะนำให้ดำเนินการตามขั้นตอนต่อไปนี้หลังจากทำการตั้งค่าการใช้งานเรียบร้อยแล้ว

7

1. กด [Auto On]
2. ใช้คำสั่งทำงานจากภายนอก ตัวอย่างของคำสั่งทำงานจากภายนอกได้แก่ สวิตช์ ปุ่ม หรือตัวควบคุมตรรกะที่โปรแกรมได้ (programmable logic controller - PLC)
3. ปรับค่าอ้างอิงความเร็วตลอดช่วงความเร็ว
4. ตรวจสอบว่าระบบกำลังทำงานตามที่ต้องการโดยการตรวจสอบเสียงและระดับการสั่นสะเทือนของมอเตอร์
5. ลบคำสั่งทำงานจากภายนอกออก

หากมีคำเตือนหรือสัญญาณเตือนเกิดขึ้น ดู *บท 9.5 รายการคำเตือนและสัญญาณเตือน*

7.5 การตั้งค่าพารามิเตอร์

ประกาศ

การตั้งค่าตามท้องถิ่น

พารามิเตอร์บางค่ามีการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงานแตกต่างกันสำหรับนานาชาติหรือสำหรับอเมริกาเหนือ สำหรับรายการค่ามาตรฐานจากโรงงานที่แตกต่างกัน ดู *บท 11.2 การตั้งค่าพารามิเตอร์ค่ามาตรฐานสำหรับรุ่นนานาชาติ/อเมริกาเหนือ*

การดำเนินการโปรแกรมที่ถูกต้องสำหรับการใช้งานจำเป็นต้องตั้งค่าการทำงานในพารามิเตอร์หลายตัวที่เกี่ยวข้อง รายละเอียดสำหรับพารามิเตอร์มีอยู่ใน *คู่มือการตั้งโปรแกรม*

การตั้งค่าพารามิเตอร์จะถูกจัดเก็บไว้ภายในชุดขับ ซึ่งมีข้อดีดังนี้

- การตั้งค่าพารามิเตอร์สามารถอัพโหลดไปยังหน่วยความจำของ LCP และจัดเก็บไว้เป็นข้อมูลสำรอง
- การตั้งโปรแกรมหลายเครื่องสามารถทำได้รวดเร็วโดยการเชื่อมต่อ LCP เข้ากับเครื่องเหล่านั้นและดาวน์โหลดการตั้งค่าพารามิเตอร์ที่จัดเก็บไว้
- การตั้งค่าที่จัดเก็บใน LCP ไม่เปลี่ยนแปลงเมื่อเรียกคืนการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน
- การเปลี่ยนแปลงที่ดำเนินการกับการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงานรวมทั้งการโปรแกรมที่ป้อนในพารามิเตอร์จะถูกเก็บไว้และสามารถดูได้ในเมนูด่วน ดู *บท 3.8 เมนู LCP*

7.5.1 การอัพโหลดและการดาวน์โหลดการตั้งค่าพารามิเตอร์

ชุดขับทำงานโดยใช้พารามิเตอร์ที่จัดเก็บในการ์ดควบคุม ซึ่งมีอยู่ภายในชุดขับ ฟังก์ชันอัพโหลดและดาวน์โหลดจะเคลื่อนย้ายพารามิเตอร์ระหว่างการ์ดควบคุมและ LCP

1. กด [Off]
2. ไปที่ *พารามิเตอร์ 0-50 บันทึกและถ่ายโอนข้อมูล* และกด [OK]
3. เลือกค่าใดค่าหนึ่งต่อไปนี้:
   - 3a หากต้องการอัพโหลดข้อมูลจากการ์ดควบคุมไปยัง LCP เลือก *[1] ทั้งหมดไปยัง LCP*
   - 3b หากต้องการดาวน์โหลดข้อมูลจาก LCP ไปยังการ์ดควบคุม เลือก *[2] ทั้งหมดจาก LCP*
4. กด [OK] แถบแสดงความคืบหน้าจะแสดงกระบวนการอัพโหลดหรือดาวน์โหลด
5. กด [Hand On] หรือ [Auto On]

7.5.2 การเรียกคืนการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน

ประกาศ

การสูญเสียข้อมูล

การสูญเสียข้อมูลการตั้งโปรแกรม ข้อมูลมอเตอร์ การควบคุมหน้าเครื่อง และการตรวจติดตามข้อมูลเกิดขึ้นเมื่อมีการเรียกคืนการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน หากต้องการสำรองข้อมูล ให้อัพโหลดข้อมูลไปยัง LCP ก่อนการเริ่มต้นใช้งาน ดูที่ *บท 7.5.1 การอัพโหลดและการดาวน์โหลดการตั้งค่าพารามิเตอร์*

เรียกคืนการตั้งค่าพารามิเตอร์มาตรฐานจากโรงงานได้โดยการเริ่มต้นใช้งานเครื่อง การเริ่มต้นใช้งานดำเนินการผ่านทาง *พารามิเตอร์ 14-22 โหมดการทำงาน* หรือด้วยตนเอง

พารามิเตอร์ 14-22 โหมดการทำงาน ไม่รีเซ็ตการตั้งค่าอย่างเช่นค่าต่อไปนี้:

- ชั่วโมงการรัน
- อุปกรณ์เสริมการสื่อสารแบบอนุกรม
- การตั้งค่าเมนูส่วนตัว
- บันทึกการเกิดฟอลต์, บันทึกสัญญาณเตือน และการทำงานตรวจติดตามอื่นๆ

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

การเริ่มต้นใช้งานที่แนะนำ

1. กด [Main Menu] สองครั้งเพื่อเข้าถึงพารามิเตอร์
2. ไปที่ *พารามิเตอร์ 14-22 โหมดการทำงาน* และกด [OK]
3. เลื่อนไปที่ *การเริ่มต้น* และกด [OK]
4. ปลดแหล่งจ่ายไฟออกจากเครื่องและรอจนกระทั่งหน้าจอปิด
5. จ่ายไฟเข้าเครื่อง การตั้งค่าพารามิเตอร์มาตรฐานจะถูกเรียกคืนระหว่างการสตาร์ท การเริ่มต้นอาจใช้เวลานานกว่าปกติเล็กน้อย
6. หลังจาก *สัญญาณเตือน 80, ชุดขับเริ่มต้นเป็นค่ามาตรฐานจากโรงงาน* ปรากฏขึ้น ให้กด [Reset]

การเริ่มต้นด้วยตนเอง

การเริ่มต้นด้วยตนเองจะรีเซ็ตการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงานทั้งหมด ยกเว้นค่าต่อไปนี้

- *พารามิเตอร์ 15-00 เวลาการทำงาน.*
- *พารามิเตอร์ 15-03 กำลังกลับคืน.*
- *พารามิเตอร์ 15-04 อุณหภูมิสูงเกิน.*
- *พารามิเตอร์ 15-05 โวลต์สูงเกิน.*

การดำเนินการเริ่มต้นใช้งานด้วยตนเอง:

1. ปลดแหล่งจ่ายไฟออกจากเครื่องและรอจนกระทั่งหน้าจอปิด
2. กด [Status], [Main Menu] และ [OK] ค้างไว้พร้อมกันขณะจ่ายไฟเข้าสู่ตัวเครื่อง (ประมาณ 5 วินาทีหรือจนกว่าได้ยินเสียงคลิกและพัดลมเริ่มทำงาน) การเริ่มต้นอาจใช้เวลานานกว่าปกติเล็กน้อย

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

8 ตัวอย่างรูปแบบการเดินสาย

ตัวอย่างในส่วนนี้มีจุดประสงค์เพื่อเป็น ข้อมูลอ้างอิง อย่างรวดเร็วสำหรับการใช้งานทั่วไป

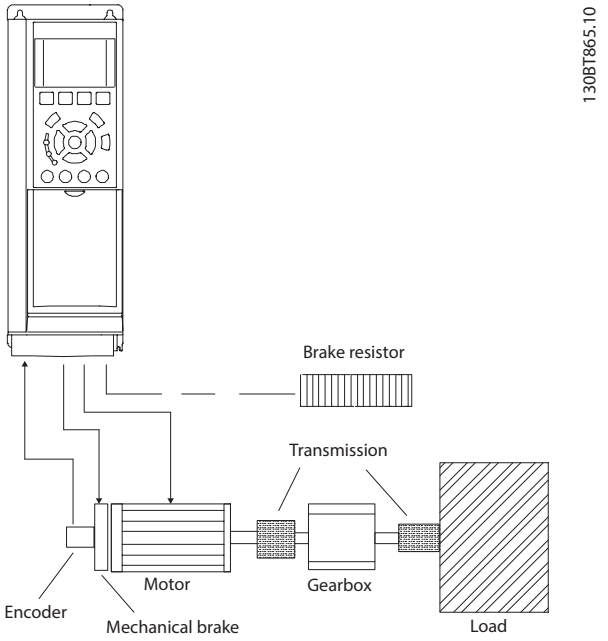
- การตั้งค่าพารามิเตอร์เป็นค่ามาตรฐานตามภูมิภาค เว้นแต่จะระบุเป็นอย่างอื่น (ซึ่งเลือกใน *พารามิเตอร์ 0-03 Regional Settings*)
- พารามิเตอร์ที่เกี่ยวข้องกับขั้วต่อและการตั้งค่าของพารามิเตอร์นั้นๆ จะแสดงไว้ถัดจากภาพร่าง
- การตั้งค่าสวิตช์สำหรับขั้วต่ออนาล็อก A53 หรือ A54 จะแสดงไว้เมื่อจำเป็น
- สำหรับ STO อาจต้องใช้สายจัมเปอร์ระหว่างขั้วต่อ 12 และขั้วต่อ 37 เมื่อใช้ค่าการตั้งโปรแกรมมาตรฐานจากโรงงาน

8.1 การตั้งโปรแกรมระบบชุดขับวงรอบปิด

ระบบชุดขับวงรอบปิดประกอบด้วยส่วนประกอบต่างๆ ต่อไปนี้

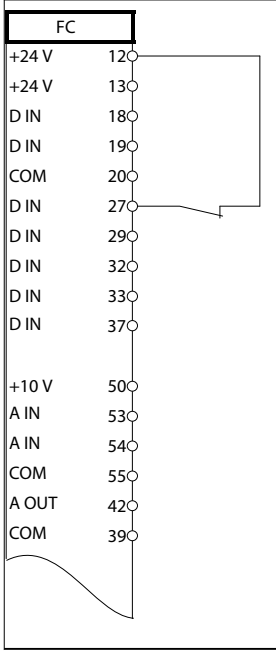
- มอเตอร์
- ชุดขับ
- เอ็นโคดเดอร์เป็นระบบป้อนกลับ
- เบรคเชิงกล
- ตัวต้านทานเบรคสำหรับการเบรคไดนามิค
- ชุดส่งกำลัง
- เกียร์
- โหลด

การประยุกต์ใช้งานที่ต้องใช้การควบคุมเบรคเชิงกลโดยปกติต้องใช้ตัวต้านทานเบรค



ภาพประกอบ 8.1 การตั้งค่าพื้นฐานสำหรับการควบคุมความเร็ววงรอบปิดของ FC 302

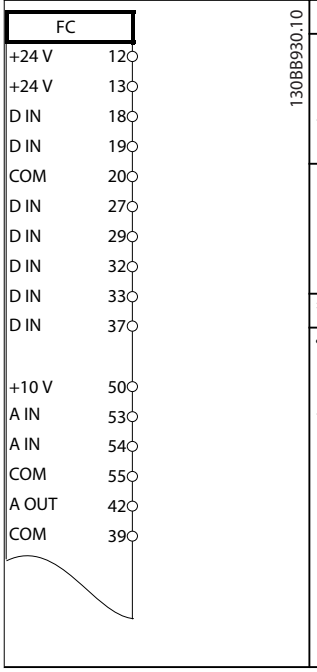
8.2 รูปแบบการเดินสายสำหรับการปรับให้เหมาะสมกับมอเตอร์โดยอัตโนมัติ (AMA)



	พารามิเตอร์	
	การทำงาน	**การตั้งค่า**
	พารามิเตอร์ 1-29 ปรับตามมอเตอร์ออโต้(AMA)	*[1] ใช้ AMA สมบูรณ์*
	พารามิเตอร์ 5-12 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 27	*[2]* สิ้นไหลผกผัน*
	*=ค่ามาตรฐาน	
	หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น: ตั้งค่า *กลุ่มพารามิเตอร์ 1-2* ข้อมูลมอเตอร์* ตามแผ่นป้ายชื่อมอเตอร์	

ตาราง 8.1 รูปแบบการเดินสายสำหรับ AMA ที่มี T27 เชื่อมต่ออยู่

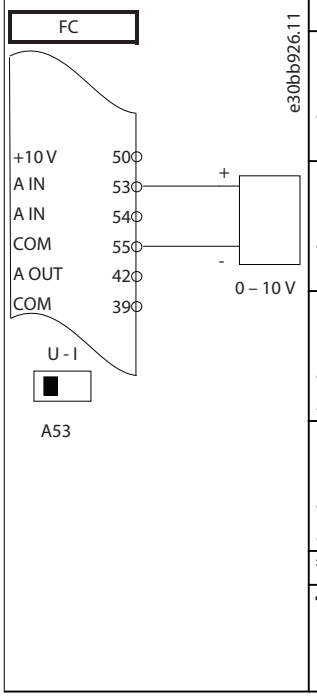
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



	พารามิเตอร์
	การทำงาน	**การตั้งค่า**
	พารามิเตอร์ 1-29 ปรับตาม-มอเตอร์-ออโต้(AMA)	*[1] ใช้ AMA สมบูรณ์*
	พารามิเตอร์ 5-12 ตั้งการ-ทำงานของเท-อมินอล 27	*[0] ไม่ใช้งาน*
	*=ค่ามาตรฐาน	
	หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น: ตั้งค่า *กลุ่มพารามิเตอร์ 1-2* ข้อมูล-มอเตอร์* ตามแผ่นป้ายชื่อมอเตอร์	

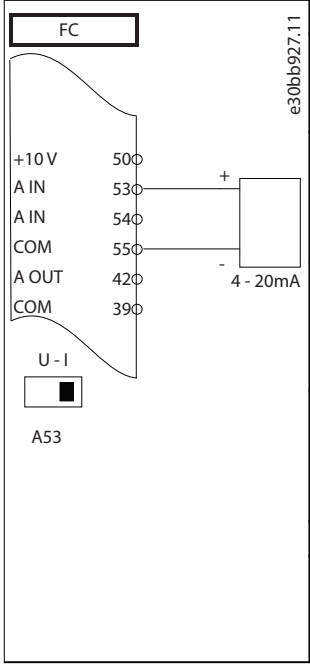
ตาราง 8.2 รูปแบบการเดินสายสำหรับ AMA ที่ไม่มี T27 เชื่อมต่ออยู่

8.3 รูปแบบการเดินสายสำหรับค่าอ้างอิงความเร็วอนาล็อก



	พารามิเตอร์
	การทำงาน	**การตั้งค่า**
	พารามิเตอร์ 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0.07 V*
	พารามิเตอร์ 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*
	พารามิเตอร์ 6-14 Terminal 53 Low Ref./ Feedb. Value	0 RPM
	พารามิเตอร์ 6-15 Terminal 53 High Ref./ Feedb. Value	1500 RPM
	*=ค่ามาตรฐาน	
	หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น:	

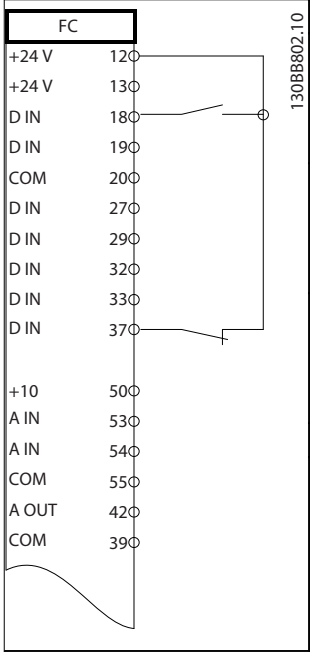
ตาราง 8.3 รูปแบบการเดินสายสำหรับค่าอ้างอิงความเร็วอนาล็อก (แรงดัน)



	พารามิเตอร์
	การทำงาน	**การตั้งค่า**
	พารามิเตอร์ 6-12 Terminal 53 Low Current	4 mA*
	พารามิเตอร์ 6-13 Terminal 53 High Current	20 mA*
	พารามิเตอร์ 6-14 Terminal 53 Low Ref./ Feedb. Value	0 RPM
	พารามิเตอร์ 6-15 Terminal 53 High Ref./ Feedb. Value	1500 RPM
	*=ค่ามาตรฐาน	
	หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น:	

ตาราง 8.4 รูปแบบการเดินสายสำหรับค่าอ้างอิงความเร็วอนาล็อก (กระแส)

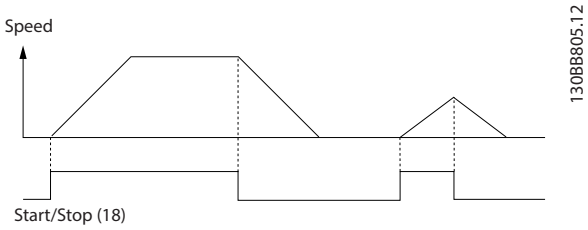
8.4 รูปแบบการเดินสายสำหรับการสตาร์ท/หยุด



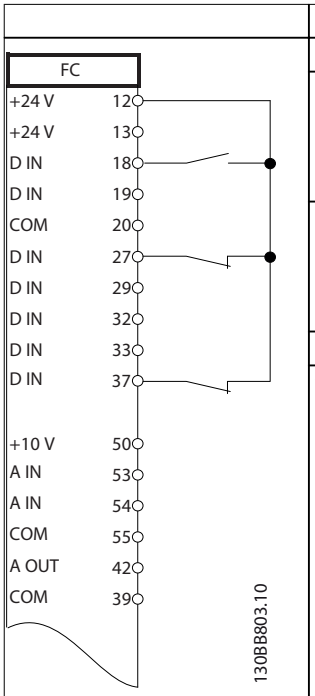
	พารามิเตอร์
	ฟังก์ชั่น	**การตั้งค่า**
	พารามิเตอร์ 5-10 Terminal 18 Digital Input	*[8] สตาร์ท**
	พารามิเตอร์ 5-12 Terminal 27 Digital Input	*[0] ไม่ใช้งาน*
	พารามิเตอร์ 5-19 ขั้วต่อ 37 การหยุดแบบ-ปลอดภัย	*[1] สัญญาณ-เตือน Safe Torque Off*
	*=ค่ามาตรฐาน	
	หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น: หากตั้ง *พารามิเตอร์ 5-12 Terminal 27 Digital Input* ไว้ที่ *[0] ไม่มีการ-ทำงาน* ไม่ต้องใช้สายจัมเปอร์ต่อ-กับขั้วต่อ 27	

ตาราง 8.5 รูปแบบการเดินสายสำหรับคำสั่งสตาร์ท/หยุดที่มี Safe Torque Off

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

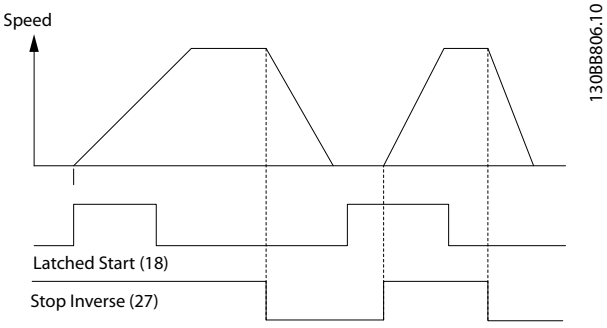


ภาพประกอบ 8.2 การสตาร์ท/หยุดที่มี Safe Torque Off

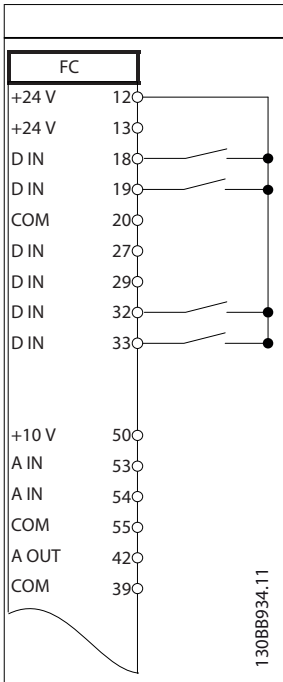


	พารามิเตอร์
	ฟังก์ชั่น / **การตั้งค่า**
	พารามิเตอร์ 5-10 Terminal 18 Digital Input / *[9] การสตาร์ท-ค้าง*
	พารามิเตอร์ 5-12 Terminal 27 Digital Input / *[6] หยุดผกผัน*
*=ค่ามาตรฐาน	
หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น: หากตั้ง *พารามิเตอร์ 5-12 Terminal 27 Digital Input* ไว้ที่ *[0] ไม่มีการ-ทำงาน* ไม่ต้องใช้สายจัมเปอร์ต่อ-กับขั้วต่อ 27	

ตาราง 8.6 รูปแบบการเดินสายสำหรับการสตาร์ท/หยุดด้วยพัลส์



ภาพประกอบ 8.3 สตาร์ท/หยุดผกผันค้าง

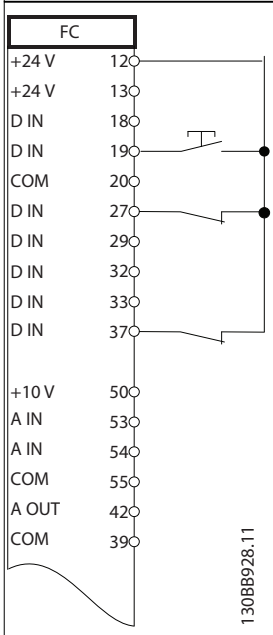


	พารามิเตอร์
	ฟังก์ชั่น / **การตั้งค่า**
	พารามิเตอร์ 5-10 Terminal 18 Digital Input / *[8] สตาร์ท*
	พารามิเตอร์ 5-11 ตั้งการ-ทำงานของเท-อร์มินอล 19 / *[10] กลับ-ทิศทาง**
	พารามิเตอร์ 5-12 Terminal 27 Digital Input / *[0] ไม่ใช้งาน*
	พารามิเตอร์ 5-14 ตั้งการ-ทำงานของเท-อร์มินอล 32 / *[16] บิตตั้ง-ล่วงหน้า 0*
	พารามิเตอร์ 5-15 ตั้งการ-ทำงานของเท-อร์มินอล 33 / *[17] บิตตั้ง-ล่วงหน้า 1*
	พารามิเตอร์ 3-10 ค่าอ้างอิง-ที่กำหนดล่วง-หน้า /
	ค่าอ้างอิงที่ตั้ง-ไว้ล่วงหน้า 0 / 25% ค่าอ้างอิงที่ตั้ง-ไว้ล่วงหน้า 1 / 50% ค่าอ้างอิงที่ตั้ง-ไว้ล่วงหน้า 2 / 75% ค่าอ้างอิงที่ตั้ง-ไว้ล่วงหน้า 3 / 100%
*=ค่ามาตรฐาน	
หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น:	

ตาราง 8.7 รูปแบบการเดินสายสำหรับการสตาร์ท/หยุดที่มีการผกผัน และความเร็วตั้งล่วงหน้า 4 ระดับ

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

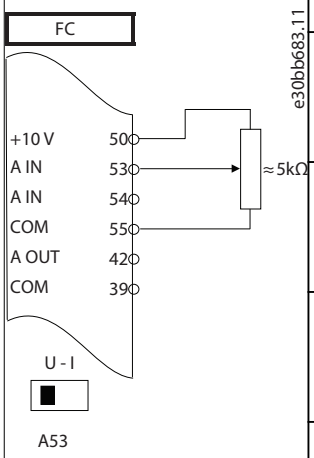
8.5 รูปแบบการเดินสายสำหรับการรีเซ็ตสัญญาณเตือนจากภายนอก



	พารามิเตอร์	
	การทำงาน	การตั้งค่า
	พารามิเตอร์ E-02 Terminal 19 Digital Input	*[1] รีเซ็ต*
*=ค่ามาตรฐาน		
หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น:		

ตาราง 8.8 รูปแบบการเดินสายสำหรับการรีเซ็ตสัญญาณ–เตือนจากภายนอก

8.6 รูปแบบการเดินสายสำหรับค่าอ้างอิงความเร็วโดยใช้โพเทนชิโอมิเตอร์ด้วยตนเอง



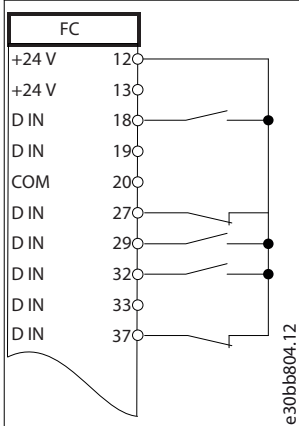
	พารามิเตอร์	
	ฟังก์ชั่น	การตั้งค่า
	พารามิเตอร์ 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0.07 V*
	พารามิเตอร์ 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*
	พารามิเตอร์ 6-14 Terminal 53 Low Ref./ Feedb. Value	0 RPM
	พารามิเตอร์ 6-15 Terminal 53 High Ref./ Feedb. Value	1500 RPM
*=ค่ามาตรฐาน		
หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น:		

ตาราง 8.9 รูปแบบการเดินสายสำหรับค่าอ้างอิงความเร็ว (โดยใช้โพเทนชิโอมิเตอร์ด้วยตนเอง)

8

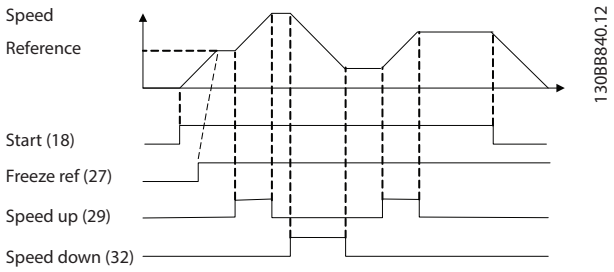
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

8.7 รูปแบบการเดินสายสำหรับการเพิ่มความเร็ว/การลดความเร็ว



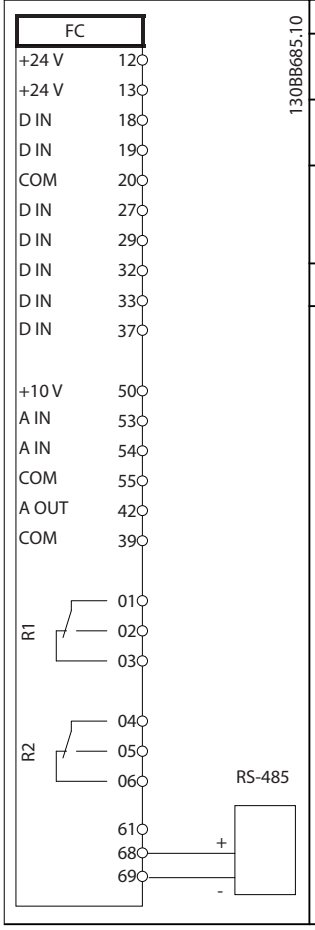
	พารามิเตอร์	
	ฟังก์ชั่น	การตั้งค่า
	พารามิเตอร์ 5-10 Terminal 18 Digital Input	*[8] สตาร์ท**
	พารามิเตอร์ 5-12 Terminal 27 Digital Input	*[19] ค่าอ้างอิง-ล็อคค้าง*
	พารามิเตอร์ 5-13 ตั้งการ-ทำงานของเท-อมินอล 29	*[21] ความเร็ว-เพิ่ม*
	พารามิเตอร์ 5-14 ตั้งการ-ทำงานของเท-อมินอล 32	*[22] ความเร็ว-ลด*
	*=ค่ามาตรฐาน	
	หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น:	

ตาราง 8.10 รูปแบบการเดินสายสำหรับการเพิ่มความเร็ว/การลดความเร็ว



ภาพประกอบ 8.4 เพิ่มความเร็ว/ลดความเร็ว

8.8 รูปแบบการเดินสายสำหรับการเชื่อมต่อเครือข่าย RS-485



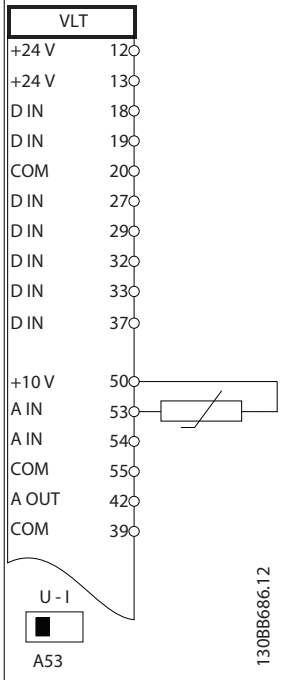
	พารามิเตอร์	
	ฟังก์ชั่น	การตั้งค่า
	พารามิเตอร์ 8-30 Protocol	FC*
	พารามิเตอร์ 8-31 Address	1*
	พารามิเตอร์ 8-32 Baud Rate	9600*
	*=ค่ามาตรฐาน	
	หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น: เลือกโปรโตคอล แอดเดรส และอัตราบอดในพารามิเตอร์	

ตาราง 8.11 รูปแบบการเดินสายสำหรับการเชื่อมต่อเครือข่าย RS-485

8.9 รูปแบบการเดินสายสำหรับเทอร์มิสเตอร์ของมอเตอร์

ประกาศ

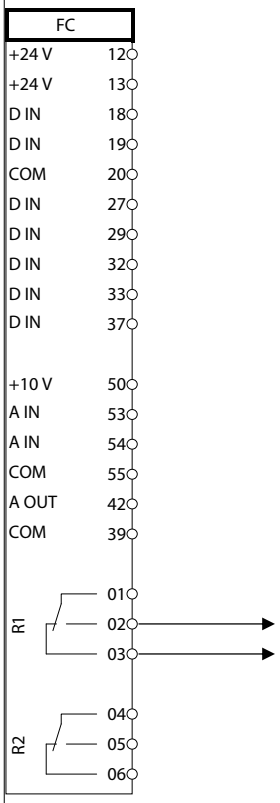
ต้องมีการเสริมหรือหุ้มฉนวนสองชั้นสำหรับเทอร์มิสเตอร์- เพื่อให้ตรงตามข้อกำหนดการหุ้มฉนวนของ PELV



	พารามิเตอร์	
	ฟังก์ชั่น	**การตั้งค่า**
	พารามิเตอร์ 1-90 Motor Thermal Protection	*[2] ตัดการ-ทำงานเทอร์-มิสเตอร์*
	พารามิเตอร์ 1-93 Thermistor Source	*[1] อินพุทอนา-ล็อก 53*
	*=ค่ามาตรฐาน	
	หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น: ถ้าต้องการเฉพาะค่าเตือนเท่านั้น ควรตั้งค่า *พารามิเตอร์ 1-90 Motor Thermal Protection* เป็น *[1] เตือนเทอร์มิสฯ*	

ตาราง 8.12 รูปแบบการเดินสายสำหรับเทอร์มิสเตอร์ข–องมอเตอร์

8.10 รูปแบบการเดินสายสำหรับชุดค่าสั่งรีเลย์ที่มีการควบคุม Smart Logic

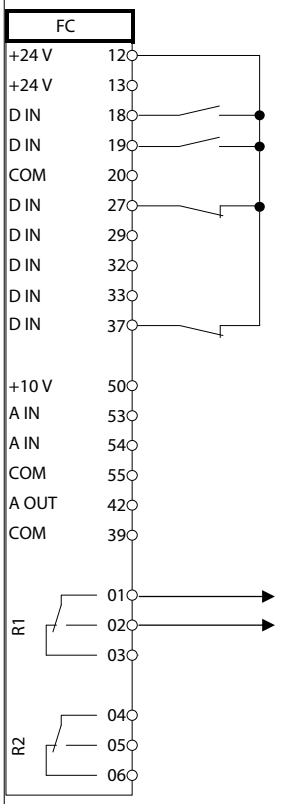


	พารามิเตอร์	
	ฟังก์ชั่น	**การตั้งค่า**
	พารามิเตอร์ 4-30 ฟังก์ชั่น-ค่าป้อนกลับ-มอเตอร์สูญหาย	*[1] การเตือน*
	พารามิเตอร์ 4-31 ความเร็ว-ค่าป้อนกลับ-มอเตอร์ผิดพลาด	100 RPM
	พารามิเตอร์ 4-32 ครบเวลาค่าป้อนกลับ-มอเตอร์สูญหาย	5 s
	พารามิเตอร์ 7-00 แหล่งค่า-ป้อน-กลับPIDค.เร็ว	*[2] MCB 102*
	พารามิเตอร์ 17-11 ความ-ละเอียดในการ-จำแนก (PPR)	1024*
	พารามิเตอร์ 13-00 SL Controller Mode	*[1] เปิด*
	พารามิเตอร์ 13-01 Event การสตาร์ท	*[19] การเตือน*
	พารามิเตอร์ 13-02 Event การหยุด	*[44] ปุ่มรีเซ็ต*
	พารามิเตอร์ 13-10 โอเปอร์-แรนด์ตัวเปรียบ-เทียบ	*[21] หมายเลขค่า-เตือน*
	พารามิเตอร์ 13-11 โอเปอร์-เรเตอร์ตัวเปรียบ-เทียบ	*[1] ≈ (เท่ากัน)**
	พารามิเตอร์ 13-12 Comparator Value	90
	พารามิเตอร์ 13-51 เหตุการณ์ตัว-ควบคุม SL	*[22] ตัว-เปรียบเทียบ 0*
	พารามิเตอร์ 13-52 การกระ-ทำของตัวควบคุม SL	*[32] เอาท์พุ-ทดิจิตัล A ต่ำ*
	พารามิเตอร์ 5-40 กำหนดการ-ทำงานของรีเลย์	*[80] SLเอาท์-พุทดิจิฯA*
	*=ค่ามาตรฐาน	

	พารามิเตอร์	
	ฟังก์ชั่น	การตั้งค่า
หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น: หากการตรวจสอบการป้อนกลับพบค่าเกินขีดจำกัด *ค่าเตือน 90, ตรวจค่าป้อนกลับ* จะแสดงขึ้น SLC จะตรวจสอบ *ค่าเตือน 90, ตรวจค่าป้อนกลับ* และในกรณีที่ค่าเตือนเป็นค่าจริง รีเลย์ 1 จะทริกเกอร์ อุปกรณ์ภายนอกอาจต้องการรับการบริการ หากข้อผิดพลาดการป้อนกลับมีค่าต่ำกว่าขีดจำกัดอีกครั้งภายใน 5 วินาที ชุดขับจะทำงานต่อไปและค่าเตือนจะหายไป รีเซ็ตรีเลย์ 1 โดยการกด [Reset] บน LCP		

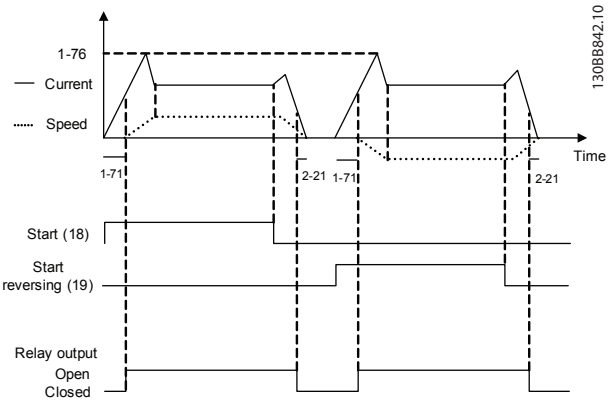
ตาราง 8.13 รูปแบบการเดินสายสำหรับชุดคำสั่งรีเลย์ที่มีการควบคุม Smart Logic

8.11 รูปแบบการเดินสายสำหรับการควบคุมเบรคเชิงกล



	พารามิเตอร์
	การทำงาน / การตั้งค่า
พารามิเตอร์ 5-40 กำหนดการทำงานของรีเลย์	*[32] คุมเบรคเชิงกล*
พารามิเตอร์ 5-10 Terminal 18 Digital Input	*[8] สตาร์ท**
พารามิเตอร์ 5-11 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 19	*[11] สตาร์ทกลับทิศ*
พารามิเตอร์ 1-71 หน่วงเวลาสตาร์ท	0.2
พารามิเตอร์ 1-72 ฟังก์ชันสตาร์ท	*[5] VVC+/ FLUX ตามเข็ม*
พารามิเตอร์ 1-76 กระแสที่เริ่มสตาร์ท	Im,n
พารามิเตอร์ 2-20 ตั้งกระแสให้เบรคเชิงกลทำงาน	ขึ้นอยู่กับการใช้งาน
พารามิเตอร์ 2-21 ตั้งรอบมอฯ ให้เบรคกลทำงาน	ครึ่งหนึ่งของการไหลที่พิกัดของมอเตอร์
*=ค่ามาตรฐาน	
หมายเหตุ/ข้อคิดเห็น:	

ตาราง 8.14 รูปแบบการเดินสายสำหรับการควบคุมเบรคเชิงกล

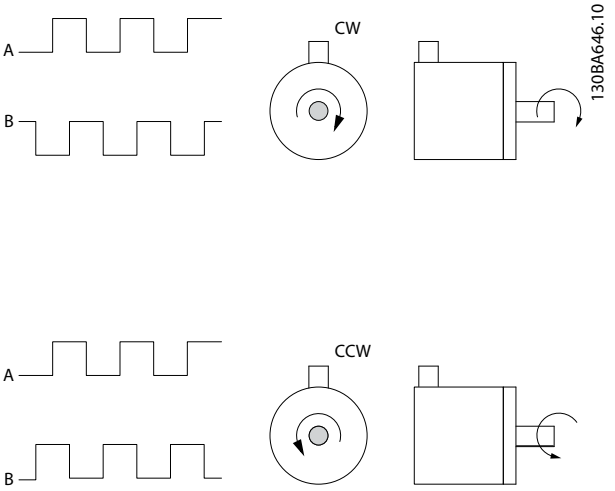


ภาพประกอบ 8.5 การควบคุมเบรคเชิงกล

8.12 รูปแบบการเดินสายสำหรับเอ็นโคดเดอร์

ทิศทางของเอ็นโคดเดอร์ ซึ่งระบุจากการดูที่ปลายเพลา จะถูกกำหนดโดยลำดับของพัลส์ที่เข้าสู่ชุดขับ ดู*ภาพประกอบ 8.6*

- ทิศทางตามเข็มนาฬิกา (CW) หมายถึงช่อง A จะนำหน้าเท่ากับ 90 องศาไฟฟ้าเทียบกับช่อง B
- ทิศทางทวนเข็มนาฬิกา (CCW) หมายถึงช่อง B จะนำหน้าเท่ากับ 90 องศาไฟฟ้าเทียบกับช่อง A

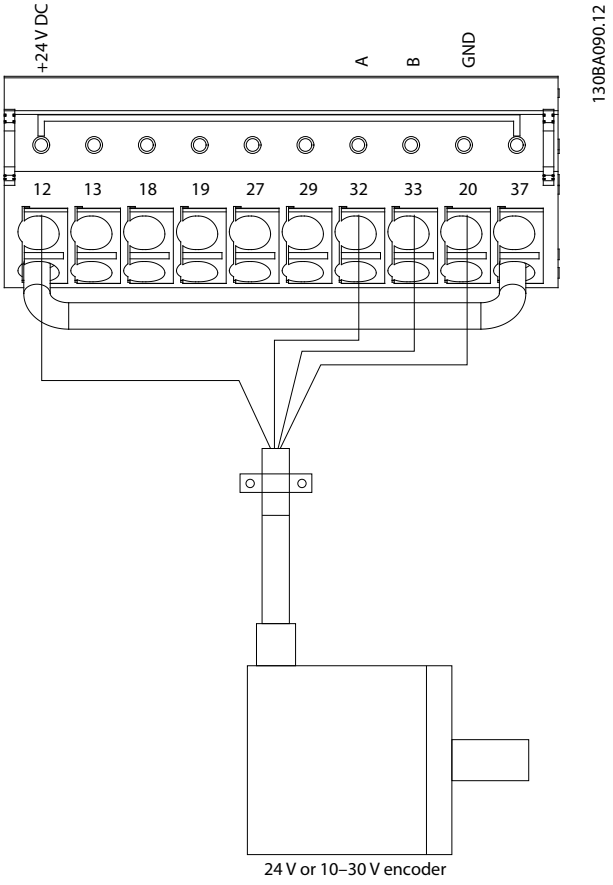


ภาพประกอบ 8.6 การกำหนดทิศทางเอ็นโคดเดอร์

ประกาศ

ความยาวของสายเคเบิลสูงสุด 5 ม. (16 ฟุต)

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 8.7 รูปแบบการเดินสายสำหรับเอ็นโคดเดอร์

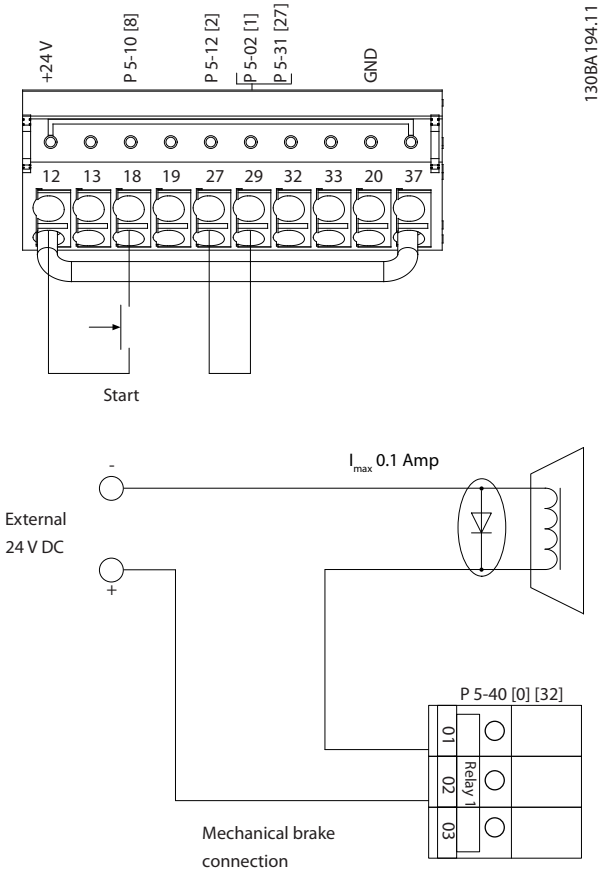
8.13 รูปแบบการเดินสายสำหรับขีดจำกัดของแรงบิดและหยุด

ในการประยุกต์ใช้งานที่มีเบรคไฟฟ้าเชิงกลภายนอก เช่น อุปกรณ์ชักรอก สามารถที่จะหยุดชุดขับผ่านทางคำสั่งหยุดมาตรฐาน และเปิดใช้เบรคไฟฟ้าเชิงกลภายนอกในเวลาเดียวกัน *ภาพประกอบ 8.8* แสดงการตั้งโปรแกรมการเชื่อมต่อชุดขับเหล่านี้

หากคำสั่งหยุดทำงานผ่านขั้วต่อ 18 และชุดขับไม่ได้อยู่ที่ขีดจำกัดแรงบิด มอเตอร์จะปรับลดความเร็วเป็น 0 Hz หากชุดขับอยู่ที่ขีดจำกัดแรงบิดและคำสั่งหยุดถูกใช้งาน ระบบจะเปิดใช้งานขั้วต่อเอาท์พุท 29 (ที่ตั้งโปรแกรมเป็น *[27] ขีดจำกัดแรงบิดและหยุด*) สัญญาณไปยังขั้วต่อ 27 จะเปลี่ยนจากตรรกะ 1 ไปตรรกะ 0 และมอเตอร์สตาร์ทแบบลื่นไหล กระบวนการนี้ช่วยให้แน่ใจว่ารอกจะหยุดแม้ว่าตัวชุดขับเองไม่สามารถรับมือกับแรงบิดที่กำหนดได้ เช่น เนื่องจากมีโหลดเกินมากเกินไป

หากต้องการตั้งโปรแกรมขีดจำกัดแรงบิดและหยุด เชื่อมต่อกับขั้วต่อต่อไปนี้

- สตาร์ท/หยุดผ่านขั้วต่อ 18
  (*พารามิเตอร์ 5-10 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 18 [8] สตาร์ท*)
- หยุดด่วนผ่านขั้วต่อ 27
  (*พารามิเตอร์ 5-12 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 27 [2] หยุดแบบลื่นไหล, ผกผัน*)
- เอาท์พุทขั้วต่อ 29
  (*พารามิเตอร์ 5-02 เลือกสัญญาณดิจิตอล เทอมินอล 29 [1] เอาท์พุทโหมดขั้วต่อ 29* และ *พารามิเตอร์ 5-31 กำหนดเอาท์พุทของ เทอมินอล 29 [27] ขีดจำกัดแรงบิดและหยุด*)
- เอาท์พุทรีเลย์ [0] (รีเลย์ 1)
  (*พารามิเตอร์ 5-40 กำหนดการทำงานของรีเลย์ [32] การควบคุมเบรคเชิงกล*)



ภาพประกอบ 8.8 รูปแบบการเดินสายสำหรับขีดจำกัดของแรงบิดและหยุด

8

9 การบำรุงรักษา การวินิจฉัย และการแก้ไขปัญหา

บทนี้ประกอบด้วย

- คำแนะนำในการบำรุงรักษาและการบริการ
- ข้อความแสดงสถานะ
- คำเตือนและสัญญาณเตือน
- การแก้ไขปัญหาขั้นพื้นฐาน

9.1 การบำรุงรักษาและการบริการ

ภายใต้สภาวะการทำงานปกติและลักษณะการโหลด ชุดขับไม่ต้องมีการบำรุงรักษาใดๆ ตลอดอายุการใช้งานที่กำหนด เพื่อป้องกันการขัดข้อง อันตราย และความเสียหาย ให้ตรวจสอบชุดขับเป็นระยะๆ อย่างสม่ำเสมอ ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับสภาวะการทำงาน เปลี่ยนแทนชิ้นส่วนที่ชำรุดหรือเสียหายด้วยชิ้นส่วนอะไหล่หรือชิ้นส่วนมาตรฐานของแท้ สำหรับบริการและการสนับสนุน ดูที่ *www.danfoss.com/en/contact-us/contacts-list/?filter=type%3Adanfoss-sales-service-center%2Csegments%3ADDS*.

⚠คำเตือน

การสตาร์ทโดยไม่ตั้งใจ

เมื่อชุดขับเชื่อมต่ออยู่กับแหล่งจ่ายไฟหลักกระแสสลับ แหล่งจ่ายไฟตรง หรือการแบ่งรับภาระโหลด มอเตอร์อาจเริ่มต้นทำงานได้ทุกเมื่อ การสตาร์ทโดยไม่ตั้งใจในระหว่างการตั้งโปรแกรม การบริการ หรือการซ่อมแซมอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิต บาดเจ็บรุนแรง หรือความเสียหายต่อทรัพย์สินได้ มอเตอร์สามารถสตาร์ทผ่านทางสวิตช์ตัวนอก คำสั่งฟิลด์บัส สัญญาณอ้างอิงอินพุทจาก LCP หรือ LOP ผ่านทางการใช้งานระยะไกลโดยใช้ซอฟต์แวร์การตั้งค่า MCT 10 หรือหลังจากเงื่อนไขฟอลต์ที่ลบออกแล้ว

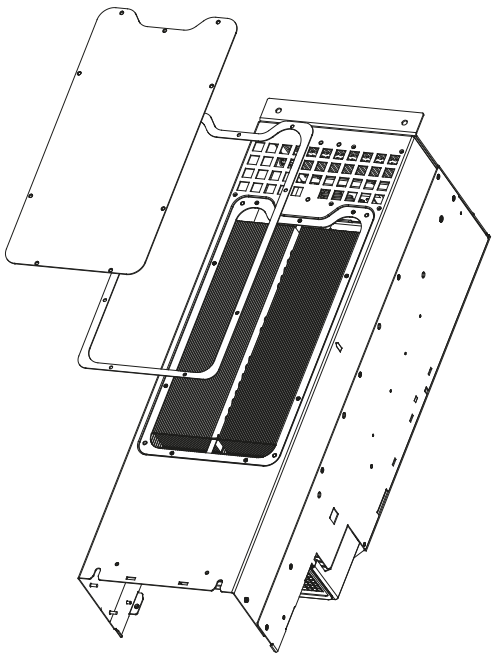
เพื่อป้องกันการสตาร์ทมอเตอร์โดยไม่ตั้งใจ:

- **กดปุ่ม [Off/Reset] บน LCP ก่อนทำการตั้งโปรแกรมพารามิเตอร์**
- **ปลดการเชื่อมต่อชุดขับออกจากแหล่งจ่ายไฟฟ้าหลัก**
- **ดำเนินการเดินสายไฟและประกอบชิ้นส่วนชุดขับมอเตอร์ และอุปกรณ์ชุดขับใดๆ ให้เสร็จสิ้นสมบูรณ์ก่อนเชื่อมต่อชุดขับกับแหล่งไฟฟ้ากระแสสลับ แหล่งจ่ายไฟตรง หรือการแบ่งรับภาระโหลด**

9.2 แผงเข้าใช้แผ่นระบายความร้อน

9.2.1 การถอดแผงเข้าใช้แผ่นระบายความร้อน

ชุดขับสามารถสั่งซื้อพร้อมกับแผงเข้าใช้ที่เป็นอุปกรณ์เสริมที่ด้านหลังของตัวเครื่อง แผงนี้ช่วยให้สามารถเข้าใช้แผ่นระบายความร้อน และช่วยให้สามารถเช็ดฝุ่นสะสมที่แผ่นระบายความร้อนได้



ภาพประกอบ 9.1 แผงเข้าใช้แผ่นระบายความร้อน

ประกาศ

ความเสียหายต่อแผ่นระบายความร้อน

การใช้ตัวยึดที่ยาวกว่าตัวยึดดั้งเดิมที่ให้มาพร้อมกับแผงของแผ่นระบายความร้อน อาจทำให้ครีบระบายความร้อนของแผ่นระบายความร้อนเสียหายได้

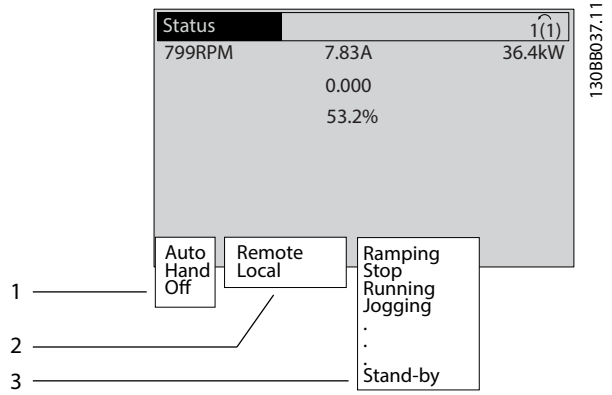
1. ปลดแหล่งจ่ายไฟออกจากชุดขับและรอประมาณ 20 นาทีเพื่อให้คาปาซิเตอร์คายประจุจนเกลี้ยง ดูที่ *บท 2 ความปลอดภัย*
2. จัดวางชุดขับในตำแหน่งที่เข้าถึงด้านหลังของชุดขับได้
3. ถอดสกรู (หกเหลี่ยมด้านใน 3 มม. [0.12 นิ้ว]) ที่เชื่อมต่อแผงเข้าใช้กับด้านหลังของกรอบหุ้ม โดยสกรูอาจมี 5 หรือ 9 ตัวขึ้นกับขนาดของชุดขับ
4. ตรวจสอบการชำรุดหรือการสะสมของฝุ่นบนแผ่นระบายความร้อน
5. ใช้เครื่องดูดฝุ่นขจัดฝุ่นและเศษสิ่งสกปรกออก

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

6. ใส่แผงกลับเข้าที่และยึดเข้ากับด้านหลังของกรอบหุ้ม-ให้แน่นด้วยสกรูที่ถอดออกก่อนหน้า ขันตัวยึดให้แน่น-โดยสอดคล้องตาม *บท 10.8 แรงบิดขันแน่น*

9.3 ข้อความแสดงสถานะ

เมื่อชุดขับอยู่ในโหมดสถานะ ข้อความแสดงสถานะจะปรากฏ-ขึ้นโดยอัตโนมัติที่บรรทัดล่างสุดของหน้าจอ LCP ดูที่ *ภาพ-ประกอบ 9.2* ข้อความแสดงสถานะกำหนดใน *ตาราง 9.1 – ตาราง 9.3*



1	ตำแหน่งที่แสดงค่าสั่งหยุด/สตาร์ท ดูที่ *ตาราง 9.1*
2	ตำแหน่งที่แสดงการควบคุมความเร็ว ดูที่ *ตาราง 9.2*
3	แสดงสถานะชุดขับ ดูที่ *ตาราง 9.3*

ภาพประกอบ 9.2 จอแสดงสถานะ

ประกาศ

ในโหมดอัตโนมัติ/ระยะไกล ชุดขับต้องใช้คำสั่งจาก-ภายนอกเพื่อรับคำสั่งการทำงาน

ตาราง 9.1 ถึง *ตาราง 9.3* ระบุความหมายของข้อความแสดง-สถานะที่แสดง

ปิด	ชุดขับไม่โต้ตอบกับส่วนสัญญาณการควบคุม จนกว่าจะมีการกด [Auto On] หรือ [Hand On]
อัตโนมัติ	ค่าสั่งสตาร์ท/หยุดถูกส่งผ่านทางขั้วต่อส่วนควบคุม และ/หรือการสื่อสารแบบอนุกรม
Hand (มือ)	คีย์ลูกศรเลื่อนตำแหน่งบน LCP สามารถใช้เพื่อ-ควบคุมชุดขับ ค่าสั่งหยุด รีเซ็ต การกลับทางหมุน เบรคกระแสตรง และสัญญาณอื่นๆ ที่ใช้กับขั้วต่อ-ส่วนควบคุมมีผลเหนือการควบคุมหน้าเครื่อง

ตาราง 9.1 โหมดการทำงาน

ระยะไกล	ค่าอ้างอิงความเร็วระบุจาก: ● สัญญาณภายนอก ● การสื่อสารแบบอนุกรม ● ค่าอ้างอิงภายในที่ตั้งไว้ล่วงหน้า
หน้าเครื่อง	ชุดขับใช้ค่าอ้างอิงจาก LCP

ตาราง 9.2 จุดที่ใช้อ้างอิง

เบรคกระแสสลับ	เบรคกระแสสลับถูกเลือกใน *พารามิเตอร์ 2-10 ฟังก์ชันของเบรค* เบรค-กระแสสลับเพิ่มกำลังแม่เหล็กมอเตอร์เพื่อให้-ชะลอลงตามที่ควบคุม
จบ AMA	การปรับให้เหมาะสมกับมอเตอร์โดยอัตโนมัติ (AMA) ดำเนินการสำเร็จ
AMA พร้อม	AMA พร้อมเริ่มต้น หากต้องการเริ่ม กด [Hand On]
AMA กำลังรัน	ขั้นตอน AMA กำลังทำงาน
การเบรค	สวิตช์คายพลังงานเบรคกำลังทำงาน ตัวต้านทาน-เบรคดูดซับพลังงานที่เกิดขึ้น
การเบรคสูงสุด	สวิตช์คายพลังงานเบรคกำลังทำงาน ขีดจำกัด-กำลังสำหรับตัวต้านทานเบรคที่ระบุไว้ใน *พารามิเตอร์ 2-12 ขีดจำกัดกำลัง(kW) เบรครีซีส-เตอร์* ถึงระดับแล้ว
ลื่นไหล	● *[2] การลื่นไหลผกผัน* ถูกเลือกเป็นการทำงาน-สำหรับอินพุทดิจิตัล (*กลุ่มพารามิเตอร์ 5-1* อินพุทดิจิตัล*) ขั้วต่อที่เกี่ยวข้องจะไม่ได้รับการ-เชื่อมต่อ ● การลื่นไหลถูกเปิดใช้งานจากการสื่อสารแบบ-อนุกรม
การลดความเร็ว-แบบควบคุม	*[1] การคุมลดความเร็ว* ถูกเลือกใน *พารามิเตอร์ 14-10 แรงดันเข้าล้มเหลว* ● แรงดันไฟฟ้าสายหลักต่ำกว่าค่าที่ตั้งใน *พารามิเตอร์ 14-11 แรงดันสายหลักที่-ข้อผิดสายหลัก* ที่เกิดฟอลต์สายหลัก ● ชุดขับลดความเร็วมอเตอร์โดยใช้การลด-ลงที่ถูกควบคุม
กระแสสูง	กระแสเอาท์พุทชุดขับสูงเกินขีดจำกัดที่ตั้งไว้ใน *พารามิเตอร์ 4-51 ตั้งเตือนเมื่อกระแสสูงกว่าระบุ*
กระแสต่ำ	กระแสเอาท์พุทชุดขับต่ำกว่าขีดจำกัดที่ตั้งไว้ใน *พารามิเตอร์ 4-52 ตั้งค่าเตือนเมื่อเร็วต่ำกว่ากำหนด*
DC ค้าง	DC ค้างถูกเลือกใน *พารามิเตอร์ 1-80 การทำงาน-ที่หยุด* และคำสั่งหยุดถูกสั่งทำงาน มอเตอร์ค้าง-ตามค่ากระแส DC ที่ตั้งไว้ใน *พารามิเตอร์ 2-00 กระแสไฟ DC ค้างให้มอเตอร์*
DC หยุด	มอเตอร์ค้างตามค่ากระแส DC (*พารามิเตอร์ 2-01 กระแสในการเบรคกระแสตรง*) ตามระยะเวลาที่ระบุ (*พารามิเตอร์ 2-02 ระยะเวลา-จ่ายไฟเบรค DC*) ● เบรค DC ถูกเปิดทำงานใน *พารามิเตอร์ 2-03 ความเร็วตัดเข้าของ-เบรคDC[RPM]* และคำสั่งหยุดถูกสั่งทำงาน ● เบรค DC (ผกผัน) ถูกเลือกเป็นการทำงาน-สำหรับอินพุทดิจิตัล (*กลุ่มพารามิเตอร์ 5-1* ดิจิตัลอิน*) ขั้วต่อที่เกี่ยวข้องไม่ทำงาน ● เบรค DC ถูกเปิดทำงานผ่านการสื่อสารแบบ-อนุกรม
การป้อนกลับสูง	ผลรวมของการป้อนกลับทั้งหมดที่ทำงานสูงกว่า-ขีดจำกัดการป้อนกลับที่ตั้งไว้ใน *พารามิเตอร์ 4-57 ค่าเตือนการป้อนกลับสูง*

9

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

ค่าป้อนกลับต่ำ	ผลรวมของการป้อนกลับทั้งหมดที่ทำงานต่ำกว่าขีดจำกัดการป้อนกลับที่ตั้งไว้ใน *พารามิเตอร์ 4-56 คำเตือนการป้อนกลับต่ำ*
การค้างค่าเอาท์พุท	ค่าอ้างอิงระยะไกลซึ่งค้างที่ความเร็วปัจจุบันทำงานอยู่ ● *[20] การค้างค่าเอาท์พุท* ถูกเลือกเป็นการทำงานสำหรับอินพุทดิจิตัล (*กลุ่มพารามิเตอร์ 5-1* อินพุทดิจิตัล*) ขั้วต่อที่เกี่ยวข้องทำงาน การควบคุมความเร็วสามารถทำได้ผ่านทางขั้วต่อที่ทำงานคุมการเพิ่มความเร็วและลดความเร็วเท่านั้น ● การค้างการเปลี่ยนความเร็วถูกเปิดทำงานผ่านทางการสื่อสารแบบอนุกรม
คำขอการค้างค่าเอาท์พุท	มีการให้คำสั่งค้างค่าเอาท์พุท แต่มอเตอร์จะยังหยุดอยู่จนกว่าจะได้รับสัญญาณอนุญาตให้รัน
ค้างค่าอ้างอิง	*[19] การค้างค่าอ้างอิง* ถูกเลือกเป็นการทำงานสำหรับอินพุทดิจิตัล (*กลุ่มพารามิเตอร์ 5-1* อินพุทดิจิตัล*) ขั้วต่อที่เกี่ยวข้องทำงาน ชุดขับบันทึกค่าอ้างอิงที่แท้จริง ในตอนนี้การเปลี่ยนค่าอ้างอิงสามารถทำได้ผ่านทางขั้วต่อที่ทำงานคุมการเพิ่มความเร็วและลดความเร็วเท่านั้น
คำขอ Jog	มีการส่งคำสั่ง jog แต่มอเตอร์จะยังหยุดอยู่จนกว่าจะได้รับสัญญาณอนุญาตให้รันผ่านทางอินพุทดิจิตัล
การ Jog	มอเตอร์กำลังทำงานตามการโปรแกรมใน *พารามิเตอร์ 3-19 ความเร็ว Jog [RPM]* ● *[14] Jog* ถูกเลือกเป็นการทำงานสำหรับอินพุทดิจิตัล (*กลุ่มพารามิเตอร์ 5-1* อินพุทดิจิตัล*) ขั้วต่อที่เกี่ยวข้อง (เช่น ขั้วต่อ 29) ทำงาน ● การทำงาน Jog ถูกเปิดทำงานผ่านทางการสื่อสารแบบอนุกรม ● การทำงาน Jog ถูกเลือกเป็นการตอบสนองสำหรับการทำงานตรวจสอบ (เช่น ไม่มีสัญญาณ) การทำงานตรวจติดตามทำงาน
ตรวจสอบมอเตอร์	ใน *พารามิเตอร์ 1-80 การทำงานที่หยุด [2] ตรวจสอบมอเตอร์* ถูกเลือกไว้ คำสั่งหยุดทำงานเพื่อให้แน่ใจว่ามอเตอร์เชื่อมต่ออยู่กับชุดขับ กระแสทดสอบถาวรจะถูกจ่ายให้กับมอเตอร์
ควบคุม OVC	การควบคุมแรงดันเกิน ถูกเปิดทำงานใน *พารามิเตอร์ 2-17 การควบคุมแรงดันเกิน [2] เปิดใช้* มอเตอร์ที่เชื่อมต่ออยู่กำลังจ่ายพลังงานที่สร้างให้กับชุดขับ การควบคุมแรงดันเกินจะปรับอัตราส่วน V/Hz เพื่อรันมอเตอร์ในโหมดแบบควบคุม และเพื่อป้องกันการตัดการทำงานของชุดขับ
ปิดเครื่อง	(สำหรับชุดขับที่มีแหล่งจ่ายไฟ 24 V DC ภายนอกติดตั้งอยู่เท่านั้น) แหล่งจ่ายไฟสายหลักให้ชุดขับถูกถอดออก แต่การ์ดควบคุมได้รับการจ่ายไฟ 24 V DC จากภายนอก
โหมดป้องกัน	โหมดป้องกันทำงาน เครื่องตรวจพบสถานะวิกฤต (กระแสเกินหรือแรงดันเกิน) ● เพื่อหลีกเลี่ยงการตัดการทำงาน ความถี่การสวิตชิ่งจะลดเหลือ 1500 kHz หาก *พารามิเตอร์ 14-55 ตัวกรองเอาท์พุต* ตั้งค่าเป็น *[2] ตัวกรองคลื่นไซน์คงที่* ไม่เช่นนั้น ความถี่การสวิตชิ่งจะลดเหลือ 1000 Hz ● หากเป็นไปได้ โหมดป้องกันจะสิ้นสุดหลังจากนั้นประมาณ 10 วินาที ● โหมดป้องกันสามารถถูกจำกัดใน *พารามิเตอร์ 14-26 หน่วงการปิดที่ข้อผิดพลาดอินเวอร์เตอร์*
QStop	มอเตอร์ถูกลดความเร็วลงโดยใช้ *พารามิเตอร์ 3-81 ตั้งเวลาความเร็วลง หยุดทันที* ● *[4] หยุดด่วนผกผัน* ถูกเลือกเป็นการทำงานสำหรับอินพุทดิจิตัล (*กลุ่มพารามิเตอร์ 5-1* อินพุทดิจิตัล*) ขั้วต่อที่เกี่ยวข้องไม่ทำงาน ● การทำงานหยุดด่วนถูกเปิดทำงานผ่านทางการสื่อสารแบบอนุกรม
การเปลี่ยนความเร็ว	มอเตอร์กำลังเร่งความเร็ว/ชะลอความเร็วโดยใช้ความเร็วขาขึ้น/ลงที่ใช้อยู่ โดยยังไม่ถึงระดับค่าอ้างอิง ค่าจำกัด หรือค่าหยุดนิ่ง
ค่าอ้างอิงสูง	ผลรวมของค่าอ้างอิงทั้งหมดที่ทำงาน สูงกว่าขีดจำกัดอ้างอิงที่ตั้งไว้ใน *พารามิเตอร์ 4-55 คำเตือนค่าอ้างอิงสูง*
ค่าอ้างอิงต่ำ	ผลรวมของค่าอ้างอิงทั้งหมดที่ทำงาน ต่ำกว่าขีดจำกัดอ้างอิงที่ตั้งไว้ใน *พารามิเตอร์ 4-54 คำเตือนค่าอ้างอิงต่ำ*
รันตามค่าอ้างอิง	ชุดขับกำลังรันอยู่ในช่วงอ้างอิง ค่าป้อนกลับตรงกับค่าเซ็ตพอยต์
คำขอให้ทำงาน	มีการส่งคำสั่งสตาร์ท แต่มอเตอร์หยุดอยู่จนกว่าจะได้รับสัญญาณอนุญาตให้รันผ่านทางอินพุทดิจิตัล
ขณะรัน	ชุดขับกำลังขับเคลื่อนมอเตอร์
โหมดการหลับ	การทำงานประหยัดพลังงานถูกเปิดใช้งาน ฟังก์ชันนี้เปิดใช้งานหมายถึงปัจจุบันมอเตอร์หยุดทำงาน แต่จะสตาร์ทอีกครั้งโดยอัตโนมัติเมื่อจำเป็น
ความเร็วสูง	ความเร็วมอเตอร์สูงกว่าค่าที่ตั้งใน *พารามิเตอร์ 4-53 ตั้งค่าเตือนเมื่อเร็วสูงกว่ากำหนด*
ความเร็วต่ำ	ความเร็วมอเตอร์ต่ำกว่าค่าที่ตั้งใน *พารามิเตอร์ 4-52 ตั้งค่าเตือนเมื่อเร็วต่ำกว่ากำหนด*
สแตนด์บาย	ในโหมดเปิดอัตโนมัติ ชุดขับจะสตาร์ทมอเตอร์ด้วยสัญญาณการสตาร์ทจากอินพุทดิจิตัลหรือการสื่อสารแบบอนุกรม
หน่วงเวลาสตาร์ท	ใน *พารามิเตอร์ 1-71 หน่วงเวลาสตาร์ท* เวลาหน่วงการสตาร์ทถูกกำหนดไว้ คำสั่งสตาร์ททำงาน และมอเตอร์จะสตาร์ทหลังจากครบเวลาการหน่วงสตาร์ทที่กำหนด
การสตาร์ทเดินหน้า/กลับการสตาร์ท	*[12] ใช้สตาร์ทไปหน้า* และ *[13] ใช้สตาร์ทกลับทิศ* ถูกเลือกเป็นตัวเลือกสำหรับอินพุทดิจิตัลต่างกัน 2 ตัว (*กลุ่มพารามิเตอร์ 5-1* อินพุทดิจิตัล*) มอเตอร์สตาร์ทโดยเดินหน้าหรือกลับหลัง ขึ้นอยู่กับขั้วต่อที่ถูกเรียกใช้งาน

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

หยุด	ชุดขับได้รับคำสั่งหยุดจากค่าใดค่าหนึ่งต่อไปนี้: ● LCP ● อินพุทดิจิตัล ● การสื่อสารแบบอนุกรม
ตัดการทำงาน	เมื่อมีสัญญาณเตือนเกิดขึ้นและมอเตอร์จะหยุด เมื่อแก้ไขสาเหตุของสัญญาณเตือนได้แล้ว รีเซ็ตชุดขับโดยใช้วิธีการใดวิธีการหนึ่งต่อไปนี้: ● การกดปุ่ม [Reset] ● การใช้ขั้วต่อควบคุมจากระยะไกล ● ผ่านการสื่อสารแบบอนุกรม การกด [Reset] หรือสั่งจากระยะไกลทางขั้วต่อส่วนควบคุมหรือทางการสื่อสารแบบอนุกรม
ตัดการทำงาน-แบบล็อค	เมื่อมีสัญญาณเตือนเกิดขึ้นและมอเตอร์จะหยุด เมื่อแก้ไขสาเหตุของสัญญาณเตือนได้แล้ว ปิดและเปิดไฟเข้าชุดขับ รีเซ็ตชุดขับด้วยตนเองโดยใช้วิธีการใดวิธีการหนึ่งต่อไปนี้: ● การกดปุ่ม [Reset] ● การใช้ขั้วต่อควบคุมจากระยะไกล ● ผ่านการสื่อสารแบบอนุกรม

ตาราง 9.3 สถานะการทำงาน

9.4 ประเภทคำเตือนและสัญญาณเตือน

ซอฟต์แวร์ชุดขับส่งคำเตือนและสัญญาณเตือนเพื่อช่วยวินิจฉัยปัญหา หมายเลขคำเตือนหรือสัญญาณเตือนจะปรากฏใน LCP

การเตือน
คำเตือนบ่งบอกว่าชุดขับพบเงื่อนไขการทำงานผิดปกติที่นำไปสู่การเกิดสัญญาณเตือน คำเตือนจะหยุดเองเมื่อลบหรือแก้ไขเงื่อนไขผิดปกติดังกล่าวแล้ว

สัญญาณเตือน
คำเตือนแสดงถึงฟอลต์ที่ต้องจัดการทันที ฟอลต์ทำให้เกิดการตัดการทำงานหรือตัดการทำงานแบบล็อคเสมอ รีเซ็ตชุดขับหลังจากเกิดสัญญาณเตือน
รีเซ็ตชุดขับด้วยหนึ่งใน 4 วิธีต่อไปนี้

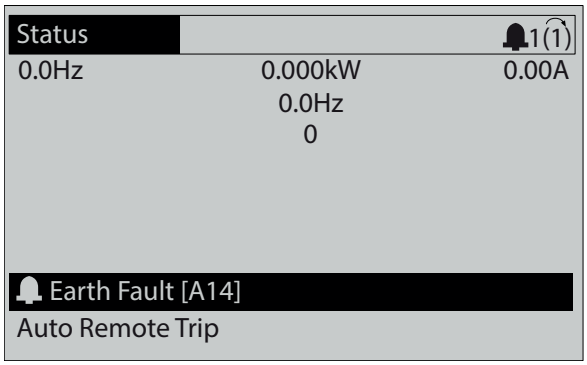
- กด [Reset]/[Off/Reset]
- คำสั่งอินพุทรีเซ็ตดิจิตัล
- คำสั่งอินพุทรีเซ็ตทางการสื่อสารแบบอนุกรม
- รีเซ็ตอัตโนมัติ

ตัดการทำงาน
เมื่อตัดการทำงาน ชุดขับจะระงับการทำงานเพื่อป้องกันความเสียหายต่อชุดขับหรืออุปกรณ์อื่น เมื่อการตัดการทำงานเกิดขึ้น มอเตอร์ลื่นไหลไปจนหยุด ตรรกะชุดขับยังคงทำงานและตรวจติดตามสถานะของชุดขับ หลังจากแก้ไขเงื่อนไขฟอลต์แล้ว ชุดขับพร้อมสำหรับการรีเซ็ต

ตัดการทำงานแบบล็อค
เมื่อตัดการทำงานแบบล็อค ชุดขับจะระงับการทำงานเพื่อป้องกันความเสียหายต่อชุดขับหรืออุปกรณ์อื่น เมื่อการตัดการทำงานแบบล็อคเกิดขึ้น มอเตอร์ลื่นไหลไปจนหยุด ตรรกะชุดขับยังคงทำงานและตรวจติดตามสถานะของชุดขับ ชุดขับเริ่มต้นตัดการทำงานแบบล็อคเฉพาะเมื่อมีฟอลต์ร้ายแรงเกิดขึ้น ซึ่งอาจสร้างความเสียหายให้กับชุดขับหรืออุปกรณ์อื่น หลังจากแก้ไขฟอลต์นั้นแล้ว ปิดและเปิดการจ่ายไฟเข้าก่อนที่จะรีเซ็ตชุดขับ

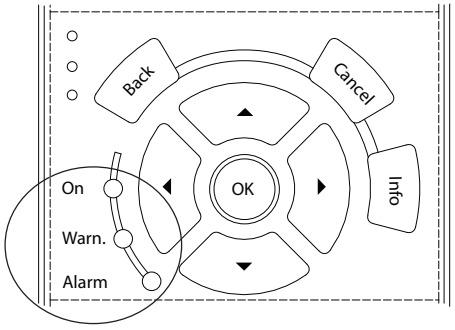
จอแสดงผลการเตือนและสัญญาณเตือน

- สัญญาณเตือนแสดงใน LCP พร้อมกับตัวเลขสัญญาณเตือน
- สัญญาณเตือนจะกะพริบบนหน้าจอพร้อมกับตัวเลขสัญญาณเตือน



ภาพประกอบ 9.3 ตัวอย่างสัญญาณเตือน

นอกจากข้อความและรหัสสัญญาณเตือนบน LCP แล้ว ยังมีไฟแสดงสถานะอีก 3 ดวง



	ไฟแสดงสถานะคำเตือน	ไฟแสดงสถานะ-สัญญาณเตือน
การเตือน	เปิด	ปิด
สัญญาณเตือน	ปิด	เปิด (กะพริบ)
ตัดการ-ทำงานแบบ-ล็อค	เปิด	เปิด (กะพริบ)

ภาพประกอบ 9.4 ไฟแสดงสถานะ

9

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

9.5 รายการคำเตือนและสัญญาณเตือน

ข้อมูลคำเตือนและสัญญาณเตือนด้านล่างระบุเงื่อนไขของคำเตือนหรือสัญญาณเตือนแต่ละรายการ แจ้งสาเหตุที่เป็นไปได้ของเงื่อนไข และรายละเอียดการแก้ไขหรือขั้นตอนการแก้ปัญหา

คำเตือน 1, แรงดันไฟ 10 V ต่ำ
แรงดันไฟของการ์ดควบคุมต่ำกว่า 10 V จากขั้วต่อ 50 ปลดโหลดบางส่วนออกจากขั้วต่อ 50 เนื่องจากแหล่งจ่ายไฟ 10 V กำลังจ่ายโหลดเกิน ค่าสูงสุด 15 mA หรือค่าต่ำสุด 590 Ω

การลัดวงจรในโพเทนชิโอมิเตอร์ที่เชื่อมต่อ หรือการต่อสายโพเทนชิโอมิเตอร์ไม่ถูกต้อง สามารถทำให้เกิดสภาวะนี้

การแก้ไขปัญหา

- ถอดสายไฟจากขั้วต่อ 50 หากคำเตือนหายไป ปัญหาน่าจะมาจากการเดินสายไฟ หากคำเตือนไม่ได้หายไป ให้เปลี่ยนการ์ดควบคุม

คำเตือน/สัญญาณเตือน 2, ข้อผิดพลาดสัญญาณต่ำเกินไป
คำเตือนหรือสัญญาณเตือนนี้จะปรากฏต่อเมื่อถูกตั้งค่าใน *พารามิเตอร์ 6-01 Live Zero Timeout Function* สัญญาณบนอินพุทอนาล็อกตัวหนึ่งต่ำกว่า 50% ของค่าต่ำสุดที่ตั้งโปรแกรมไว้สำหรับอินพุทนั้น สภาพนี้อาจเกิดขึ้นจากสายไฟชำรุดหรืออุปกรณ์ส่งสัญญาณผิดพลาด

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบการเชื่อมต่อบนขั้วต่อหลักอนาล็อกทั้งหมด
  - การ์ดควบคุมใช้ขั้วต่อ 53 และ 54 สำหรับสัญญาณ, ขั้วต่อร่วม 55
  - I/O เพื่อการใช้งานทั่วไป VLT® MCB 101ใช้ขั้วต่อ 11 และ 12 สำหรับสัญญาณ, ขั้วต่อร่วม 10
  - อุปกรณ์เสริม I/O อนาล็อก VLT® MCB 109 ใช้ขั้วต่อ 1, 3 และ 5 สำหรับสัญญาณ, ขั้วต่อร่วม 2, 4 และ 6
- ตรวจสอบว่าการตั้งค่าชุดขับเคลื่อนและการตั้งค่าสวิตช์เหมาะสมกับประเภทสัญญาณอนาล็อก
- ดำเนินการทดสอบสัญญาณขั้วต่ออินพุท

คำเตือน/สัญญาณเตือน 3, ไม่มีมอเตอร์
ไม่มีมอเตอร์ต่ออยู่ที่เอาท์พุตของชุดขับ คำเตือนหรือสัญญาณเตือนนี้จะปรากฏต่อเมื่อถูกตั้งโปรแกรมใน *พารามิเตอร์ 1-80 Function at Stop* เท่านั้น

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบการเชื่อมต่อระหว่างชุดขับเคลื่อนกับมอเตอร์

คำเตือน/สัญญาณเตือน 4, แหล่งจ่ายไฟหลักหายไปบางเฟส
เฟสหนึ่งด้านแหล่งจ่ายไฟหายไป หรือแรงดันไฟฟ้าหลักมีความไม่สมดุลสูงเกินไป ข้อความนี้จะปรากฏเช่นกันในกรณีที่เกิดฟอลต์ขึ้นที่วงจรเรียงกระแสด้านอินพุท ตัวเลือกถูกตั้งโปรแกรมไว้ที่ *พารามิเตอร์ 14-12 Function at Mains Imbalance*

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบแรงดันแหล่งจ่ายไฟและกระแสแหล่งจ่ายไฟไปยังชุดขับ

คำเตือน 5, แรงดัน DC สูง
แรงดันดีซีลิงค์ (DC) สูงกว่าขีดจำกัดคำเตือนแรงดันสูง ขีดจำกัดขึ้นกับพิกัดแรงดันของชุดขับ เครื่องยังคงทำงานอยู่

คำเตือน 6, แรงดัน DC ต่ำ
แรงดันดีซีลิงค์ (DC) ต่ำกว่าขีดจำกัดคำเตือนแรงดันต่ำ ขีดจำกัดขึ้นกับพิกัดแรงดันของชุดขับ เครื่องยังคงทำงานอยู่

คำเตือน/สัญญาณเตือน 7, แรงดันกระแสตรงเกิน
หากแรงดันดีซีลิงค์เกินขีดจำกัด ชุดขับจะตัดการทำงานหลังจากเวลาหนึ่ง

การแก้ไขปัญหา

- เชื่อมต่อตัวต้านทานเบรก
- ขยายเวลาในการเปลี่ยนความเร็ว
- เปลี่ยนประเภทความเร็ว
- เปิดทำงานฟังก์ชันต่างๆ ใน *พารามิเตอร์ 2-10 Brake Function*
- เพิ่ม *พารามิเตอร์ 14-26 Trip Delay at Inverter Fault*
- ถ้าคำเตือน/สัญญาณเตือนเกิดขึ้นในระหว่างไฟฟ้าตก ใช้การสำรองพลังงานจลน์ (*พารามิเตอร์ 14-10 แรงดันเข้าล้มเหลว*)

คำเตือน/สัญญาณเตือน 8, แรงดัน DC ต่ำ
หากแรงดันไฟฟ้าดีซีลิงค์ลดลงต่ำกว่าขีดจำกัดแรงดันต่ำกว่าเกณฑ์ ชุดขับจะตรวจสอบหาการจ่ายไฟสำรอง 24 V DC ถ้าไม่มีแหล่งจ่ายไฟสำรอง 24 V DC ต่ออยู่ ชุดขับจะตัดการทำงานหลังการหน่วงเวลาที่กำหนด การหน่วงเวลาจะแตกต่างกันไปตามขนาดของเครื่อง

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบว่าแรงดันแหล่งจ่ายไฟตรงกับแรงดันไฟฟ้าของชุดขับ
- ดำเนินการทดสอบแรงดันอินพุท
- ดำเนินการทดสอบวงจรการชาร์จกระแสไฟต่ำ

คำเตือน/สัญญาณเตือน 9, อินเวอร์เตอร์โหลดเกิน
ชุดขับรันโดยจ่ายโหลดเกิน 100% เป็นระยะเวลานานเกินไปและกำลังจะตัดการทำงาน ตัวนับสำหรับการป้องกันความร้อนสะสมของอินเวอร์เตอร์ด้วยการคำนวณแบบอิเล็กทรอนิกจะแจ้งคำเตือนที่ 98% และตัดการทำงานที่ 100% โดยมีสัญญาณเตือน โดยไม่สามารถรีเซ็ตชุดขับจนกระทั่งตัวนับอยู่ต่ำกว่า 90%

การแก้ไขปัญหา

- เปรียบเทียบกระแสเอาท์พุทที่แสดงบนปุ่ม LCP กับกระแสที่พิกัดของชุดขับ
- เปรียบเทียบกระแสเอาท์พุทที่แสดงบน LCP กับกระแสมอเตอร์ที่วัดได้
- แสดงโหลดชุดขับความร้อนบน LCP และตรวจสอบค่าขณะรันสูงกว่าพิกัดกระแสต่อเนื่องของชุดขับ ตัวนับจะเพิ่ม ขณะรันต่ำกว่าพิกัดกระแสต่อเนื่องของชุดขับ ตัวนับจะลด

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

คำเตือน/สัญญาณเตือน 10, มอเตอร์มีอุณหภูมิสูงเกิน
จากการทำงานของรีเลย์ความร้อนแบบอิเล็กทรอนิกส์ (ETR) พบว่ามอเตอร์มีความร้อนเกินไป

เลือก 1 ในตัวเลือกเหล่านี้:

- ชุดขับส่งคำเตือนหรือส่งสัญญาณเตือนเมื่อตัวนับ >90% หาก *พารามิเตอร์ 1-90 Motor Thermal Protection* ตั้งค่าเป็นตัวเลือกคำเตือน
- ชุดขับตัดการทำงานเมื่อตัวนับถึง 100% หาก *พารามิเตอร์ 1-90 Motor Thermal Protection* ตั้งค่าเป็นตัวเลือกตัดการทำงาน

ข้อผิดพลาดนี้เกิดขึ้นเมื่อมอเตอร์รับภาระเกิน 100% เป็นเวลานานเกินไป

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบว่ามอเตอร์ร้อนเกินไปหรือไม่
- ตรวจสอบว่ามอเตอร์จ่ายโหลดเกินในเชิงกลหรือไม่
- ตรวจสอบว่ากระแสมอเตอร์ที่ตั้งใน *พารามิเตอร์ 1-24 กระแสมอเตอร์ (Amp)* ถูกต้อง
- ตรวจดูว่าข้อมูลมอเตอร์ใน *พารามิเตอร์ 1-20 ถึง 1-25* ได้รับการตั้งค่าถูกต้อง
- หากใช้พัดลมภายนอก ตรวจสอบว่าถูกเลือกไว้ใน *พารามิเตอร์ 1-91 Motor External Fan*
- การทำ AMA ใน *พารามิเตอร์ 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)* จะปรับชุดขับให้ควบคุมมอเตอร์ได้แม่นยำมากขึ้นและลดภาระความร้อนสะสม

คำเตือน/สัญญาณเตือน 11, เทอร์มิสเตอร์ของมอเตอร์มีความร้อนเกิน
ตรวจสอบว่าเทอร์มิสเตอร์อาจถูกปลดการเชื่อมต่อหรือไม่ เลือกว่าจะให้ชุดขับส่งคำเตือนหรือส่งสัญญาณเตือนใน *พารามิเตอร์ 1-90 Motor Thermal Protection*

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบว่ามอเตอร์ร้อนเกินไปหรือไม่
- ตรวจสอบว่ามอเตอร์จ่ายโหลดเกินในเชิงกลหรือไม่
- เมื่อใช้ขั้วต่อ 53 หรือ 54 ตรวจสอบว่าเทอร์มิสเตอร์ต่ออยู่อย่างถูกต้องระหว่างขั้วต่อ 53 หรือ 54 (อินพุทแรงดันแบบอนาล็อก) และขั้วต่อ 50 (แหล่งจ่าย +10 V) รวมทั้งตรวจสอบว่าสวิตช์ขั้วต่อสำหรับ 53 หรือ 54 ตั้งไว้สำหรับแรงดัน ตรวจสอบว่า *พารามิเตอร์ 1-93 แหล่งสำหรับเทอร์มิสเตอร์* เลือกขั้วต่อ 53 หรือ 54
- เมื่อใช้ขั้วต่อ 18, 19, 31, 32 หรือ 33 (อินพุทดิจิตัล) ตรวจสอบว่าเทอร์มิสเตอร์ต่ออยู่อย่างถูกต้องระหว่างขั้วต่ออินพุทดิจิตัลที่ใช้ (อินพุทดิจิตัล PNP เท่านั้น) กับขั้วต่อ 50 เลือกขั้วต่อที่จะใช้ใน *พารามิเตอร์ 1-93 แหล่งสำหรับเทอร์มิสเตอร์*

คำเตือน/สัญญาณเตือน 12, ขีดจำกัดแรงบิด
แรงบิดมีค่าสูงกว่าค่าใน *พารามิเตอร์ 4-16 Torque Limit Motor Mode* หรือค่าใน *พารามิเตอร์ 4-17 Torque Limit Generator Mode พารามิเตอร์ 14-25 Trip Delay at Torque Limit* สามารถเปลี่ยนแปลงค่าเตือนนี้จากเงื่อนไขค่าเตือนอย่างเดียวเท่านั้นเป็นค่าเตือนที่ตามด้วยสัญญาณเตือน

การแก้ไขปัญหา

- หากเกินขีดจำกัดแรงบิดมอเตอร์ระหว่างเปลี่ยนความเร็วขึ้น ให้ขยายเวลาเปลี่ยนความเร็วขึ้น
- หากเกินขีดจำกัดแรงบิดเจเนอเรเตอร์ระหว่างเปลี่ยนความเร็วลง ให้ขยายเวลาเปลี่ยนความเร็วลง
- หากขีดจำกัดแรงบิดเกิดขึ้นขณะทำงาน ให้เพิ่มขีดจำกัดแรงบิด โปรดตรวจดูให้แน่ใจว่าระบบสามารถทำงานอย่างปลอดภัยที่แรงบิดสูงขึ้น
- ตรวจสอบการใช้งานสำหรับการดึงกระแสมากเกินไปในมอเตอร์

คำเตือน/สัญญาณเตือน 13, กระแสเกิน
อินเวอร์เตอร์เกินขีดจำกัดกระแสสูงสุด (ประมาณ 200% ของกระแสที่กำหนด) คำเตือนจะแสดงค้างไว้ประมาณ 1.5 วินาที หลังจากนั้นชุดขับจะตัดการทำงานและแสดงคำเตือน การโหลดที่มีไฟฟ้าช็อคหรือการเร่งความเร็วด้วยโหลดความเฉื่อยสูงสามารถทำให้เกิดข้อผิดพลาดนี้ ข้อผิดพลาดนี้ยังปรากฏหลังจากการสำรองพลังงานจลน์ หากมีการเร่งความเร็วอย่างรวดเร็วในระหว่างเวลาเปลี่ยนความเร็วขาขึ้น
ถ้ามีการเลือกการควบคุมเบรคเชิงกลส่วนขยาย การตัดการทำงานจะสามารถรีเซ็ตจากภายนอกได้

การแก้ไขปัญหา

- ตัดการจ่ายไฟเข้าชุดขับ
- ตรวจสอบว่าเพลามอเตอร์หมุนได้หรือไม่
- ตรวจสอบว่าขนาดมอเตอร์เหมาะสมกับชุดขับหรือไม่
- ตรวจสอบว่าข้อมูลมอเตอร์ใน *พารามิเตอร์ 1-20 ถึง 1-25* ถูกต้องหรือไม่
- สำหรับระบบชุดขับแบบขนาน ให้ตรวจสอบความไม่สมดุลของสายเคเบิลเอาท์พุทในด้านขนาดและความยาวระหว่างเฟสและระหว่างโมดูลชุดขับ

ALARM (สัญญาณเตือน) 14, ต่อลงดิน (พื้น) ผิด
มีกระแสจากเฟสเอาท์พุทลงกราวด์ ทั้งจากในสายเคเบิลระหว่างชุดขับและมอเตอร์ หรือภายในตัวมอเตอร์เอง ทรานสดิวเซอร์กระแสตรวจพบข้อผิดพลาดกราวด์ได้โดยการวัดกระแสที่กำลังไหลจากชุดขับและกระแสที่กำลังไหลเข้าสู่ชุดขับจากมอเตอร์ ฟอลต์กราวด์จะแสดงขึ้นหากการเบี่ยงเบนของกระแส 2 กระแสสูงเกินไป กระแสที่ไหลออกจากชุดขับจำเป็นต้องเท่ากับกระแสที่ไหลเข้าสู่ชุดขับ

การแก้ไขปัญหา

- ตัดไฟที่จ่ายไปยังชุดขับและแก้ไขฟอลต์ต่อลงกราวด์
- ตรวจสอบฟอลต์กราวด์ในมอเตอร์โดยวัดความต้านทานลงกราวด์ของสายไฟมอเตอร์ และมอเตอร์ด้วยเครื่องมือวัดความเป็นฉนวน
- รีเซ็ตออฟเซ็ตค่าความต่างศักย์ในทรานสดิวเซอร์กระแส 3 ตัวในชุดขับ ดำเนินการเริ่มต้นใช้งานด้วยมือหรือดำเนินการ AMA แบบสมบูรณ์ วิธีการนี้เกี่ยวข้องสูงสุดหลังการเปลี่ยนการ์ดกำลัง

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

ALARM (สัญญาณเตือน) 15, ฮาร์ดแวร์ไม่ตรงกัน
อุปกรณ์เสริมติดตั้งถาวรไม่ได้รับการจัดการจากฮาร์ดแวร์หรือซอฟต์แวร์การ์ดควบคุมปัจจุบัน

บันทึกค่าพารามิเตอร์ต่อไปนี้และติดต่อ Danfoss

- *พารามิเตอร์ 15-40 ประเภท FC*.
- *พารามิเตอร์ 15-41 ส่วนกำลัง*.
- *พารามิเตอร์ 15-42 แรงดันไฟฟ้า*.
- *พารามิเตอร์ 15-43 เวอร์ชันของซอฟต์แวร์*.
- *พารามิเตอร์ 15-45 สตริงรหัสชนิดจริง*.
- *พารามิเตอร์ 15-49 ไอดีซอฟต์แวร์การ์ดควบคุม*.
- *พารามิเตอร์ 15-50 ไอดีซอฟต์แวร์การ์ดกำลัง*.
- *พารามิเตอร์ 15-60 ติดตั้งอุปกรณ์เสริม*.
- *พารามิเตอร์ 15-61 เวอร์ชันซอฟต์แวร์ของอุปกรณ์เสริม* (สำหรับช่องอุปกรณ์เสริมแต่ละช่อง)

ALARM (สัญญาณเตือน) 16, ลัดวงจร
มีการลัดวงจรในมอเตอร์หรือการเดินสายไฟของมอเตอร์

⚠คำเตือน

แรงดันสูง
ชุดขับมีแรงดันสูงเมื่อเชื่อมต่อกับแหล่งไฟฟ้ากระแสสลับทางอินพุท แหล่งจ่ายไฟตรง หรือการแบ่งรับภาระโหลด หากการติดตั้ง การเริ่มต้นทำงาน และการบำรุงรักษาไม่ได้ดำเนินการโดยเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บรุนแรง

การแก้ไขปัญหา

- ตัดกระแสไฟที่จ่ายไปยังชุดขับ และแก้ไขการลัดวงจร
- ตรวจสอบว่าชุดขับมีการ์ดการสเกลกระแสที่ถูกต้องและหมายเลขที่ถูกต้องของการ์ดการสเกลกระแสของระบบ

คำเตือน/สัญญาณเตือน 17, คำสั่งควบคุมหมดเวลา
ไม่มีการสื่อสารไปยังชุดขับ
คำเตือนจะทำงานเมื่อ *พารามิเตอร์ 8-04 ฟังก์ชันหมดเวลาคำสั่งควบคุม* ไม่ได้ตั้งไว้ที่ *[0] ปิด*
หาก *พารามิเตอร์ 8-04 ฟังก์ชันหมดเวลาคำสั่งควบคุม* ถูกตั้งค่าเป็น *[5] หยุดและตัดการทำงาน* คำเตือนจะแสดงขึ้นและชุดขับเปลี่ยนความเร็วลงชะลอจนกว่าจะหยุด แล้วจึงแสดงสัญญาณเตือน

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบการเชื่อมต่อบนสายการสื่อสารแบบอนุกรม
- เพิ่ม *พารามิเตอร์ 8-03 เวลาหมดเวลาคำสั่งควบคุม*
- ตรวจสอบการทำงานของอุปกรณ์การสื่อสาร
- ตรวจสอบว่าได้ดำเนินการติดตั้ง EMC ที่เหมาะสม

คำเตือน/สัญญาณเตือน 20, อินพุทอุณหภูมิผิดพลาด
ตัวตรวจอุณหภูมิไม่ได้เชื่อมต่ออยู่

คำเตือน/สัญญาณเตือน 21, พารามิเตอร์ผิดพลาด
พารามิเตอร์นอกช่วง เลขพารามิเตอร์มีปรากฏอยู่ในจอแสดงผล

การแก้ไขปัญหา

- ตั้งค่าพารามิเตอร์ที่ได้รับผลกระทบให้เป็นค่าที่ถูกต้อง

คำเตือน/สัญญาณเตือน 22, เบรคเชิงกลสำหรับการชักรอก
ค่าของคำเตือน/สัญญาณเตือนนี้ระบุสาเหตุ:
0 = ไม่ถึงค่าอ้างอิงแรงบิดก่อนหมดเวลา
(*พารามิเตอร์ 2-27 เวลาที่แรงบิดเปลี่ยนแปลง*)
1 = ไม่ได้รับค่าป้อนกลับเบรคที่คาดหวังก่อนหมดเวลา
(*พารามิเตอร์ 2-23 หน่วงเวลาการทำงานของเบรคเชิงกล*, *พารามิเตอร์ 2-25 เวลาปลดเบรค*)

คำเตือน 23, พัดลมภายในไม่ทำงาน
ฟังก์ชันคำเตือนของพัดลมเป็นฟังก์ชันการป้องกันที่ตรวจสอบว่าพัดลมกำลังทำงาน/ถูกติดตั้งอยู่หรือไม่ สามารถยกเลิกการใช้คำเตือนพัดลมได้ใน *พารามิเตอร์ 14-53 การตรวจดูพัดลม* (*[0] ยกเลิกการใช้*)

มีเซนเซอร์ค่าตอบกลับติดตั้งอยู่ในพัดลม หากพัดลมได้รับคำสั่งให้ทำงาน และไม่มีค่าตอบกลับจากเซนเซอร์ สัญญาณเตือนนี้จะปรากฏ สัญญาณเตือนนี้ยังแสดงว่ามีข้อผิดพลาดในการสื่อสารระหว่างการ์ดกำลังของพัดลมกับการ์ดควบคุมหรือไม่

ตรวจสอบบันทึกสัญญาณเตือนสำหรับค่ารายงานที่เชื่อมโยงกับคำเตือนนี้

หากค่าที่รายงานเป็น 2 มีปัญหาด้านฮาร์ดแวร์กับพัดลมตัวใดตัวหนึ่ง หากค่าที่รายงานเป็น 12 แสดงว่ามีข้อผิดพลาดในการสื่อสารระหว่างการ์ดกำลังของพัดลมกับการ์ดควบคุม

การแก้ปัญหาพัดลม

- จ่ายไฟเข้าชุดขับ และตรวจสอบว่าพัดลงทำงานช่วงสั้นๆ เมื่อเริ่มเดินเครื่อง
- ตรวจสอบว่าการทำงานของพัดลมเหมาะสม ใช้ *กลุ่มพารามิเตอร์ 43-** หน่วยของค่าที่อ่านได้* เพื่อแสดงความเร็วของพัดลมแต่ละตัว

การแก้ปัญหาการ์ดกำลังของพัดลม

- ตรวจสอบการเดินสายระหว่างการ์ดกำลังของพัดลมและการ์ดควบคุม
- อาจต้องเปลี่ยนการ์ดกำลังของพัดลมใหม่
- อาจต้องเปลี่ยนการ์ดควบคุมใหม่

คำเตือน 24, พัดลมภายนอกไม่ทำงาน
ฟังก์ชันคำเตือนของพัดลมเป็นฟังก์ชันการป้องกันที่ตรวจสอบว่าพัดลมกำลังทำงาน/ถูกติดตั้งอยู่หรือไม่ สามารถยกเลิกการใช้คำเตือนพัดลมได้ใน *พารามิเตอร์ 14-53 การตรวจดูพัดลม* (*[0] ยกเลิกการใช้*)

เซนเซอร์ค่าตอบกลับติดตั้งอยู่ในพัดลม หากพัดลมได้รับคำสั่งให้ทำงาน และไม่มีค่าตอบกลับจากเซนเซอร์ สัญญาณเตือนนี้จะปรากฏ สัญญาณเตือนนี้ยังแสดงว่ามีข้อผิดพลาดในการสื่อสารระหว่างการ์ดกำลังกับการ์ดควบคุมหรือไม่

ตรวจสอบบันทึกสัญญาณเตือนสำหรับค่ารายงานที่เชื่อมโยงกับคำเตือนนี้

หากค่าที่รายงานเป็น 1 มีปัญหาด้านฮาร์ดแวร์กับพัดลมตัวใดตัวหนึ่ง หากค่าที่รายงานเป็น 11 แสดงว่ามีข้อผิดพลาดในการสื่อสารระหว่างการ์ดกำลังกับการ์ดควบคุม

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

การแก้ปัญหาพัดลม

- จ่ายไฟเข้าชุดขับ และตรวจสอบว่าพัดลงทำงานช่วงสั้นๆ เมื่อเริ่มเดินเครื่อง
- ตรวจสอบว่าการทำงานของพัดลมเหมาะสม ใช้ *กลุ่มพารามิเตอร์ 43-** หน่วยของค่าที่อ่านได้* เพื่อแสดงความเร็วของพัดลมแต่ละตัว

การแก้ปัญหาการ์ดกำลัง

- ตรวจสอบการเดินสายระหว่างการ์ดกำลังและการ์ดควบคุม
- อาจต้องเปลี่ยนการ์ดกำลังใหม่
- อาจต้องเปลี่ยนการ์ดควบคุมใหม่

คำเตือน 25, ตัวต้านทานเบรคลัดวงจร

ตัวต้านทานเบรคได้รับการตรวจระหว่างการทำงาน ถ้าเกิดลัดวงจรขึ้น ฟังก์ชันเบรคจะถูกยกเลิกใช้งาน และมีการแสดงคำเตือน ชุดขับจะยังคงทำงานอยู่ แต่ไม่มีฟังก์ชันเบรค

การแก้ไขปัญหา

- ตัดการจ่ายไฟเข้าชุดขับและเปลี่ยนตัวต้านทานเบรค (ดู *พารามิเตอร์ 2-15 การตรวจสอบเบรครีซีสเตอร์*)
- ในระบบชุดขับแบบขนาน ให้ตรวจสอบการเชื่อมต่อแบบขนานของเบรค

คำเตือน/สัญญาณเตือน 26, ขีดจำกัดกำลังของตัวต้านทานเบรค

กำลังที่ส่งไปให้ตัวต้านทานเบรคภายนอกจะถูกคำนวณเป็นค่าเฉลี่ยมาตรฐานสำหรับช่วง 120 วินาทีที่ผ่านมาของเวลาทำงาน การคำนวณพิจารณาจากแรงดันดีซีลิงค์และค่าความต้านทานเบรคที่ตั้งใน *พารามิเตอร์ 2-16 AC brake Max. Current* คำเตือนจะแสดงเมื่อกำลังเบรคที่ตัวต้านทานต้องดูดซับเข้าไปมีค่าสูงกว่า 90% ของกำลังตัวต้านทานเบรค หากมีการเลือก *[2] ตัดการทำงาน* ใน *พารามิเตอร์ 2-13 การป้องกันเมื่อเกินขีดจำกัด* ชุดขับจะตัดการทำงานเมื่อกำลังเบรคที่ตัวต้านทานต้องดูดซับเข้าไปมีค่าถึง 100%

คำเตือน/สัญญาณเตือน 27, ตัวสับเบรคเกิดฟอลต์

ตัวต้านทานเบรคถูกตรวจดูระหว่างการทำงาน และถ้ามีการลัดวงจร ฟังก์ชันเบรคจะถูกตัดการทำงาน และคำเตือนจะแสดงขึ้น ชุดขับยังสามารถทำงานได้แต่เนื่องจากตัวต้านทานเบรคได้เกิดการลัดวงจรไปแล้ว กำลังจำนวนมากจะยังคงถูกส่งไปยังตัวต้านทานเบรคถึงแม้ว่าตัวต้านทานจะไม่ทำงานแล้วก็ตาม

⚠คำเตือน

ความเสี่ยงของการร้อนเกินไป

การกระชากของกระแสไฟอาจทำให้ตัวต้านทานเบรคร้อนเกินไปและอาจทำให้เกิดไฟไหม้ได้ การไม่สามารถตัดการจ่ายไฟเข้าชุดขับและนำตัวต้านทานเบรคออก อาจทำให้อุปกรณ์เสียหาย

การแก้ไขปัญหา

- ตัดการจ่ายไฟเข้าชุดขับ
- นำตัวต้านทานเบรคออก
- แก้ปัญหาการลัดวงจร

คำเตือน/สัญญาณเตือน 28, ตรวจเบรคล้มเหลว

ตัวต้านทานเบรคไม่ได้ถูกต่อเอาไว้หรือไม่ทำงาน

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบ *พารามิเตอร์ 2-15 การตรวจสอบเบรครีซีสเตอร์*

ALARM (สัญญาณเตือน) 29, อุณหภูมิแผ่นระบายความร้อน

อุณหภูมิของแผ่นระบายความร้อนเกินอุณหภูมิสูงสุดที่กำหนด ฟอลต์อุณหภูมิจะไม่ถูกรีเซ็ตจนกระทั่งอุณหภูมิลดลงต่ำกว่าอุณหภูมิของแผ่นระบายความร้อนที่กำหนด การตัดการทำงานและจุดรีเซ็ตแตกต่างกัน ขึ้นกับขนาดกำลังของชุดขับ

การแก้ไขปัญหา

ตรวจสอบเงื่อนไขต่อไปนี้

- อุณหภูมิแวดล้อมมีค่าสูงเกินไป
- สายเคเบิลมอเตอร์ยาวเกินไป
- พื้นที่ว่างระบายอากาศด้านบนและด้านล่างของชุดขับไม่ถูกต้อง
- การระบายอากาศถูกปิดกั้นรอบชุดขับ
- พัดลมแผ่นระบายความร้อนชำรุด
- แผ่นระบายความร้อนสกปรก

สำหรับชุดขับในขนาดกรอบหุ้ม D และ E สัญญาณเตือนนี้ขึ้นอยู่กับอุณหภูมิที่วัดโดยตัวตรวจจับของแผ่นระบายความร้อนที่ติดตั้งไว้ภายในโมดูล IGBT

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบความต้านทานของพัดลม
- ตรวจสอบฟิวส์การชาร์จด้วยกระแสต่ำ
- ตรวจสอบความร้อน IGBT

ALARM (สัญญาณเตือน) 30, กระแสมอเตอร์เฟส U หายไป

เฟสมอเตอร์ U ระหว่างชุดขับและมอเตอร์หายไป

⚠คำเตือน

แรงดันสูง

ชุดขับมีแรงดันสูงเมื่อเชื่อมต่อกับแหล่งไฟฟ้ากระแสสลับทางอินพุท แหล่งจ่ายไฟตรง หรือการแบ่งรับภาระโหลด หากการติดตั้ง การเริ่มต้นทำงาน และการบำรุงรักษาไม่ได้ดำเนินการโดยเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บรุนแรง

- **การติดตั้ง การเริ่มต้นทำงาน และการบำรุงรักษาต้องดูแลจัดการโดยเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการเท่านั้น**
- **ก่อนการดำเนินบริการหรืองานซ่อมแซมใดๆ ใช้อุปกรณ์วัดแรงดันไฟฟ้าที่เหมาะสมเพื่อให้แน่ใจว่าไม่มีแรงดันไฟฟ้าเหลือในชุดขับ**

การแก้ไขปัญหา

- ตัดการจ่ายไฟจากชุดขับ และตรวจสอบเฟส U ของมอเตอร์

9

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

ALARM (สัญญาณเตือน) 31, กระแสมอเตอร์เฟส V หายไป
เฟสมอเตอร์ V ระหว่างชุดขับและมอเตอร์หายไป

⚠คำเตือน

แรงดันสูง
ชุดขับมีแรงดันสูงเมื่อเชื่อมต่อกับแหล่งไฟฟ้ากระแสสลับทางอินพุท แหล่งจ่ายไฟตรง หรือการแบ่งรับภาระโหลด หากการติดตั้ง การเริ่มต้นทำงาน และการบำรุงรักษาไม่ได้ดำเนินการโดยเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บรุนแรง

- **การติดตั้ง การเริ่มต้นทำงาน และการบำรุงรักษาต้องดูแลจัดการโดยเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการเท่านั้น**
- **ก่อนการดำเนินบริการหรืองานซ่อมแซมใดๆ ใช้อุปกรณ์วัดแรงดันไฟฟ้าที่เหมาะสมเพื่อให้แน่ใจว่าไม่มีแรงดันไฟฟ้าเหลือในชุดขับ**

การแก้ไขปัญหา
- ตัดการจ่ายไฟจากชุดขับ และตรวจสอบเฟส V ของมอเตอร์

ALARM (สัญญาณเตือน) 32, กระแสมอเตอร์เฟส W หายไป
เฟสมอเตอร์ W ระหว่างชุดขับและมอเตอร์หายไป

⚠คำเตือน

แรงดันสูง
ชุดขับมีแรงดันสูงเมื่อเชื่อมต่อกับแหล่งไฟฟ้ากระแสสลับทางอินพุท แหล่งจ่ายไฟตรง หรือการแบ่งรับภาระโหลด หากการติดตั้ง การเริ่มต้นทำงาน และการบำรุงรักษาไม่ได้ดำเนินการโดยเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการอาจส่งผลให้เกิดการเสียชีวิตหรือบาดเจ็บรุนแรง

- **การติดตั้ง การเริ่มต้นทำงาน และการบำรุงรักษาต้องดูแลจัดการโดยเจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการเท่านั้น**
- **ก่อนการดำเนินบริการหรืองานซ่อมแซมใดๆ ใช้อุปกรณ์วัดแรงดันไฟฟ้าที่เหมาะสมเพื่อให้แน่ใจว่าไม่มีแรงดันไฟฟ้าเหลือในชุดขับ**

การแก้ไขปัญหา
- ตัดการจ่ายไฟจากชุดขับ และตรวจสอบเฟส W ของมอเตอร์

ALARM (สัญญาณเตือน) 33, ฟอลต์แบบกระชาก
มีการเปิดเครื่องเกิดขึ้นหลายครั้งเกินไปภายในช่วงระยะเวลาสั้น

การแก้ไขปัญหา
- ปล่อยให้เครื่องเย็นลงถึงระดับอุณหภูมิในการทำงาน
- ตรวจสอบฟอลต์ดีซีลิงค์ความต่างศักย์ต่อกราวด์

คำเตือน/สัญญาณเตือน 34, ฟิลด์บัสฟอลต์
ฟิวด์บัสที่การ์ดอุปกรณ์เสริมสำหรับการสื่อสารไม่ทำงาน

คำเตือน/สัญญาณเตือน 35, ฟอลต์อุปกรณ์เสริม
ได้รับสัญญาณเตือนจากอุปกรณ์เสริม สัญญาณเตือนระบุตามอุปกรณ์เสริม สาเหตุเป็นไปได้มากที่สุดคือฟอลต์เวลาเปิดเครื่องหรือฟอลต์การสื่อสาร

คำเตือน/สัญญาณเตือน 36, ไฟหลักล้มเหลว
คำเตือนและสัญญาณเตือนนี้จะทำงานเมื่อแรงดันแหล่งจ่ายไฟที่จ่ายให้กับระบบชุดขับหายไปและ *พารามิเตอร์ 14-10 Mains Failure* ไม่ได้ตั้งค่าไว้ที่ *[0] ไม่มีการทำงาน*

- ตรวจสอบฟิวส์ที่ต่อกับระบบขับเคลื่อนและแหล่งจ่ายไฟหลักที่ต่อกับเครื่อง
- ตรวจสอบแรงดันหลักว่าตรงกับข้อมูลจำเพาะของผลิตภัณฑ์
- ตรวจสอบว่าเงื่อนไขต่อไปนี้ไม่ปรากฏขึ้น: *สัญญาณเตือน 307, THD เกิน (V)*, *สัญญาณเตือน 321, ความไม่สมดุลของแรงดัน*, *คำเตือน 417, แรงดันไฟฟ้าสายหลักต่ำเกินไป* หรือ *คำเตือน 418, แรงดันไฟฟ้าสายหลักเกิน* ถูกรายงานหากมีเงื่อนไขที่แสดงรายการใดรายการหนึ่งเป็นจริง:
  - ขนาดแรงดันไฟฟ้า 3 เฟสตกต่ำกว่า 25% ของแรงดันไฟฟ้าสายหลักที่ระบุ
  - แรงดันไฟฟ้าเฟสเดียวเกิน 10% ของแรงดันไฟฟ้าสายหลักที่ระบุ
  - เปอร์เซ็นต์ของความไม่สมดุลเฟสหรือขนาดเกิน 8%
  - THD แรงดันไฟฟ้าเกิน 10%

ALARM (สัญญาณเตือน) 37, เฟสไม่สมดุล
มีความไม่สมดุลของกระแสระหว่างชุดกำลังไฟ

ALARM (สัญญาณเตือน) 38, ฟอลต์ภายใน
เมื่อเกิดฟอลต์ภายใน หมายเลขรหัสที่ระบุใน *ตาราง 9.4* จะแสดงขึ้น

การแก้ไขปัญหา
- ปิด-เปิด แหล่งจ่ายไฟ
- ตรวจสอบว่าอุปกรณ์เสริมติดตั้งอย่างถูกต้อง
- ตรวจหาการเดินสายไฟไม่ครบหรือหลวม

อาจจำเป็นต้องติดต่อตัวแทนจำหน่ายหรือแผนกบริการของ Danfoss จดหมายเลขรหัสเพื่อคำแนะนำในการแก้ปัญหาต่อไป

หมายเลข	ข้อความ
0	พอร์ตอนุกรมไม่สามารถเริ่มใช้งานได้ ติดต่อตัวแทนจำหน่ายของ Danfoss หรือแผนกบริการของ Danfoss
256–259, 266, 268	ข้อมูล EEPROM ของแหล่งจ่ายไฟมีข้อบกพร่องหรือเก่าเกินไป เปลี่ยนการ์ดกำลังใหม่
512–519	ฟอลต์ภายใน ติดต่อตัวแทนจำหน่ายของ Danfoss หรือแผนกบริการของ Danfoss
783	ค่าพารามิเตอร์เกินขีดจำกัดต่ำสุด/สูงสุดที่ระบุไว้
1024–1284	ฟอลต์ภายใน ติดต่อตัวแทนจำหน่ายของ Danfoss หรือแผนกบริการของ Danfoss
1299	ซอฟต์แวร์อุปกรณ์เสริมในสล็อต A เก่าเกินไป
1300	ซอฟต์แวร์อุปกรณ์เสริมในสล็อต B เก่าเกินไป
1301	ซอฟต์แวร์อุปกรณ์เสริมในสล็อต C0 เก่าเกินไป
1302	ซอฟต์แวร์อุปกรณ์เสริมในสล็อต C1 เก่าเกินไป

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

หมายเลข	ข้อความ
1315	ซอฟต์แวร์อุปกรณ์เสริมในสล็อต A ไม่ได้รับการรองรับ (ไม่อนุญาต)
1316	ซอฟต์แวร์อุปกรณ์เสริมในสล็อต B ไม่ได้รับการรองรับ (ไม่อนุญาต)
1317	ซอฟต์แวร์อุปกรณ์เสริมในสล็อต C0 ไม่ได้รับการรองรับ (ไม่อนุญาต)
1318	ซอฟต์แวร์อุปกรณ์เสริมในสล็อต C1 ไม่ได้รับการรองรับ (ไม่อนุญาต)
1360–2819	ฟอลต์ภายใน ติดต่อตัวแทนจำหน่ายของ Danfoss หรือแผนกบริการของ Danfoss
2561	เปลี่ยนการ์ดควบคุมใหม่
2820	สแตกข้อมูล LCP มีสถานะเต็ม
2821	พอร์ตอนุกรมมีสถานะเต็ม
2822	พอร์ต USB มีสถานะเต็ม
3072–5122	ค่าพารามิเตอร์เกินขีดจำกัดที่ระบุไว้
5123	อุปกรณ์เสริมในสล็อต A: ฮาร์ดแวร์ไม่สามารถใช้งานร่วมกับฮาร์ดแวร์ของบอร์ดควบคุม
5124	อุปกรณ์เสริมในสล็อต B: ฮาร์ดแวร์ไม่สามารถใช้งานร่วมกับฮาร์ดแวร์ของบอร์ดควบคุม
5125	อุปกรณ์เสริมในสล็อต C0: ฮาร์ดแวร์ไม่สามารถใช้งานร่วมกับฮาร์ดแวร์ของบอร์ดควบคุม
5126	อุปกรณ์เสริมในสล็อต C1: ฮาร์ดแวร์ไม่สามารถใช้งานร่วมกับฮาร์ดแวร์ของบอร์ดควบคุม
5127	การรวมอุปกรณ์เสริมไม่ถูกต้อง (ติดตั้งอุปกรณ์เสริมประเภทเดียวกัน 2 ชิ้น หรือเอ็นโคดเดอร์ใน E0 และรีโซลเวอร์ใน E1 หรือคล้ายกัน)
5168	ตรวจพบการหยุดปลอดภัย/safe torque off บนการ์ดควบคุมที่ไม่มีการหยุดปลอดภัย/safe torque off
5376–65535	ฟอลต์ภายใน ติดต่อตัวแทนจำหน่ายของ Danfoss หรือแผนกบริการของ Danfoss

ตาราง 9.4 รหัสฟอลต์ภายใน

ALARM (สัญญาณเตือน) 39, เซนเซอร์แผ่นระบายความร้อน
ไม่มีการป้อนกลับจากเซนเซอร์อุณหภูมิของแผ่นระบายความร้อน

สัญญาณจากตัวตรวจจับอุณหภูมิ IGBT ไม่ปรากฏในการ์ดกำลัง

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบสายเคเบิลริบบิ้นระหว่างการ์ดกำลังและการ์ดชุดขับเกต
- ตรวจสอบการ์ดกำลังว่าบกพร่องหรือไม่
- ตรวจสอบการ์ดชุดขับเกตว่าบกพร่องหรือไม่

คำเตือน 40, โหลดเกินของเอาท์พุทดิจิตัล ขั้วต่อ 27
ตรวจสอบโหลดที่เชื่อมต่ออยู่กับขั้วต่อ 27 หรือถอดสายที่ลัดวงจรออก ตรวจสอบ *พารามิเตอร์ 5-00 Digital I/O Mode* และ *พารามิเตอร์ 5-01 เลือกสัญญาณดิจิตอล เทอมินอล 27*

คำเตือน 41, โหลดเกินของเอาท์พุทดิจิตัล ขั้วต่อ 29
ตรวจสอบโหลดที่เชื่อมต่ออยู่กับขั้วต่อ 29 หรือถอดสายที่ลัดวงจรออก รวมทั้งตรวจสอบ *พารามิเตอร์ 5-00 Digital I/O Mode* และ *พารามิเตอร์ 5-02 Terminal 29 Mode* ด้วย

คำเตือน 42, โหลดเกินของเอาท์พุทดิจิตัล บน X30/6 หรือโหลดเกินของเอาท์พุทดิจิตัลบน X30/7
สำหรับขั้วต่อ X30/6 ตรวจสอบโหลดที่เชื่อมต่ออยู่กับขั้วต่อ X30/6 หรือถอดสายที่ลัดวงจรออก ตรวจสอบ *พารามิเตอร์ 5-32 ขั้ว X30/6 Digi Out (MCB 101)* (VLT® General Purpose I/O MCB 101) ด้วย

สำหรับขั้วต่อ X30/7 ตรวจสอบโหลดที่เชื่อมต่ออยู่กับขั้วต่อ X30/7 หรือถอดสายที่ลัดวงจรออก ตรวจสอบ *พารามิเตอร์ 5-33 ขั้ว X30/7 Digi Out (MCB 101)* (VLT® General Purpose I/O MCB 101) ด้วย

ALARM (สัญญาณเตือน) 43, แหล่งจ่ายไฟภายนอก
VLT® Extended Relay Option MCB 113 ถูกติดตั้งโดยไม่มี 24 V DC ภายนอก เชื่อมต่อแหล่งจ่ายไฟ 24 V DC ภายนอก หรือระบุว่าไม่มีการใช้แหล่งจ่ายไฟภายนอกทาง *พารามิเตอร์ 14-80 อุปกรณ์เสริมใช้ไฟจ่าย 24VDC จากภายนอก [0] ไม่มี* การเปลี่ยนแปลงใน *พารามิเตอร์ 14-80 อุปกรณ์เสริมใช้ไฟจ่าย 24VDC จากภายนอก* ต้องปิด-เปิดไฟใหม่

ALARM (สัญญาณเตือน) 45, ฟอลต์ลงดิน 2
ต่อกราวด์ผิด

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบการต่อลงกราวด์ที่เหมาะสมและการเชื่อมต่อที่อาจหลวมหลุด
- ตรวจสอบขนาดสายไฟที่เหมาะสม
- ตรวจสอบสายเคเบิลมอเตอร์เพื่อหาการลัดวงจรหรือกระแสรั่วไหล

ALARM (สัญญาณเตือน) 46, แหล่งจ่ายไฟของเพาเวอร์การ์ด
แหล่งจ่ายไฟบนการ์ดกำลังอยู่นอกช่วง

มีแหล่งจ่ายไฟ 4 แหล่งที่มาจากแหล่งจ่ายไฟโหมดสวิตช์บนการ์ดกำลัง ได้แก่

- 48 V
- 24 V
- 5 V
- ±18 V

เมื่อจ่ายไฟด้วยแหล่งจ่ายไฟ VLT® 24 V DC SupplyMCB 107 ตรวจพบเพียงไฟ 24 V และ 5 V เท่านั้น เมื่อจ่ายไฟด้วยแรงดันไฟฟ้าสายหลัก 3 เฟส ตรวจพบไฟทั้ง 4 เฟส

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบการ์ดกำลังว่าบกพร่องหรือไม่
- ตรวจสอบการ์ดควบคุมว่าบกพร่องหรือไม่
- ตรวจสอบการ์ดอุปกรณ์เสริมว่าบกพร่องหรือไม่
- หากใช้แหล่งจ่ายไฟ 24 V DC ตรวจว่าแหล่งจ่ายไฟถูกต้อง
- ตรวจสอบชุดขับขนาด D สำหรับพัดลมแผ่นระบายความร้อน พัดลมด้านบน หรือพัดลมที่ประตูว่าชำรุดหรือไม่
- ตรวจสอบชุดขับขนาด E สำหรับพัดลมแบบมิกซ์ว่าชำรุดหรือไม่

9

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

คำเตือน 47, แหล่งจ่ายไฟ 24 V มีค่าต่ำ
แหล่งจ่ายไฟบนการ์ดกำลังอยู่นอกช่วง

มีแหล่งจ่ายไฟ 4 แหล่งที่มาจากแหล่งจ่ายไฟโหมดสวิตช์ (SMPS) บนการ์ดกำลัง ได้แก่

- 48 V
- 24 V
- 5 V
- ±18 V

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบการ์ดกำลังว่าบกพร่องหรือไม่

คำเตือน 48, แหล่งจ่ายไฟ 1.8 V มีค่าต่ำ
แหล่งจ่ายไฟกระแสตรง 1.8 V ที่ใช้บนการ์ดควบคุมอยู่นอกขีดจำกัดที่ได้รับอนุญาต แหล่งจ่ายไฟถูกตรวจวัดบนการ์ดควบคุม

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบการ์ดควบคุมว่าบกพร่องหรือไม่
- หากมีการ์ดอุปกรณ์เสริม ให้ตรวจสอบแรงดันเกิน

คำเตือน 49, ขีดจำกัดความเร็ว
คำเตือนจะปรากฏเมื่อความเร็วอยู่นอกช่วงที่ระบุใน *พารามิเตอร์ 4-11 Motor Speed Low Limit [RPM]* และ *พารามิเตอร์ 4-13 Motor Speed High Limit [RPM]* เมื่อความเร็วต่ำกว่าขีดจำกัดที่ระบุไว้ใน *พารามิเตอร์ 1-86 Trip Speed Low [RPM]* (ยกเว้นเมื่อสตาร์ทหรือหยุด) ชุดขับจะตัดการทำงาน

ALARM (สัญญาณเตือน) 50, การปรับเทียบ AMA ล้มเหลว
ติดต่อตัวแทนจำหน่าย Danfoss หรือแผนกบริการ Danfoss

ALARM (สัญญาณเตือน) 51, AMA ตรวจสอบ U_{nom} และ I_{nom}
การตั้งค่าสำหรับแรงดันมอเตอร์, กระแสมอเตอร์ และ กำลังมอเตอร์ ผิด

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบการตั้งค่าใน *พารามิเตอร์ 1-20 ถึง 1-25*

ALARM (สัญญาณเตือน) 52, AMA ต่ำ I_{nom}
กระแสมอเตอร์มีค่าต่ำเกินไป

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบการตั้งค่าใน *พารามิเตอร์ 1-24 กระแสมอเตอร์ (Amp)*

ALARM (สัญญาณเตือน) 53, AMA มอเตอร์ใหญ่เกินไป
มอเตอร์ใหญ่เกินไปสำหรับ AMA จะทำงานได้

ALARM (สัญญาณเตือน) 54, AMA มอเตอร์เล็กเกินไป
มอเตอร์มีขนาดเล็กเกินไปสำหรับ AMA จะทำงานได้

ALARM (สัญญาณเตือน) 55, พารามิเตอร์ AMA เกินช่วงที่กำหนด
AMA ไม่สามารถทำงานเนื่องจากค่าพารามิเตอร์จากมอเตอร์อยู่นอกช่วงที่รับได้

ALARM (สัญญาณเตือน) 56, AMA ขัดจังหวะการทำงานโดยผู้ใช้
AMA ขัดจังหวะการทำงานด้วยตนเอง

ALARM (สัญญาณเตือน) 57, AMA ฟอลต์ภายใน
พยายามรีสตาร์ท AMA การรีสตาร์ทซ้ำๆ สามารถทำให้มอเตอร์ร้อนเกินไป

ALARM (สัญญาณเตือน) 58, ฟอลต์ภายใน AMA
ติดต่อตัวแทนจำหน่ายของ Danfoss

คำเตือน 59, ขีดจำกัดกระแส
กระแสมีค่าสูงกว่าที่ระบุไว้ใน *พารามิเตอร์ 4-18 Current Limit* ตรวจดูว่าข้อมูลมอเตอร์ใน *พารามิเตอร์ 1-20 ถึง 1-25* ได้รับการตั้งค่าถูกต้อง เพิ่มขีดจำกัดกระแสหากจำเป็น ตรวจสอบว่าระบบสามารถทำงานได้อย่างปลอดภัยที่ขีดจำกัดสูงขึ้น

คำเตือน 60, อินเตอร์ล็อคภายนอก
สัญญาณอินพุทดิจิตัลระบุเงื่อนไขฟอลต์ภายนอกให้กับชุดขับ อินเตอร์ล็อกภายนอกสั่งชุดขับให้ตัดการทำงาน ลบเงื่อนไขฟอลต์ภายนอกออก เพื่อให้กลับมาทำงานโดยปกติอีกครั้ง ให้จ่ายแรงดันไฟตรง 24 V ที่ขั้วต่อที่ตั้งโปรแกรมไว้สำหรับอินเตอร์ล็อกภายนอก จากนั้นรีเซ็ตชุดขับ

คำเตือน/สัญญาณเตือน 61, ค่าป้อนกลับผิด
ความผิดพลาดถูกตรวจพบระหว่างความเร็วที่คำนวณได้กับเครื่องวัดความเร็วด้วยอุปกรณ์ตรวจสอบผลสะท้อนกลับ

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบการตั้งค่าของคำเตือน/สัญญาณเตือน/การปิดใช้งานใน *พารามิเตอร์ 4-30 ฟังก์ชันค่าป้อนกลับมอเตอร์สูญหาย*
- ตั้งค่าข้อผิดพลาดที่ยอมรับได้ใน *พารามิเตอร์ 4-31 ความเร็วค่าป้อนกลับมอเตอร์ผิดพลาด*
- ตั้งค่าเวลาสูญเสียการป้อนกลับที่ยอมรับได้ใน *พารามิเตอร์ 4-32 ครบเวลา ค่าป้อนกลับมอเตอร์สูญหาย*

คำเตือน 62, ความถี่เอาท์พุทที่ขีดจำกัดสูงสุด
หากความถี่เอาท์พุทถึงค่าที่กำหนดใน *พารามิเตอร์ 4-19 Max Output Frequency* ชุดขับจะส่งคำเตือน คำเตือนจะหายไปเมื่อเอาท์พุทลดต่ำกว่าขีดจำกัดสูงสุด หากชุดขับไม่สามารถจำกัดความถี่ได้ ชุดขับจะตัดการทำงานและแจ้งสัญญาณเตือน ส่วนหลังนี้อาจเกิดขึ้นในโหมดฟลักซ์ หากชุดขับสูญเสียการควบคุมมอเตอร์

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบการใช้งานเพื่อหาสาเหตุที่เป็นไปได้
- เพิ่มขีดจำกัดความถี่เอาท์พุท ตรวจดูให้แน่ใจว่าระบบสามารถทำงานอย่างปลอดภัยที่ความถี่เอาท์พุทสูงขึ้น

ALARM (สัญญาณเตือน) 63, เบรคเชิงกลมีค่าต่ำ
กระแสมอเตอร์ที่แท้จริงไม่เกินกระแสปล่อยเบรคภายในกรอบเวลาหน่วงการสตาร์ท

คำเตือน 64, จำกัดแรงดันไฟ
ค่าร่วมกันของโหลดและความเร็วนี้ต้องการแรงดันไฟฟ้าของมอเตอร์ที่มีค่าสูงกว่าแรงดันดีซีลิงค์ที่มีอยู่

คำเตือน/สัญญาณเตือน 65, การ์ดควบคุมอุณหภูมิสูงเกิน
การตัดอุณหภูมิของการ์ดควบคุมอยู่ที่ 85 °C (185 °F)

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบว่าอุณหภูมิแวดล้อมสูงสุดของการทำงานอยู่ภายในขีดจำกัด
- ตรวจสอบการอุดตันของตัวกรอง
- ตรวจสอบการทำงานของพัดลม
- ตรวจสอบการ์ดควบคุม

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

คำเตือน 66, แผ่นระบายความร้อนอุณหภูมิต่ำ
ชุดขับเย็นเกินกว่าจะทำงานได้ คำเตือนนี้ขึ้นกับตัวเซนเซอร์อุณหภูมิในโมดูล IGBT เพิ่มอุณหภูมิแวดล้อมของเครื่อง นอกจากนี้ ปริมาณทริกเกิลของกระแสสามารถจ่ายให้กับชุดขับเมื่อใดก็ตามที่มอเตอร์ถูกหยุดโดยการตั้งค่า *พารามิเตอร์ 2-00 DC Hold/Preheat Current* ที่ 5% และ *พารามิเตอร์ 1-80 Function at Stop*

ALARM (สัญญาณเตือน) 67, การกำหนดค่าโมดูลอุปกรณ์เสริมถูกเปลี่ยน
อุปกรณ์เสริมหนึ่งหรือสองชนิดได้ถูกติดตั้งเพิ่มเข้ามาหรือถอดออกไป ตั้งแต่การตัดการจ่ายไฟครั้งล่าสุด ตรวจสอบว่าตั้งใจเปลี่ยนแปลงการกำหนดรูปแบบนี้ และรีเซ็ตเครื่อง

ALARM (สัญญาณเตือน) 68, หยุดแบบปลอดภัยทำงาน
Safe Torque Off (STO) ทำงานแล้ว เพื่อให้กลับมาทำงานโดยปกติอีกครั้ง ให้จ่ายแรงดันไฟกระแสตรง 24 V DC ที่ขั้วต่อ 37 จากนั้นส่งสัญญาณรีเซ็ต (ผ่านบัส, I/O ดิจิตัล หรือโดยการกด [Reset])

ALARM (สัญญาณเตือน) 69, อุณหภูมิของเพาเวอร์การ์ด
เซนเซอร์อุณหภูมิบนการ์ดกำลังร้อนหรือเย็นเกินไป

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบว่าอุณหภูมิแวดล้อมสูงสุดของการทำงานอยู่ภายในขีดจำกัด
- ตรวจสอบการอุดตันของตัวกรอง
- ตรวจสอบการทำงานของพัดลม
- ตรวจสอบการ์ดกำลัง

ALARM (สัญญาณเตือน) 70, การกำหนดรูปแบบ FC ไม่ถูกต้อง
การ์ดควบคุมและการ์ดกำลังไม่สามารถใช้งานร่วมกันได้ ติดต่อตัวแทนจำหน่าย Danfoss พร้อมรหัสประเภทของเครื่องจากป้ายชื่อและหมายเลขชิ้นส่วนของการ์ดเพื่อตรวจสอบความสามารถใช้งานร่วมกัน

คำเตือน/สัญญาณเตือน 71, PTC 1 หยุดแบบปลอดภัย
Safe Torque Off (STO) จะถูกใช้งานจาก VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 เนื่องจากมอเตอร์ร้อนเกินไป เมื่อมอเตอร์เย็นลงและอินพุทดิจิตัลจาก MCB 112 ถูกปิดใช้งาน การทำงานตามปกติจะกลับมาอีกครั้งเมื่อ MCB 112 จ่ายไฟ 24 V DC เข้าสู่ขั้วต่อ 37 อีกครั้ง เมื่อมอเตอร์พร้อมสำหรับการทำงานตามปกติ สัญญาณรีเซ็ตจะต้องถูกส่งออกไป (ผ่านการสื่อสารแบบอนุกรม, I/O ดิจิตัล หรือโดยกดปุ่ม [Reset] บน LCP) หากเปิดใช้การรีสตาร์ทอัตโนมัติ มอเตอร์สามารถสตาร์ทเมื่อฟอลต์ถูกลบออกแล้ว

ALARM (สัญญาณเตือน) 72, ล้มเหลวอันตราย

STO พร้อมตัดการทำงานแบบล็อค คำสั่ง STO ร่วมที่ไม่ได้คาดไว้เกิดขึ้น:

- VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 เปิดใช้งาน X44/10 แต่ไม่เปิดใช้งาน STO
- MCB 112 เป็นเพียงอุปกรณ์เดียวที่ใช้ STO (ระบุโดยการเลือก *[4] PTC 1 สัญญาณเตือน* หรือ *[5] PTC 1 คำเตือน* ใน *พารามิเตอร์ 5-19 ขั้วต่อ 37 การหยุดแบบปลอดภัย*) โดยเปิดใช้งาน STO แต่ไม่เปิดใช้งาน X44/10

คำเตือน 73, รีสตาร์ทการหยุดแบบปลอดภัยอัตโนมัติ
Safe Torque Off (STO) ทำงานแล้ว ด้วยการเปิดใช้การรีสตาร์ทอัตโนมัติ มอเตอร์สามารถสตาร์ทเมื่อฟอลต์ถูกลบออกแล้ว

ALARM (สัญญาณเตือน) 74, เทอร์มิสเตอร์ PTC
สัญญาณเตือนเกี่ยวกับ VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 PTC ไม่ทำงาน

ALARM (สัญญาณเตือน) 75, เลือกโปรไฟล์ไม่ถูกต้อง
ไม่ต้องเขียนค่าพารามิเตอร์ขณะมอเตอร์กำลังทำงานอยู่ หยุดมอเตอร์ก่อนเขียนรูปแบบ MCO ไปยัง *พารามิเตอร์ 8-10 Control Word Profile (โปรไฟล์คุม)*

คำเตือน 76, ตั้งค่าหน่วยกำลัง
จำนวนหน่วยกำลังที่ต้องการไม่ตรงกับจำนวนหน่วยกำลังที่ใช้งานอยู่ที่ตรวจวัดได้ หากการเชื่อมต่อการ์ดกำลังหายไป เครื่องยังเรียกคำเตือนนี้ด้วย

การแก้ไขปัญหา

- ตรวจสอบว่าชิ้นส่วนอะไหล่และสายไฟของอะไหล่เป็นหมายเลขชิ้นส่วนที่ถูกต้อง
- ตรวจสอบว่าสายเคเบิล 44 พินระหว่าง MDCIC และการ์ดกำลังติดตั้งอย่างถูกต้อง

คำเตือน 77, โหมดกำลังที่ลด
สัญญาณเตือนนี้ใช้กับระบบหลายชุดขับเท่านั้น ระบบกำลังทำงานในโหมดกำลังที่ลดลง (ต่ำกว่าจำนวนของโมดูลชุดขับที่อนุญาต) คำเตือนนี้เกิดขึ้นบนรอบการจ่ายไฟเมื่อระบบถูกตั้งให้รันด้วยโมดูลชุดขับจำนวนน้อยลงและยังรันอยู่

ALARM (สัญญาณเตือน) 78, การตรวจสอบผิดพลาด
ความแตกต่างระหว่างค่าเซ็ตพอยต์และค่าจริงเกินค่าใน *พารามิเตอร์ 4-35 การตรวจสอบข้อผิดพลาด*

การแก้ไขปัญหา

- ยกเลิกฟังก์ชันหรือเลือกสัญญาณเตือน/คำเตือนใน *พารามิเตอร์ 4-34 ฟังก์ชันตรวจสอบข้อผิดพลาด*
- ตรวจสอบกลไกรอบๆ โหลดและมอเตอร์ ตรวจสอบการเชื่อมต่อการป้อนกลับจากเอ็นโคดเดอร์ของมอเตอร์มายังชุดขับ
- เลือกฟังก์ชันการป้อนกลับของมอเตอร์ใน *พารามิเตอร์ 4-30 ฟังก์ชันค่าป้อนกลับมอเตอร์สูญหาย*
- ปรับช่วงการตรวจสอบข้อผิดพลาดใน *พารามิเตอร์ 4-35 การตรวจสอบข้อผิดพลาด* และ *พารามิเตอร์ 4-37 ตรวจสอบข้อผิดพลาดเปลี่ยนความเร็ว*

ALARM (สัญญาณเตือน) 79, การกำหนดค่าส่วนกำลังไม่ถูกต้อง
การ์ดการสเกลมีหมายเลขชิ้นส่วนที่ไม่ถูกต้องหรือไม่ได้ติดตั้งไว้ นอกจากนี้ ยังไม่สามารถติดตั้งตัวเชื่อมต่อ MK101 บนการ์ดกำลังได้

ALARM (สัญญาณเตือน) 80, ชุดขับใช้ค่าเริ่มต้นตามค่ามาตรฐาน
การตั้งค่าพารามิเตอร์จะทำการตั้งค่าเริ่มต้นเป็นค่ามาตรฐานจากโรงงาน ภายหลังทำการรีเซ็ตด้วยตนเอง หากต้องการลบสัญญาณเตือน ให้รีเซ็ตเครื่อง

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

ALARM (สัญญาณเตือน) 81, CSIV ผิดปกติ
ไฟล์ CSIV มีข้อผิดพลาดไวยากรณ์

ALARM (สัญญาณเตือน) 82, ข้อผิดพลาดในพารามิเตอร์ CSIV
CSIV ล้มเหลวในการเริ่มพารามิเตอร์

ALARM (สัญญาณเตือน) 83, การรวมอุปกรณ์เสริมไม่ถูกต้อง
อุปกรณ์เสริมที่ติดตั้งไม่สามารถทำงานร่วมกันได้

ALARM (สัญญาณเตือน) 84, ไม่มีอุปกรณ์เสริมนิรภัย
อุปกรณ์นิรภัยเสริมถูกถอดออกโดยไม่มีการใช้การรีเซ็ตทั่วไป เชื่อมต่ออุปกรณ์เสริมนิรภัยอีกครั้ง

ALARM (สัญญาณเตือน) 88, การตรวจพบอุปกรณ์เสริม
ตรวจพบการเปลี่ยนแปลงในโครงแบบอุปกรณ์เสริม *พารามิเตอร์ 14-89 Option Detection* ตั้งค่าเป็น *[0] การกำหนดรูปแบบค้าง* และโครงแบบอุปกรณ์เสริมมีการเปลี่ยนแปลง

- หากต้องการใช้การเปลี่ยนแปลง เปิดใช้งานการเปลี่ยนแปลงโครงแบบอุปกรณ์เสริมใน *พารามิเตอร์ 14-89 Option Detection*
- หรืออีกทางเลือกหนึ่ง เรียกคืนการกำหนดรูปแบบอุปกรณ์เสริมที่ถูกต้อง

คำเตือน 89, การเลื่อนเบรคเชิงกล
การตรวจจับเบรคชักรอกพบความเร็วมอเตอร์เกินกว่า 10 RPM

ALARM (สัญญาณเตือน) 90, ตรวจสอบการป้อนกลับ
ตรวจสอบการเชื่อมต่อกับตัวเลือกเอ็นโคดเดอร์/รีโซฟเวอร์และแทนที่เอ็นโคดเดอร์ขาเข้า ของ VLT® Encoder Input MCB 102 หรือรีโซฟเวอร์ขาเข้า VLT® Resolver Input MCB 103 หากจำเป็น

ALARM (สัญญาณเตือน) 91, อินพุทอนาล็อก 54 การตั้งค่าผิด
ตั้งค่าสวิตช์ S202 ในตำแหน่ง OFF (อินพุทแรงดัน) เมื่อเซนเซอร์ KTY ถูกต่อเข้ากับอินพุทอนาล็อกขั้วต่อ 54

ALARM (สัญญาณเตือน) 96, หน่วงเวลาสตาร์ท
การสตาร์ทมอเตอร์มีการหน่วงเวลาเพราะการป้องกันการลัดวงจร *พารามิเตอร์ 22-76 Interval between Starts* ถูกเปิดใช้งาน

การแก้ไขปัญหา

- แก้ปัญหาระบบและรีเซ็ตชุดขับหลังจากเคลียร์ค่าฟอลต์แล้ว

คำเตือน 97, หน่วงการหยุด
การหยุดมอเตอร์มีการหน่วงเวลาเนื่องจากมอเตอร์ถูกรันน้อยกว่าเวลาทำงานต่ำสุดที่ระบุใน *พารามิเตอร์ 22-77 Minimum Run Time*

คำเตือน 98, ฟอลต์นาฬิกา
ไม่มีการตั้งเวลา หรือนาฬิกา RTC ล้มเหลว รีเซ็ตนาฬิกาใน *พารามิเตอร์ 0-70 Date and Time*

ALARM (สัญญาณเตือน) 99, ล็อคโรเตอร์
โรเตอร์ถูกบล็อค

คำเตือน/สัญญาณเตือน 104, ฟอลต์พัดลม
พัดลมไม่ทำงาน การตรวจสอบพัดลมจะตรวจสอบว่าพัดลมหมุนเมื่อเปิดเครื่องหรือเมื่อเปิดพัดลมหรือไม่ ฟอลต์พัดลมอาจกำหนดค่าเป็นตัดการทำงานเมื่อมีคำเตือนหรือสัญญาณเตือนใน *พารามิเตอร์ 14-53 Fan Monitor*

การแก้ไขปัญหา

- จ่ายไฟเข้าชุดขับเพื่อพิจารณาว่ามีคำเตือน/สัญญาณเตือนแสดงหรือไม่

คำเตือน/สัญญาณเตือน 122, มอเตอร์หมุนโดยไม่คาดไว้
ชุดขับดำเนินฟังก์ชั่นที่ต้องการให้มอเตอร์ต้องหยุดนิ่ง เช่น DC ค้างสำหรับมอเตอร์ PM

สัญญาณเตือน 144, แหล่งจ่ายไฟกระชาก
แรงดันจ่ายไฟบนการ์ดกระชากอยู่นอกช่วง ดูค่ารายงานผลลัพธ์ฟิลด์บิตสำหรับรายละเอียดเพิ่มเติม

- บิต 2: Vcc สูง
- บิต 3: Vcc ต่ำ
- บิต 4: Vdd สูง
- บิต 5: Vdd ต่ำ

สัญญาณเตือน 145, SCR ภายนอกปิดใช้งาน
สัญญาณเตือนระบุชุดของแรงดันตัวเก็บประจุดีซีลิงค์ไม่สมดุล

คำเตือน/สัญญาณเตือน 146, แรงดันไฟฟ้าสายหลัก
แรงดันไฟฟ้าสายหลักอยู่นอกช่วงการทำงานที่ถูกต้อง ค่าที่รายงานต่อไปนี้ให้รายละเอียดเพิ่มเติม

- แรงดันต่ำเกินไป: 0=R-S, 1=S-T, 2=T-R
- แรงดันสูงเกินไป: 3=R-S, 4=S-T, 5=T-R

คำเตือน/สัญญาณเตือน 147, ความถี่หลัก
ความถี่หลักอยู่นอกช่วงการทำงานที่ถูกต้อง ค่าที่รายงานให้รายละเอียดเพิ่มเติม

- 0: ความถี่ต่ำเกินไป
- 1: ความถี่สูงเกินไป

คำเตือน/สัญญาณเตือน 148, อุณหภูมิระบบ
การวัดค่าอุณหภูมิระบบตั้งแต่หนึ่งค่าสูงเกินไป

คำเตือน 163, คำเตือนขีดจำกัดกระแส ATEX ETR
ชุดขับรันสูงกว่าเส้นโค้งที่กำหนดลักษณะเป็นเวลานานกว่า 50 วินาที คำเตือนนี้จะทำงานที่ระดับ 83% และยกเลิกทำงานที่ระดับ 65% ของระดับความร้อนโอเวอร์โหลดที่ยินยอม

ALARM (สัญญาณเตือน) 164, สัญญาณเตือนขีดจำกัดกระแส ATEX ETR
การทำงานสูงกว่าเส้นโค้งที่กำหนดลักษณะเป็นเวลานานกว่า 60 วินาทีภายในช่วงเวลา 600 วินาที จะทำให้เกิดสัญญาณเตือน และชุดขับตัดการทำงาน

คำเตือน 165, คำเตือนขีดจำกัดความถี่ ATEX ETR
ชุดขับกำลังทำงานมากกว่า 50 วินาที โดยต่ำกว่าความถี่ขั้นต่ำที่ยินยอม (*พารามิเตอร์ 1-98 ATEX ETR interpol. points freq.*)

ALARM (สัญญาณเตือน) 166, สัญญาณเตือนขีดจำกัดความถี่ ATEX ETR
ชุดขับทำงานมากกว่า 60 วินาที (ในช่วงเวลา 600 วินาที) โดยต่ำกว่าความถี่ขั้นต่ำที่ยินยอม (*พารามิเตอร์ 1-98 ATEX ETR interpol. points freq.*)

คำเตือน 200, โหมดไฟไหม้
ชุดขับกำลังทำงานในโหมดไฟไหม้ คำเตือนจะลบออกเมื่อลบโหมดไฟไหม้ ดูข้อมูลโหมดไฟไหม้ในบันทึกสัญญาณเตือน

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

คำเตือน 201, โหมดไฟไหม้ทำงาน
ชุดขับเข้าสู่โหมดไฟไหม้ จ่ายไฟเข้าเครื่องเพื่อลบคำเตือน ดูข้อมูลโหมดไฟไหม้ในบันทึกสัญญาณเตือน

คำเตือน 202, เกินขีดจำกัดโหมดไฟไหม้
ขณะทำงานในโหมดไฟไหม้ เงื่อนไขสัญญาณเตือนหนึ่งข้อขึ้นไปถูกละเลย ซึ่งปกติจะตัดการทำงานเครื่อง การทำงานในเงื่อนไขนี้จะทำให้การรับประกันเครื่องเป็นโมฆะ จ่ายไฟเข้าเครื่องเพื่อลบคำเตือน ดูข้อมูลโหมดไฟไหม้ในบันทึกสัญญาณเตือน

คำเตือน 203, มอเตอร์ขาดหาย
เมื่อชุดขับทำงานด้วยมอเตอร์หลายตัว เงื่อนไขโหลดต่ำถูกตรวจพบ เงื่อนไขนี้อาจบ่งชี้ถึงมอเตอร์ขาดหาย ตรวจสอบระบบเพื่อดูการทำงานที่เหมาะสม

คำเตือน 204, โรเตอร์ถูกล็อค
เมื่อชุดขับทำงานด้วยมอเตอร์หลายตัว เงื่อนไขโหลดเกินถูกตรวจพบ เงื่อนไขนี้อาจบ่งชี้ว่าโรเตอร์ถูกล็อค ตรวจสอบมอเตอร์ว่าทำงานถูกต้อง

คำเตือน 219, Compressor Interlock (อินเตอร์ล็อคคอมเพรสเซอร์)
คอมเพรสเซอร์อย่างน้อย 1 ตัวอินเตอร์ล็อคสวนทางกันผ่านทางอินพุทดิจิตัล โดยดูคอมเพรสเซอร์อินเตอร์ล็อคได้ใน *พารามิเตอร์ 25-87 Inverse Interlock*

ALARM (สัญญาณเตือน) 243, เบรค IGBT
สัญญาณเตือนนี้มีสำหรับระบบหลายชุดขับเท่านั้น ซึ่งเท่ากับ *สัญญาณเตือน 27, ตัวสับเบรคเกิดฟอลต์* ค่าที่รายงานในบันทึกสัญญาณเตือน บ่งชี้ว่าโมดูลชุดขับตัวใดที่ทำให้เกิดสัญญาณเตือน ฟอลต์ IGBT นี้อาจเกิดจากข้อใดข้อหนึ่งต่อไปนี้

- ฟิวส์ DC ขาด
- จัมเปอร์เบรคไม่อยู่ในตำแหน่ง
- สวิตช์ Klixon เปิดเนื่องจากเงื่อนไขอุณหภูมิสูงเกินไปในตัวต้านทานเบรค

ค่ารายงานในบันทึกสัญญาณเตือนบ่งชี้ว่าโมดูลชุดขับตัวใดที่ทำให้เกิดสัญญาณเตือน

1 = โมดูลชุดขับซ้าย

2 = โมดูลชุดขับที่สองจากซ้าย

3 = โมดูลชุดขับที่สามจากซ้าย (ในระบบโมดูล 4 โมดูล)

4 = โมดูลชุดขับที่สี่จากซ้าย (ในระบบโมดูล 4 โมดูล)

ALARM (สัญญาณเตือน) 245, เซนเซอร์แผ่นระบายความร้อน
ไม่มีการป้อนกลับจากเซนเซอร์อุณหภูมิของแผ่นระบายความร้อน สัญญาณจากตัวตรวจจับอุณหภูมิ IGBT ไม่ปรากฏในการ์ดกำลัง สัญญาณเตือนนี้เทียบเท่า*สัญญาณเตือน 39, เซนเซอร์แผ่นระบายความร้อน* ค่ารายงานในบันทึกสัญญาณเตือนบ่งชี้ว่าโมดูลชุดขับตัวใดที่ทำให้เกิดสัญญาณเตือน

1 = โมดูลชุดขับซ้าย

2 = โมดูลชุดขับที่สองจากซ้าย

3 = โมดูลชุดขับที่สามจากซ้าย (ในระบบโมดูล 4 โมดูล)

4 = โมดูลชุดขับที่สี่จากซ้าย (ในระบบโมดูล 4 โมดูล)

การแก้ไขปัญหา
ตรวจสอบดังต่อไปนี้

- การ์ดกำลัง
- การ์ดชุดขับเกต
- สายเคเบิลริบบิ้นระหว่างการ์ดกำลังและการ์ดชุดขับเกต

ALARM (สัญญาณเตือน) 246, แหล่งจ่ายไฟของเพาเวอร์การ์ด
สัญญาณเตือนนี้มีสำหรับระบบหลายชุดขับเท่านั้น ซึ่งเท่ากับ *สัญญาณเตือน 46, แหล่งจ่ายไฟการ์ดกำลัง* ค่ารายงานในบันทึกสัญญาณเตือนบ่งชี้ว่าโมดูลชุดขับตัวใดที่ทำให้เกิดสัญญาณเตือน

1 = โมดูลชุดขับซ้าย

2 = โมดูลชุดขับที่สองจากซ้าย

3 = โมดูลชุดขับที่สามจากซ้าย (ในระบบโมดูล 4 โมดูล)

4 = โมดูลชุดขับที่สี่จากซ้าย (ในระบบโมดูล 4 โมดูล)

ALARM (สัญญาณเตือน) 247, อุณหภูมิของเพาเวอร์การ์ด
สัญญาณเตือนนี้มีสำหรับระบบหลายชุดขับเท่านั้น ซึ่งเท่ากับ *สัญญาณเตือน 69, อุณหภูมิการ์ดกำลัง* ค่ารายงานในบันทึกสัญญาณเตือนบ่งชี้ว่าโมดูลชุดขับตัวใดที่ทำให้เกิดสัญญาณเตือน

1 = โมดูลชุดขับซ้าย

2 = โมดูลชุดขับที่สองจากซ้าย

3 = โมดูลชุดขับที่สามจากซ้าย (ในระบบโมดูล 4 โมดูล)

4 = โมดูลชุดขับที่สี่จากซ้าย (ในระบบโมดูล 4 โมดูล)

ALARM (สัญญาณเตือน) 248, การกำหนดค่าส่วนกำลังไม่ถูกต้อง
สัญญาณเตือนนี้มีสำหรับระบบหลายชุดขับเท่านั้น ซึ่งเท่ากับ *สัญญาณเตือน 79, การกำหนดค่าส่วนกำลังไม่ถูกต้อง* ค่ารายงานในบันทึกสัญญาณเตือนบ่งชี้ว่าโมดูลชุดขับตัวใดที่ทำให้เกิดสัญญาณเตือน

1 = โมดูลชุดขับซ้าย

2 = โมดูลชุดขับที่สองจากซ้าย

3 = โมดูลชุดขับที่สามจากซ้าย (ในระบบโมดูล 4 โมดูล)

4 = โมดูลชุดขับที่สี่จากซ้าย (ในระบบโมดูล 4 โมดูล)

การแก้ไขปัญหา
ตรวจสอบดังต่อไปนี้

- การ์ดการสเกลกระแสบน MDCIC

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

คำเตือน 250, ชิ้นส่วนใหม่
แหล่งจ่ายไฟหรือแหล่งจ่ายไฟของโหมดสวิตช์ถูกสับเปลี่ยน เรียกคืนรหัสประเภทชุดขับใน EEPROM เลือกรหัสประเภทที่ถูกต้องใน *พารามิเตอร์ 14-23 Typecode Setting* ตามฉลากบนชุดขับ โปรดจำไว้ว่าต้องเลือก บันทึกลง EEPROM เมื่อเสร็จสิ้น

คำเตือน 251, รหัสประเภทใหม่
มีการเปลี่ยนการ์ดกำลังหรือส่วนประกอบอื่นๆ และรหัสประเภทเปลี่ยนไป

การแก้ไขปัญหา
- รีเซ็ตเพื่อลบคำเตือนและกลับมาทำงานโดยปกติ

9.6 การแก้ไขปัญหา

อาการ	สาเหตุที่เป็นไปได้	การทดสอบ	ทางแก้
จอมืด / ไม่มีการทำงาน	กระแสไฟอินพุทขาดหาย	ดู*ตาราง 6.1*	ตรวจสอบแหล่งกระแสไฟอินพุท
	ฟิวส์ขาดหรือไม่ครบ	ดูข้อมูล *ฟิวส์ขาด* ในตารางนี้เพื่อหาสาเหตุที่เป็นไปได้	ทำตามคำแนะนำที่ให้ไว้
	ไม่มีกระแสไฟไปที่ LCP	ตรวจสอบสายเคเบิล LCP เพื่อดูว่าการเชื่อมต่อถูกต้องหรือเสียหาย	เปลี่ยน LCP ที่เสีย หรือสายเคเบิลเชื่อมต่อ
	ลัดวงจรบนแรงดันควบคุม (ขั้วต่อ 12 หรือ 50) หรือที่ขั้วต่อส่วนควบคุม	ตรวจสอบแหล่งจ่ายไฟแรงดันควบคุม 24 V ของขั้วต่อ 12/13 ถึง 20-39 หรือแหล่งจ่ายไฟ 10 V ของขั้วต่อ 50 ถึง 55	ต่อสายขั้วต่อต่างๆ อย่างเหมาะสม
	LCP (LCP จาก VLT® 2800 หรือ 5000/6000/8000/ FCD หรือ FCM) ใช้งานร่วมกันไม่ได้	–	ใช้เฉพาะ LCP 101 (P/N 130B1124) หรือ LCP 102 (P/N 130B1107)
	การตั้งค่าความคมชัดผิด	–	กด [Status] + [▲]/[▼] เพื่อปรับความคมชัด
	จอแสดงผล (LCP) บกพร่อง	ทดสอบโดยใช้ LCP ที่ต่างไป	เปลี่ยน LCP ที่เสีย หรือสายเคเบิลเชื่อมต่อ
	แหล่งจ่ายไฟแรงดันภายในขัดข้องหรือ SMPS บกพร่อง	–	ติดต่อซัพพลายเออร์
จอแสดงผลดิดๆ ดับๆ	แหล่งจ่ายไฟจ่ายโหลดเกิน (SMPS) เนื่องจากการเดินสายควบคุมไม่ถูกต้องหรือเกิดฟอลต์ภายในชุดขับ AC	เพื่อตัดปัญหาในการเดินสายควบคุม ให้ตัดการเชื่อมต่อการเดินสายควบคุมทั้งหมดโดยถอดชุดขั้วต่อออก	หากจอแสดงผลยังสว่าง แสดงว่าปัญหาอยู่ในการเดินสายควบคุม ตรวจสอบการเดินสายเพื่อหาการลัดวงจรหรือการเชื่อมต่อไม่ถูกต้อง หากจอแสดงผลยังคงไม่ดิด ให้ทำตามขั้นตอนสำหรับกรณี *จอมืด/ไม่มีการทำงาน*
มอเตอร์ไม่ทำงาน	สวิตช์บริการเปิดอยู่หรือการเชื่อมต่อกับมอเตอร์ขาดหาย	ตรวจสอบว่ามอเตอร์เชื่อมต่ออยู่และการเชื่อมต่อไม่หยุดชะงักเพราะสวิตช์บริการหรืออุปกรณ์อื่น	เชื่อมต่อมอเตอร์และตรวจสอบสวิตช์บริการ
	ไม่มีแหล่งจ่ายไฟหลักในการ์ดอุปกรณ์เสริม 24 V DC กระแสตรง	หากจอแสดงผลทำงานแต่ไม่มีเอาท์พุท ตรวจสอบว่าแหล่งจ่ายไฟหลักจ่ายไฟให้ชุดขับ AC	จ่ายไฟหลัก
	LCP หยุด	ตรวจสอบว่ามีการกด [Off] หรือไม่	กด [Auto On] หรือ [Hand On] (ขึ้นอยู่กับโหมดการทำงาน)
	สัญญาณเริ่มต้นขาดหาย (สแตนด์บาย)	ตรวจสอบ *พารามิเตอร์ 5-10 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 18* เพื่อดูการตั้งค่าที่ถูกต้องสำหรับขั้วต่อ 18 ใช้ค่ามาตรฐานจากโรงงาน	ใช้สัญญาณสตาร์ทที่ถูกต้อง
	สัญญาณมอเตอร์ลื่นไหลทำงาน (ลื่นไหล)	ตรวจสอบ *พารามิเตอร์ 5-12 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 27* เพื่อดูการตั้งค่าที่ถูกต้องสำหรับขั้วต่อ 27 (ใช้การตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน)	จ่ายไฟ 24 V บนขั้วต่อ 27 หรือตั้งโปรแกรมขั้วต่อนี้เป็น *[0] ไม่มีการทำงาน*
	แหล่งสัญญาณอ้างอิงผิด	ตรวจสอบสัญญาณอ้างอิง: ● หน้าเครื่อง ● ค่าอ้างอิงจากระยะไกล หรือบัส? ● ค่าอ้างอิงที่กำหนดล่วงหน้าทำงาน? ● การเชื่อมต่อขั้วต่อถูกต้อง? ● การสเกลของขั้วต่อถูกต้อง? ● สัญญาณอ้างอิงสามารถใช้ได้?	ตั้งค่าโปรแกรมให้ถูกต้อง ตรวจสอบ *พารามิเตอร์ 3-13 จุดที่ใช้อ้างอิง* ตั้งค่าอ้างอิงที่กำหนดล่วงหน้าให้ทำงานใน *กลุ่มพารามิเตอร์ 3-1* ค่าอ้างอิง* ตรวจสอบว่าการเดินสายไฟให้ถูกต้อง ตรวจสอบการสเกลของขั้วต่อ ตรวจสอบสัญญาณอ้างอิง

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

อาการ	สาเหตุที่เป็นไปได้	การทดสอบ	ทางแก้
มอเตอร์หมุน-ผิดทิศทาง	จำกัดทิศทางการหมุนของมอเตอร์	ตรวจสอบว่า *พารามิเตอร์ 4-10 กำหนดทิศทาง-การหมุนมอเตอร์*ได้รับการโปรแกรมอย่างถูกต้อง	ตั้งค่าโปรแกรมให้ถูกต้อง
	สัญญาณการผกผันทำงาน	ตรวจสอบว่าคำสั่งการผกผันถูกโปรแกรมสำหรับ-ขั้วต่อใน *กลุ่มพารามิเตอร์ 5-1* อินพุทดิจิตัล*	สัญญาณการผกผันถูกยกเลิกทำงาน
	การเชื่อมต่อเฟสมอเตอร์ผิด	–	ดู *บท 7.3.1 ค่าเตือน - การสตาร์ทมอเตอร์*
มอเตอร์-ทำงานไม่ถึง-ความเร็วสูงสุด	ตั้งขีดจำกัดความถี่ผิด	ตรวจสอบขีดจำกัดเอาท์พุทใน *พารามิเตอร์ 4-13 กำหนดความเร็วสูงสุดมอเตอร์*, *พารามิเตอร์ 4-14 ขีดจำกัดด้านสูงของความเร็ว-มอเตอร์ [Hz]* และ *พารามิเตอร์ 4-19 ตั้งความถี่-สูงสุดของมอเตอร์*	ตั้งโปรแกรมขีดจำกัดให้ถูกต้อง
	สัญญาณอินพุทค่าอ้างอิงไม่ได้-สเกลอย่างถูกต้อง	ตรวจสอบการสเกลสัญญาณอินพุทค่าอ้างอิงใน *กลุ่มพารามิเตอร์ 6-0* อิน/เอาท์พุทอนา* และ *กลุ่มพารามิเตอร์ 3-1* ค่าอ้างอิง*	ตั้งค่าโปรแกรมให้ถูกต้อง
ความเร็ว-มอเตอร์ไม่-คงที่	อาจเป็นที่การตั้งค่าพารามิเตอร์-ไม่ถูกต้อง	ตรวจสอบการตั้งค่าของพารามิเตอร์ของมอเตอร์-ทั้งหมด รวมถึงการตั้งค่าการชดเชยมอเตอร์-ทั้งหมด สำหรับการทำงานแบบวงรอบปิด ตรวจ-สอบการตั้งค่า PID	ตรวจสอบการตั้งค่าใน *กลุ่มพารามิเตอร์ 1-6* การตั้งค่าตาม โหลด* สำหรับการทำงานแบบ-วงรอบปิด ตรวจสอบการตั้งค่าใน *กลุ่ม-พารามิเตอร์ 20-0* การป้อนกลับ*
มอเตอร์-ทำงานไม่ราบ-เรียบ	อาจเป็นเพราะสร้างสนามแม่เหล็ก-มากเกินไป	ตรวจสอบว่ามีการตั้งค่ามอเตอร์ไม่ถูกต้องหรือไม่-ในพารามิเตอร์ของมอเตอร์ทั้งหมด	ตรวจสอบการตั้งค่ามอเตอร์ใน *กลุ่ม-พารามิเตอร์ 1-2* ข้อมูลมอเตอร์, 1-3* ข้อมูลมอเตอร์ขั้นสูง* และ *1-5* การตั้งค่าไม่-ขึ้นกับโหลด*
มอเตอร์ไม่-เบรค	อาจเป็นที่การตั้งค่าไม่ถูกต้องใน-พารามิเตอร์เบรค เวลาที่ใช้ใน-การลดความเร็วอาจสั้นเกินไป	ตรวจสอบพารามิเตอร์ของเบรค ตรวจสอบการตั้ง-ค่าเวลาที่ใช้ในการเปลี่ยนความเร็ว	ตรวจสอบ *กลุ่มพารามิเตอร์ 2-0* คุมเบรค DC* และ *3-0* ขีดอ้างอิง*
ฟิวส์กำลังไฟ-ขาด	ลัดวงจรระหว่างเฟส	มอเตอร์หรือแผงควบคุมมีการลัดวงจรระหว่างเฟส ตรวจสอบมอเตอร์และแผงเฟสเพื่อหาจุดลัดวงจร	แก้ไขการลัดวงจรใดๆ ที่ตรวจพบ
	มอเตอร์รับโหลดเกิน	มอเตอร์มีการรับโหลดเกินสำหรับการใช้งาน	สตาร์ทเครื่องและตรวจสอบกระแสของ-มอเตอร์ว่าอยู่ภายในค่าจำเพาะหรือไม่ หาก-กระแสของมอเตอร์เกินค่ากระแสโหลดเต็มที่-บนข้อมูลป้ายชื่อ มอเตอร์สามารถทำงานได้-ต่อเมื่อโหลดถูกลดลงเท่านั้น อ่านข้อมูล-จำเพาะสำหรับการใช้งาน
	การเชื่อมต่อหลวม	ดำเนินการตรวจสอบก่อนสตาร์ท เพื่อหาส่วนที่-เชื่อมต่อหลวม	ขันการเชื่อมต่อที่หลวมให้แน่น
กระแสไฟ-หลักไม่สมดุล-เกินกว่า 3%	ปัญหากับแหล่งจ่ายไฟหลัก (ดูรายละเอียดใน *สัญญาณเตือน 4, เฟสหลักหายไป*)	สลับสายกำลังอินพุท 1 ตำแหน่ง: A ไป B, B ไป C, C ไป A	หากขาที่เกิดความไม่สมดุลเรียนตามสายนั้น-ไปด้วย แสดงว่าเป็นปัญหาของกำลังไฟ ตรวจสอบแหล่งจ่ายไฟหลัก
	ปัญหากับชุดขับ AC	หมุนเวียนสายกำลังอินพุทไปยังชุดขับ AC 1 ตำแหน่ง: A ไป B, B ไป C, C ไป A	หากขาที่เกิดความไม่สมดุลยังอยู่ที่ขั้วต่ออิน-พุทเดิม แสดงว่าเป็นปัญหาที่ชุดขับ AC ติดต่อซัพพลายเออร์
ความไม่-สมดุลของ-กระแส-มอเตอร์เกิน-กว่า 3%	ปัญหาของมอเตอร์หรือการเดิน-สายไฟมอเตอร์	สลับสายเอาท์พุทมอเตอร์ 1 ตำแหน่ง: U ไป V, V ไป W, W ไป U	หากขาที่เกิดความไม่สมดุลเรียนตามสายไฟ-ด้วย แสดงว่าเป็นปัญหาของมอเตอร์หรือการ-เดินสายไฟมอเตอร์ ตรวจสอบมอเตอร์และ-การเดินสายมอเตอร์
	ปัญหากับชุดขับ AC	สลับสายเอาท์พุทมอเตอร์ 1 ตำแหน่ง: U ไป V, V ไป W, W ไป U	หากขาที่เกิดความไม่สมดุลยังอยู่ที่ขั้วต่อเอา-ท์พุทเดียวกัน แสดงว่าเป็นปัญหาที่เครื่อง ติดต่อซัพพลายเออร์
ปัญหาในการ-เร่งความเร็ว-ชุดขับ AC	ป้อนข้อมูลมอเตอร์ไม่ถูกต้อง	หากมีค่าเตือนหรือสัญญาณเตือนเกิดขึ้น ดู *บท 9.5 รายการค่าเตือนและสัญญาณเตือน* ตรวจสอบว่าป้อนข้อมูลมอเตอร์ถูกต้อง	เพิ่มเวลาที่ใช้ในการเพิ่มความเร็วใน *พารามิเตอร์ 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time* เพิ่มขีดจำกัดกระแสใน *พารามิเตอร์ 4-18 Current Limit* เพิ่มขีด-จำกัดแรงบิดใน *พารามิเตอร์ 4-16 Torque Limit Motor Mode*

9

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

อาการ	สาเหตุที่เป็นไปได้	การทดสอบ	ทางแก้
ปัญหาในการ-ลดความเร็ว-ชุดขับ AC	ป้อนข้อมูลมอเตอร์ไม่ถูกต้อง	หากมีคำเตือนหรือสัญญาณเตือนเกิดขึ้น ดู *บท 9.5 รายการคำเตือนและสัญญาณเตือน* ตรวจสอบว่าป้อนข้อมูลมอเตอร์ถูกต้อง	เพิ่มเวลาที่ใช้เปลี่ยนความเร็วลงใน *พารามิเตอร์ 3-42 Ramp 1 Ramp Down Time* เปิดใช้งานการควบคุมแรงดันเกินใน *พารามิเตอร์ 2-17 Over-voltage Control*

ตาราง 9.5 การแก้ไขปัญหา

9

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

10 ข้อมูลจำเพาะ

10.1 ข้อมูลทางไฟฟ้า

10.1.1 ข้อมูลไฟฟ้าสำหรับกรอบหุ้ม D1h–D4h, 3x200–240 V

VLT® AutomationDrive FC 302	**N45K**		**N55K**	
โหลดเกินปกติ/สูง (โหลดเกินสูง = 150%ของกระแสในช่วง 60 วินาที โหลดเกินปกติ = 110%ของกระแสในช่วง 60 วินาที)	**HO**	**NO**	**HO**	**NO**
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 230 V [kW]	45	55	55	75
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 230 V [hp]	60	75	75	100
ขนาดกรอบหุ้ม	**D1h/D3h**			
กระแสเอาท์พุท (3 เฟส)				
ต่อเนื่อง (ที่ 230 V) [A]	160	190	190	240
ชั่วขณะ (โหลดเกิน 60 วินาที) (ที่ 230 V) [A]	240	209	285	264
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 230 V) [kVA]	64	76	76	96
กระแสอินพุทสูงสุด				
ต่อเนื่อง (ที่ 230V) [A]	154	183	183	231
จำนวนและขนาดสายเคเบิลสูงสุดต่อเฟส				
สายไฟหลัก, มอเตอร์, เบรค และการแบ่งโหลด [mm^2 (AWG)]	2x95 (2x3/0)		2x95 (2x3/0)	
ฟิวส์หลักภายนอกสูงสุด [A][1)]	315		350	
ค่าประเมินของกำลังสูญเสียที่ 230 V [W][2), 3)]	1482	1505	1794	2398
ประสิทธิภาพ[3)]	0.97		0.97	
ความถี่เอาท์พุท [Hz]	0–590		0–590	
ตัดการทำงานแผ่นระบายความร้อนร้อนเกิน [°C (°F)]	110 (230)		110 (230)	
ตัดการทำงานการ์ดควบคุมร้อนเกิน [°C (°F)]	75 (167)		75 (167)	

ตาราง 10.1 ข้อมูลไฟฟ้าสำหรับกรอบหุ้ม D1h/D3h, แหล่งจ่ายไฟสายหลัก 3x200–240 V AC

1) สำหรับพิกัดฟิวส์ ดู บท 10.7 ฟิวส์และเซอร์กิตเบรกเกอร์

2) กำลังสูญเสียทั่วไปคือที่สภาวะโหลดปกติและคาดว่าจะอยู่ภายในช่วง ±15% (ความคลาดเคลื่อนที่ยอมรับได้สัมพันธ์กับแรงดันและสภาพสายเคเบิลที่ต่างกัน) ค่าต่างๆ เหล่านี้ขึ้นอยู่กับประสิทธิภาพมอเตอร์ทั่วไป (IE2/IE3 border line) มอเตอร์ที่มีประสิทธิภาพต่ำกว่าจะเพิ่มกำลังสูญเสียในชุดขับ ใช้สำหรับการกำหนดขนาดของตัวระบายความร้อนชุดขับ หากความถี่การสวิตชิ่งสูงกว่าการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน การสูญเสียกำลังเพิ่มขึ้น LCP และการสิ้นเปลืองพลังงานการ์ดควบคุมทั่วไปจะถูกรวมไว้ด้วย สำหรับข้อมูลการสูญเสียกำลังตาม EN 50598-2 ดูที่ www.danfoss.com/vltenergyefficiency. อุปกรณ์เสริมและโหลดของลูกค้าอาจเพิ่มถึง 30 W ในการสูญเสียนี้ แม้ว่าโดยทั่วไปการ์ดควบคุมโหลดเต็มกำลังและอุปกรณ์เสริมสำหรับสล็อต A และ B แต่ละสล็อต จะเพิ่มเพียง 4 W

3) วัดโดยใช้สายเคเบิลมอเตอร์ 5 ม. (16.4 ฟุต) แบบชีลด์ ที่โหลดที่พิกัดและความถี่ที่พิกัด ประสิทธิภาพวัดที่กระแสปกติ สำหรับชั้นประสิทธิภาพด้านพลังงาน ดู บท 10.4 สภาวะแวดล้อม. สำหรับการสูญเสียโหลดบางส่วน ดู www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

VLT® AutomationDrive FC 302	N75K		N90K		N110		N150	
โหลดเกินปกติ/สูง (โหลดเกินสูง = 150%ของกระแสในช่วง 60 วินาที โหลดเกินปกติ = 110%ของกระแสในช่วง 60 วินาที)	**HO**	**NO**	**HO**	**NO**	**HO**	**NO**	**HO**	**NO**
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 230 V [kW]	75	90	90	110	110	150	150	160
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 230 V [hp]	100	120	120	150	150	200	200	215
ขนาดกรอบหุ้ม	**D2h/D4h**							
กระแสเอาท์พุท (3 เฟส)								
ต่อเนื่อง (ที่ 230 V) [A]	240	302	302	361	361	443	443	535
ชั่วขณะ (โหลดเกิน 60 วินาที) (ที่ 230 V) [A]	360	332	453	397	542	487	665	589
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 230 V) [kVA]	96	120	120	144	144	176	176	213
กระแสอินพุทสูงสุด								
ต่อเนื่อง (ที่ 230 V) [A]	231	291	291	348	348	427	427	516
จำนวนและขนาดสายเคเบิลสูงสุดต่อเฟส								
สายไฟหลัก, มอเตอร์, เบรค และการแบ่งโหลด [mm² (AWG)]	2x185 (2x400 mcm)		2x185 (2x400 mcm)		2x185 (2x400 mcm)		2x185 (2x400 mcm)	
ฟิวส์หลักภายนอกสูงสุด [A][1)]	400		550		630		800	
ค่าประเมินของกำลังสูญเสียที่ 230 V [W][2), 3)]	1990	2623	2613	3284	3195	4117	4103	5209
ประสิทธิภาพ[3)]	0.97		0.97		0.97		0.97	
ความถี่เอาท์พุท [Hz]	0–590		0–590		0–590		0–590	
ตัดการทำงานแผ่นระบายความร้อนร้อนเกิน [°C (°F)]	110 (230)		110 (230)		110 (230)		110 (230)	
ตัดการทำงานการ์ดควบคุมร้อนเกิน [°C (°F)]	80 (176)		80 (176)		80 (176)		80 (176)	

ตาราง 10.2 ข้อมูลไฟฟ้าสำหรับกรอบหุ้ม D2h/D4h, แหล่งจ่ายไฟสายหลัก 3x200–240 V AC

1) สำหรับพิกัดฟิวส์ ดู บท 10.7 ฟิวส์และเซอร์กิตเบรกเกอร์

2) กำลังสูญเสียทั่วไปคือที่สภาวะโหลดปกติและคาดว่าจะอยู่ภายในช่วง ±15% (ความคลาดเคลื่อนที่ยอมรับได้สัมพันธ์กับแรงดันและสภาพสายเคเบิลที่ต่างกัน) ค่าต่างๆ เหล่านี้ขึ้นอยู่กับประสิทธิภาพมอเตอร์ทั่วไป (IE2/IE3 border line) มอเตอร์ที่มีประสิทธิภาพต่ำกว่าจะเพิ่มกำลังสูญเสียในชุดขับใช้สำหรับการกำหนดขนาดของตัวระบายความร้อนชุดขับ หากความถี่การสวิตซึ่งสูงกว่าการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน การสูญเสียกำลังเพิ่มขึ้น LCP และการสิ้นเปลืองพลังงานการ์ดควบคุมทั่วไปจะถูกรวมไว้ด้วย สำหรับข้อมูลการสูญเสียกำลังตาม EN 50598-2 ดูที่ www.danfoss.com/vltenergyefficiency. อุปกรณ์เสริมและโหลดของลูกค้าอาจเพิ่มถึง 30 W ในการสูญเสียนี้ แม้ว่าโดยทั่วไปการ์ดควบคุมโหลดเต็มกำลังและอุปกรณ์เสริมสำหรับสล็อต A และ B แต่ละสล็อต จะเพิ่มเพียง 4 W

3) วัดโดยใช้สายเคเบิลมอเตอร์ 5 ม. (16.4 ฟุต) แบบชีลด์ ที่โหลดที่พิกัดและความถี่ที่พิกัด ประสิทธิภาพวัดที่กระแสปกติ สำหรับชั้นประสิทธิภาพด้านพลังงาน ดู บท 10.4 สภาวะแวดล้อม. สำหรับการสูญเสียโหลดบางส่วน ดู www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

10

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

10.1.2 ข้อมูลไฟฟ้าสำหรับกรอบหุ้ม D1h–D8h, 3x380–500 V

VLT® AutomationDrive FC 302	N90K		N110		N132	
โหลดเกินปกติ/สูง (โหลดเกินสูง = 150%ของกระแสในช่วง 60 วินาที โหลดเกินปกติ = 110%ของกระแสในช่วง 60 วินาที)	**HO**	**NO**	**HO**	**NO**	**HO**	**NO**
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 400 V [kW]	90	110	110	132	132	160
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 460 V [hp]	125	150	150	200	200	250
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 500 V [kW]	110	132	132	160	160	200
ขนาดกรอบหุ้ม	**D1h/D3h/D5h/D6h**					
กระแสเอาท์พุท (3 เฟส)						
ต่อเนื่อง (ที่ 400 V) [A]	177	212	212	260	260	315
ขั้วขณะ (โหลดเกิน 60 วินาที) (ที่ 400 V)[A]	266	233	318	286	390	347
ต่อเนื่อง (ที่ 460/500 V) [A]	160	190	190	240	240	302
ขั้วขณะ (โหลดเกิน 60 วินาที) (ที่ 460/500 V) [kVA]	240	209	285	264	360	332
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 400 V) [kVA]	123	147	147	180	180	218
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 460 V) [kVA]	127	151	151	191	191	241
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 500 V) [kVA]	139	165	165	208	208	262
กระแสอินพุทสูงสุด						
ต่อเนื่อง (ที่ 400 V) [A]	171	204	204	251	251	304
ต่อเนื่อง (ที่ 460/500 V) [A]	154	183	183	231	231	291
จำนวนและขนาดสายเคเบิลสูงสุดต่อเฟส						
- สายไฟหลัก, มอเตอร์, เบรค และการแบ่งโหลด [mm^2 (AWG)]	2x95 (2x3/0)		2x95 (2x3/0)		2x95 (2x3/0)	
ฟิวส์หลักภายนอกสูงสุด [A][1)]	315		350		400	
ค่าประเมินของกำลังสูญเสียที่ 400 V [W][2), 3)]	2031	2559	2289	2954	2923	3770
ค่าประเมินของกำลังสูญเสียที่ 460 V [W][2), 3)]	1828	2261	2051	2724	2689	3628
ประสิทธิภาพ[3)]	0.98		0.98		0.98	
ความถี่เอาท์พุท [Hz]	0–590		0–590		0–590	
ตัดการทำงานแผ่นระบายความร้อนร้อนเกิน [°C (°F)]	110 (230)		110 (230)		110 (230)	
ตัดการทำงานการ์ดควบคุมร้อนเกิน [°C (°F)]	75 (167)		75 (167)		75 (167)	

ตาราง 10.3 ข้อมูลไฟฟ้าสำหรับกรอบหุ้ม D1h/D3h/D5h/D6h, แหล่งจ่ายไฟสายหลัก 3x380–500 V AC

1) สำหรับพิกัดฟิวส์ ดู บท 10.7 ฟิวส์และเซอร์กิตเบรกเกอร์

2) กำลังสูญเสียทั่วไปคือที่สภาวะโหลดปกติและคาดว่าจะอยู่ภายในช่วง ±15% (ความคลาดเคลื่อนที่ยอมรับได้สัมพันธ์กับแรงดันและสภาพสายเคเบิลที่ต่างกัน) ค่าต่างๆ เหล่านี้ขึ้นอยู่กับประสิทธิภาพมอเตอร์ทั่วไป (IE2/IE3 border line) มอเตอร์ที่มีประสิทธิภาพต่ำกว่าจะเพิ่มกำลังสูญเสียในชุดขับใช้สำหรับการกำหนดขนาดของตัวระบายความร้อนชุดขับ หากความถี่การสวิตชิ่งสูงกว่าการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน การสูญเสียกำลังเพิ่มขึ้น LCP และการสิ้นเปลืองพลังงานการ์ดควบคุมทั่วไปจะถูกรวมไว้ด้วย สำหรับข้อมูลการสูญเสียกำลังตาม EN 50598-2 ดูที่ www.danfoss.com/vltenergyefficiency. อุปกรณ์เสริมและโหลดของลูกค้าอาจเพิ่มถึง 30 W ในการสูญเสียนี้ แม้ว่าโดยทั่วไปการ์ดควบคุมโหลดเต็มกำลังและอุปกรณ์เสริมสำหรับสล็อต A และ B แต่ละสล็อต จะเพิ่มเพียง 4 W

3) วัดโดยใช้สายเคเบิลมอเตอร์ 5 ม. (16.4 ฟุต) แบบชีลด์ ที่โหลดที่พิกัดและความถี่ที่พิกัด ประสิทธิภาพวัดที่กระแสปกติ สำหรับชั้นประสิทธิภาพด้านพลังงาน ดู บท 10.4 สภาวะแวดล้อม. สำหรับการสูญเสียโหลดบางส่วน ดู www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

VLT® AutomationDrive FC 302	N160		N200		N250	
โหลดเกินปกติ/สูง (โหลดเกินสูง = 150%ของกระแสในช่วง 60 วินาที โหลดเกินปกติ = 110%ของกระแสในช่วง 60 วินาที)	**HO**	**NO**	**HO**	**NO**	**HO**	**NO**
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 400 V [kW]	160	200	200	250	250	315
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 460 V [hp]	250	300	300	350	350	450
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 500 V [kW]	200	250	250	315	315	355
ขนาดกรอบหุ้ม	**D2h/D4h/D7h/D8h**					
กระแสเอาท์พุท (3 เฟส)						
ต่อเนื่อง (ที่ 400 V) [A]	315	395	395	480	480	588
ขั้วขณะ (โหลดเกิน 60 วินาที) (ที่ 400 V)[A]	473	435	593	528	720	647
ต่อเนื่อง (ที่ 460/500 V) [A]	302	361	361	443	443	535
ขั้วขณะ (โหลดเกิน 60 วินาที) (ที่ 460/500 V) [kVA]	453	397	542	487	665	589
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 400 V) [kVA]	218	274	274	333	333	407
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 460 V) [kVA]	241	288	288	353	353	426
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 500 V) [kVA]	262	313	313	384	384	463
กระแสอินพุทสูงสุด						
ต่อเนื่อง (ที่ 400 V) [A]	304	381	381	463	463	567
ต่อเนื่อง (ที่ 460/500 V) [A]	291	348	348	427	427	516
จำนวนและขนาดสายเคเบิลสูงสุดต่อเฟส						
- สายไฟหลัก, มอเตอร์, เบรค และการแบ่งโหลด [mm^2 (AWG)]	2x185 (2x400 mcm)		2x185 (2x400 mcm)		2x185 (2x400 mcm)	
ฟิวส์หลักภายนอกสูงสุด [A][1)]	550		630		800	
ค่าประเมินของกำลังสูญเสียที่ 400 V [W][2), 3)]	3093	4116	4039	5137	5004	6674
ค่าประเมินของกำลังสูญเสียที่ 460 V [W][2), 3)]	2872	3569	3575	4566	4458	5714
ประสิทธิภาพ[3)]	0.98		0.98		0.98	
ความถี่เอาท์พุท [Hz]	0–590		0–590		0–590	
ตัดการทำงานแผ่นระบายความร้อนร้อนเกิน [°C (°F)]	110 (230)		110 (230)		110 (230)	
ตัดการทำงานการ์ดควบคุมร้อนเกิน [°C (°F)]	80 (176)		80 (176)		80 (176)	

ตาราง 10.4 ข้อมูลไฟฟ้าสำหรับกรอบหุ้ม D2h/D4h/D7h/D8h, แหล่งจ่ายไฟสายหลัก 3x380–500 V AC

1) สำหรับพิกัดฟิวส์ ดู บท 10.7 ฟิวส์และเซอร์กิตเบรกเกอร์

2) กำลังสูญเสียทั่วไปคือที่สภาวะโหลดปกติและคาดว่าจะอยู่ภายในช่วง ±15% (ความคลาดเคลื่อนที่ยอมรับได้สัมพันธ์กับแรงดันและสภาพสายเคเบิลที่ต่างกัน) ค่าต่างๆ เหล่านี้ขึ้นอยู่กับประสิทธิภาพมอเตอร์ทั่วไป (IE2/IE3 border line) มอเตอร์ที่มีประสิทธิภาพต่ำกว่าจะเพิ่มกำลังสูญเสียในชุดขับใช้สำหรับการกำหนดขนาดของตัวระบายความร้อนชุดขับ หากความถี่การสวิตชิ่งสูงกว่าการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน การสูญเสียกำลังเพิ่มขึ้น LCP และการสิ้นเปลืองพลังงานการ์ดควบคุมทั่วไปจะถูกรวมไว้ด้วย สำหรับข้อมูลการสูญเสียกำลังตาม EN 50598-2 ดูที่ www.danfoss.com/vltenergyefficiency. อุปกรณ์เสริมและโหลดของลูกค้าอาจเพิ่มถึง 30 W ในการสูญเสียนี้ แม้ว่าโดยทั่วไปการ์ดควบคุมโหลดเต็มกำลังและอุปกรณ์เสริมสำหรับสล็อต A และ B แต่ละสล็อต จะเพิ่มเพียง 4 W

3) วัดโดยใช้สายเคเบิลมอเตอร์ 5 ม. (16.4 ฟุต) แบบชีลด์ ที่โหลดที่พิกัดและความถี่ที่พิกัด ประสิทธิภาพวัดที่กระแสปกติ สำหรับชั้นประสิทธิภาพด้านพลังงาน ดู บท 10.4 สภาวะแวดล้อม. สำหรับการสูญเสียโหลดบางส่วน ดู www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

10.1.3 ข้อมูลไฟฟ้าสำหรับกรอบหุ้ม D1h–D8h, 3x525–690 V

VLT® AutomationDrive FC 302	N55K		N75K		N90K		N110		N132	
โหลดเกินปกติ/สูง (โหลดเกินสูง = 150%ของกระแสในช่วง 60 วินาที โหลดเกินปกติ = 110%ของกระแสในช่วง 60 วินาที)	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 525 V [kW]	45	55	55	75	75	90	90	110	110	132
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 575 V [hp]	60	75	75	100	100	125	125	150	150	200
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 690 V [kW]	55	75	75	90	90	110	110	132	132	160
ขนาดกรอบหุ้ม	**D1h/D3h/D5h/D6h**									
กระแสเอาท์พุท (3 เฟส)										
ต่อเนื่อง (ที่ 525 V) [A]	76	90	90	113	113	137	137	162	162	201
ชั่วขณะ (โหลดเกิน 60 วินาที) (ที่ 525 V) [A]	114	99	135	124	170	151	206	178	243	221
ต่อเนื่อง (ที่ 575/690 V) [A]	73	86	86	108	108	131	131	155	155	192
ชั่วขณะ (โหลดเกิน 60 วินาที) (ที่ 575/690 V) [A]	110	95	129	119	162	144	197	171	233	211
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 525 V) [kVA]	69	82	82	103	103	125	125	147	147	183
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 575 V) [kVA]	73	86	86	108	108	131	131	154	154	191
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 690 V) [kVA]	87	103	103	129	129	157	157	185	185	230
กระแสอินพุทสูงสุด										
ต่อเนื่อง (ที่ 525 V) [A]	74	87	87	109	109	132	132	156	156	193
ต่อเนื่อง (ที่ 575/690 V)	70	83	83	104	104	126	126	149	149	185
จำนวนและขนาดสายเคเบิลสูงสุดต่อเฟส										
- สายไฟหลัก, มอเตอร์, เบรค และการแบ่งโหลด [mm^2 (AWG)]	2x95 (2x3/0)		2x95 (2x3/0)		2x95 (2x3/0)		2x95 (2x3/0)		2x95 (2x3/0)	
ฟิวส์หลักภายนอกสูงสุด [A][1)]	160		315		315		315		315	
ค่าประเมินของกำลังสูญเสียที่ 575 V [W][2), 3)]	1098	1162	1162	1428	1430	1740	1742	2101	2080	2649
ค่าประเมินของกำลังสูญเสียที่ 690 V [W][2), 3)]	1057	1204	1205	1477	1480	1798	1800	2167	2159	2740
ประสิทธิภาพ[3)]	0.98		0.98		0.98		0.98		0.98	
ความถี่เอาท์พุท [Hz]	0–590		0–590		0–590		0–590		0–590	
ตัดการทำงานแผ่นระบายความร้อนร้อนเกิน [°C (°F)]	110 (230)		110 (230)		110 (230)		110 (230)		110 (230)	
ตัดการทำงานการ์ดควบคุมร้อนเกิน [°C (°F)]	75 (167)		75 (167)		75 (167)		75 (167)		75 (167)	

ตาราง 10.5 ข้อมูลไฟฟ้าสำหรับกรอบหุ้ม D1h/D3h/D5h/D6h, แหล่งจ่ายไฟสายหลัก 3x525–690 V AC

1) สำหรับพิกัดฟิวส์ ดู บท 10.7 ฟิวส์และเซอร์กิตเบรกเกอร์

2) กำลังสูญเสียทั่วไปคือที่สภาวะโหลดปกติและคาดว่าจะอยู่ภายในช่วง ±15% (ความคลาดเคลื่อนที่ยอมรับได้สัมพันธ์กับแรงดันและสภาพสายเคเบิลที่ต่างกัน) ค่าต่างๆ เหล่านี้ขึ้นอยู่กับประสิทธิภาพมอเตอร์ทั่วไป (IE2/IE3 border line) มอเตอร์ที่มีประสิทธิภาพต่ำกว่าจะเพิ่มกำลังสูญเสียในชุดขับใช้สำหรับการกำหนดขนาดของตัวระบายความร้อนชุดขับ หากความถี่การสวิตชิ่งสูงกว่าการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน การสูญเสียกำลังเพิ่มขึ้น LCP และการสิ้นเปลืองพลังงานการ์ดควบคุมทั่วไปจะถูกรวมไว้ด้วย สำหรับข้อมูลการสูญเสียกำลังตาม EN 50598-2 ดูที่ www.danfoss.com/vltenergyefficiency. อุปกรณ์เสริมและโหลดของลูกค้าอาจเพิ่มถึง 30 W ในการสูญเสียนี้ แม้ว่าโดยทั่วไปการ์ดควบคุมโหลดเต็มกำลังและอุปกรณ์เสริมสำหรับสล็อต A และ B แต่ละสล็อต จะเพิ่มเพียง 4 W

3) วัดโดยใช้สายเคเบิลมอเตอร์ 5 ม. (16.4 ฟุต) แบบชีลด์ ที่โหลดที่พิกัดและความถี่ที่พิกัด ประสิทธิภาพวัดที่กระแสปกติ สำหรับชั้นประสิทธิภาพด้านพลังงาน ดู บท 10.4 สภาวะแวดล้อม. สำหรับการสูญเสียโหลดบางส่วน ดู www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

10

VLT® AutomationDrive FC 302	N160		N200		N250		N315	
โหลดเกินปกติ/สูง (โหลดเกินสูง = 150%ของกระแสในช่วง 60 วินาที โหลดเกินปกติ = 110%ของกระแสในช่วง 60 วินาที)	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 525 V [kW]	132	160	160	200	200	250	250	315
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 575 V [hp]	200	250	250	300	300	350	350	400
เอาท์พุทที่เพลาทั่วไปที่ 690 V [kW]	160	200	200	250	250	315	315	400
ขนาดกรอบหุ้ม	**D2h/D4h/D7h/D8h**							
กระแสเอาท์พุท (3 เฟส)								
ต่อเนื่อง (ที่ 525 V) [A]	201	253	253	303	303	360	360	418
ชั่วขณะ (โหลดเกิน 60 วินาที) (ที่ 525 V)[A]	301	278	380	333	455	396	540	460
ต่อเนื่อง (ที่ 575/690 V) [A]	192	242	242	290	290	344	344	400
ชั่วขณะ (โหลดเกิน 60 วินาที) (ที่ 575/690 V) [A]	288	266	363	319	435	378	516	440
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 525 V) [kVA]	183	230	230	276	276	327	327	380
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 575 V) [kVA]	191	241	241	289	289	343	343	398
ต่อเนื่อง kVA (ที่ 575/690 V) [kVA]	229	289	289	347	347	411	411	478
กระแสอินพุทสูงสุด								
ต่อเนื่อง (ที่ 525 V) [A]	193	244	244	292	292	347	347	403
ต่อเนื่อง (ที่ 575/690 V)	185	233	233	279	279	332	332	385
จำนวนและขนาดสายเคเบิลสูงสุดต่อเฟส								
- สายไฟหลัก, มอเตอร์, เบรค และการแบ่งโหลด [mm^2 (AWG)]	2x185 (2x400)		2x185 (2x400)		2x185 (2x400)		2x185 (2x400)	
ฟิวส์หลักภายนอกสูงสุด [A][1)]	550		550		550		550	
ค่าประเมินของกำลังสูญเสียที่ 575 V [W][2), 3)]	2361	3074	3012	3723	3642	4465	4146	5028
ค่าประเมินของกำลังสูญเสียที่ 690 V [W][2), 3)]	2446	3175	3123	3851	3771	4614	4258	5155
ประสิทธิภาพ[3)]	0.98		0.98		0.98		0.98	
ความถี่เอาท์พุท [Hz]	0–590		0–590		0–590		0–590	
ตัดการทำงานแผ่นระบายความร้อนร้อนเกิน [°C (°F)]	110 (230)		110 (230)		110 (230)		110 (230)	
ตัดการทำงานการ์ดควบคุมร้อนเกิน [°C (°F)]	80 (176)		80 (176)		80 (176)		80 (176)	

ตาราง 10.6 ข้อมูลไฟฟ้าสำหรับกรอบหุ้ม D2h/D4h/D7h/D8h, แหล่งจ่ายไฟสายหลัก 3x525–690 V AC

1) สำหรับพิกัดฟิวส์ ดู บท 10.7 ฟิวส์และเซอร์กิตเบรกเกอร์

2) กำลังสูญเสียทั่วไปคือที่สภาวะโหลดปกติและคาดว่าจะอยู่ภายในช่วง ±15% (ความคลาดเคลื่อนที่ยอมรับได้สัมพันธ์กับแรงดันและสภาพสายเคเบิลที่ต่างกัน) ค่าต่างๆ เหล่านี้ขึ้นอยู่กับประสิทธิภาพมอเตอร์ทั่วไป (IE2/IE3 border line) มอเตอร์ที่มีประสิทธิภาพต่ำกว่าจะเพิ่มกำลังสูญเสียในชุดขับ ใช้สำหรับการกำหนดขนาดของตัวระบายความร้อนชุดขับ หากความถี่การสวิตชิ่งสูงกว่าการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน การสูญเสียกำลังเพิ่มขึ้น LCP และการสิ้นเปลืองพลังงานการ์ดควบคุมทั่วไปจะถูกรวมไว้ด้วย สำหรับข้อมูลการสูญเสียกำลังตาม EN 50598-2 ดูที่ www.danfoss.com/vltenergyefficiency. อุปกรณ์เสริมและโหลดของลูกค้าอาจเพิ่มถึง 30 W ในการสูญเสียนี้ แม้ว่าโดยทั่วไปการ์ดควบคุมโหลดเต็มกำลังและอุปกรณ์เสริมสำหรับสล็อต A และ B แต่ละสล็อต จะเพิ่มเพียง 4 W

3) วัดโดยใช้สายเคเบิลมอเตอร์ 5 ม. (16.4 ฟุต) แบบชีลด์ ที่โหลดที่พิกัดและความถี่ที่พิกัด ประสิทธิภาพวัดที่กระแสปกติ สำหรับชั้นประสิทธิภาพด้านพลังงาน ดู บท 10.4 สภาวะแวดล้อม. สำหรับการสูญเสียโหลดบางส่วน ดู www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

10.2 แหล่งจ่ายไฟสายหลัก

แหล่งจ่ายไฟสายหลัก (L1, L2, L3)

แรงดันแหล่งจ่ายไฟ	200–240 V, 380–500 V ±10%, 525–690 V ±10%

แรงดันไฟฟ้าสายหลักต่ำ/การลดลงของแรงดันไฟฟ้าสายหลัก (สำหรับ 380–500 V และ 525–690 V เท่านั้น): ระหว่างแรงดันไฟฟ้าสายหลักต่ำหรือการลดลงของแรงดันไฟฟ้าสายหลัก ชุดขับจะทำงานต่อไปจนกระทั่งแรงดันดีซีลิงค์ลดต่ำกว่าระดับหยุดต่ำสุด ซึ่งโดยปกติจะมีค่าต่ำลง 15% จากค่าแรงดันที่พิกัดต่ำสุดของชุดขับ การเปิดเครื่องและแรงบิดเต็มกำลังไม่สามารถทำได้เมื่อแรงดันไฟฟ้าสายหลักต่ำกว่า 10% จากแรงดันไฟฟ้าที่พิกัดไว้ต่ำสุดของชุดขับ

ความถี่ของแหล่งจ่ายไฟ	50/60 Hz ±5%
ความไม่สมดุลสูงสุดชั่วคราวระหว่างเฟสหลัก	3.0% ของแรงดันไฟฟ้าพิกัดของแหล่งจ่ายไฟ[1)]

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

ค่าตัวประกอบกำลังแท้จริง (λ)	≥0.9 ค่าที่ระบุที่โหลดพิกัด
ดีสเพลสเมนท์เพาเวอร์แฟคเตอร์ (cos φ) เกือบเท่ากับหนึ่ง	(>0.98)
การเปิดปิดแหล่งจ่ายไฟด้านเข้า L1, L2, L3 (การเปิดเครื่อง)	สูงสุด 1 ครั้ง/2 นาที
สภาพแวดล้อมตามมาตรฐาน EN60664-1	หมวดแรงดันไฟฟ้าเกิน III/ระดับมลภาวะ 2

ชุดขับนี้เหมาะสำหรับใช้ในวงจรที่มีความสามารถในการจ่ายกระแสไม่มากกว่า 100 kA พิกัดกระแสลัดวงจร (SCCR) ที่ 240/480/600 V

1) การคำนวณอ้างอิงจาก UL/IEC61800-3

10.3 เอาท์พุทมอเตอร์และข้อมูลแรงบิด

เอาท์พุทมอเตอร์ (U, V, W)	
แรงดันเอาท์พุท	0 - 100% ของแรงดันแหล่งจ่ายไฟ
ความถี่เอาท์พุท	0–590 Hz[1)]
ความถี่เอาท์พุทในโหมดฟลักซ์	0–300 Hz
การเปิดของเอาท์พุท	ไม่จำกัด
เวลาที่ใช้เปลี่ยนความเร็ว	0.01–3600 s

1) ขึ้นอยู่กับแรงดันไฟและไฟจ่าย

คุณลักษณะแรงบิด	
แรงบิดเริ่มต้น (แรงบิดคงที่)	สูงสุด 150% สำหรับ 60 s[1), 2)]
แรงบิดโอเวอร์โหลด (แรงบิดคงที่)	สูงสุด 150% สำหรับ 60 s[1), 2)]

1) เปอร์เซ็นต์เทียบกับกระแสที่ระบุของชุดขับ

2) หนึ่งครั้งทุก 10 นาที

10.4 สภาวะแวดล้อม

สภาพแวดล้อม	
กรอบหุ้ม D1h/D2h/D5h/D6h/D7h/D8h	IP21/ประเภท 1, IP54/ประเภท 12
กรอบหุ้ม D3h/D4h	IP20/โครงเครื่อง
การทดสอบการสั่น (มาตรฐาน/ทนทาน)	0.7 g/1.0 g
ความชื้นสัมพัทธ์	5–95% (IEC 721-3-3; คลาส 3K3 (ไม่ควบแน่น) ระหว่างการทำงาน)
สภาพแวดล้อมที่รุนแรง (IEC 60068-2-43) การทดสอบ H_2S	คลาส Kd
ก๊าซที่รุนแรง (IEC 60721-3-3)	คลาส 3C3
วิธีการทดสอบตาม IEC 60068-2-43	H2S (10 วัน)
อุณหภูมิแวดล้อม (ที่โหมดสวิตชิ่ง SFAVM)	
- ที่มีการลดพิกัด	สูงสุด 55 °C (131 °F)[1)]
- ที่มีกำลังเอาท์พุทเต็มที่ของมอเตอร์ EFF2 แบบทั่วไป (กระแสเอาท์พุทได้ถึง 90%)	สูงสุด 50 °C (122 °F)[1)]
- ที่กระแสเอาท์พุท FC ต่อเนื่องเต็มพิกัด	สูงสุด 45 °C (113 °F)[1)]
อุณหภูมิแวดล้อมต่ำสุดสำหรับการทำงานเต็มที่	0 °C (32 °F)
อุณหภูมิแวดล้อมต่ำสุดสำหรับการทำงานแบบลดสมรรถนะลง	-10 °C (14 °F)
อุณหภูมิระหว่างการเก็บ/ขนส่ง	-25 ถึง +65/70 °C (13 ถึง 149/158 °F)
ความสูงเหนือระดับน้ำทะเลสูงสุดโดยไม่มีการลดพิกัด	1000 ม. (3281 ฟุต)
ความสูงเหนือระดับน้ำทะเลสูงสุดโดยมีการลดพิกัด	3000 ม. (9842 ฟุต)

1) สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการลดพิกัด ดูคู่มือการออกแบบ

มาตรฐาน EMC, การแพร่กระจายคลื่นแม่เหล็กไฟฟ้า	EN 61800-3
มาตรฐาน EMC, ภูมิคุ้มกันสัญญาณ	EN 61800-3
ชั้นประสิทธิภาพด้านพลังงาน[1)]	IE2

1) กำหนดตาม EN 50598-2 ที่:

- *โหลดที่พิกัด*
- *ตัวแปลงความถี่ที่พิกัด 90%*
- *การตั้งค่าจากโรงงานของการสวิชชิ่งความถี่*
- *การตั้งค่าจากโรงงานของรูปแบบการสวิชชิ่ง*

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

10.5 ข้อมูลจำเพาะสายเคเบิล

ความยาวและขนาดหน้าตัดของสายเคเบิลควบคุม[1)]	
ความยาวของสายเคเบิลมอเตอร์สูงสุด, แบบชีลด์/ปลอกโลหะ	150 ม. (492 ฟุต)
ความยาวของสายเคเบิลมอเตอร์สูงสุด, แบบไม่ชีลด์/ไม่มีปลอกโลหะ	300 ม. (984 ฟุต)
ขนาดพื้นที่หน้าตัดสูงสุดของมอเตอร์ แหล่งจ่ายไฟหลัก, การแบ่งรับภาระโหลด และเบรค	ดู *บท 10.1 ข้อมูลทางไฟฟ้า*
ขนาดพื้นที่หน้าตัดสูงสุดของขั้วต่อส่วนควบคุม, สายแข็ง	1.5 มม.^{2}/16 AWG (2x0.75 มม.^{2})
ขนาดพื้นที่หน้าตัดสูงสุดของขั้วต่อสำหรับสายเคเบิลควบคุม, สายอ่อน	1 มม.^{2}/18 AWG
ขนาดพื้นที่หน้าตัดสูงสุดของขั้วต่อควบคุม, สายเคเบิลที่มีปลอกหุ้มแกน	0.5 มม.^{2}/20 AWG
ขนาดพื้นที่หน้าตัดต่ำสุดสำหรับขั้วต่อควบคุม	0.25 มม.^{2}/23 AWG

1) สำหรับสายเคเบิลไฟฟ้า โปรดดูตารางข้อมูลทางไฟฟ้าใน บท 10.1 ข้อมูลทางไฟฟ้า

10.6 อินพุท/เอาท์พุทส่วนควบคุมและข้อมูลควบคุม

อินพุทดิจิตัล	
อินพุทดิจิตัลที่สามารถตั้งโปรแกรมได้	4 (6)
หมายเลขขั้วต่อ	18, 19, 27[1)], 29[1)], 32, 33
ตรรกะ	PNP หรือ NPN
ระดับแรงดันไฟฟ้า	0–24 V DC
ระดับแรงดันไฟฟ้า, ตรรกะ 0 PNP	<5 V DC
ระดับแรงดันไฟฟ้า, ตรรกะ 1 PNP	>10 V DC
ระดับแรงดันไฟฟ้า, ตรรกะ 0 NPN	>19 V DC
ระดับแรงดันไฟฟ้า, ตรรกะ 1 NPN	<14 V DC
แรงดันไฟฟ้าสูงสุดที่อินพุท	28 V DC
ความต้านทานอินพุท, R_i	ประมาณ 4 kΩ

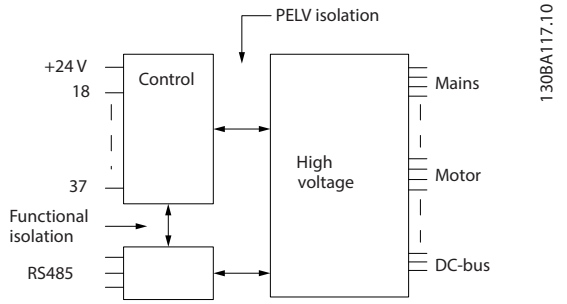
อินพุทดิจิตัลทั้งหมดถูกแยกส่วนทางไฟฟ้าจากแรงดันแหล่งจ่ายไฟ (PELV) และขั้วต่อแรงดันสูงอื่นๆ
1) สามารถตั้งโปรแกรมขั้วต่อ 27 และ 29 เป็นเอาท์พุทได้ด้วย

10

อินพุทอนาล็อก	
จำนวนอินพุทอนาล็อก	2
หมายเลขขั้วต่อ	53, 54
โหมด	แรงดันหรือกระแส
เลือกโหมด	สวิตช์ A53 และ A54
โหมดแรงดัน	สวิตช์ A53/A54 = (U)
ระดับแรงดันไฟฟ้า	-10 V ถึง +10 V (เปลี่ยนสเกลได้)
ความต้านทานอินพุท, R_i	ประมาณ 10 kΩ
แรงดันไฟฟ้าสูงสุด	±20 V
โหมดกระแส	สวิตช์ A53/A54 = (I)
ระดับกระแส	0/4 ถึง 20 mA (เปลี่ยนสเกลได้)
ความต้านทานอินพุท, R_i	ประมาณ 200 Ω Ω
กระแสสูงสุด	30 mA
ความละเอียดของอินพุทอนาล็อก	10 บิต (เครื่องหมาย +)
ความแม่นยำของอินพุทอนาล็อก	ความผิดพลาดสูงสุด 0.5% ของค่าเต็มสเกล
แบนวิดท์	100 Hz

อินพุทอนาล็อกถูกแยกส่วนทางไฟฟ้าจากแรงดันแหล่งจ่ายไฟ (PELV) และขั้วต่อแรงดันสูงอื่นๆ

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 10.1 การแยกโดด PELV

อินพุทแบบพัลส์	
อินพุทแบบพัลส์ที่สามารถตั้งโปรแกรมได้	2
หมายเลขขั้วต่อแบบพัลส์	29, 33
ความถี่สูงสุดที่ขั้วต่อ 29, 33 (ขับแบบพุช-พูล)	110 kHz
ความถี่สูงสุดที่ขั้วต่อ 29, 33 (โอเพนคอลเลคเตอร์)	5 kHz
ความถี่ต่ำสุดที่ขั้วต่อ 29, 33	4 Hz
ระดับแรงดันไฟฟ้า	ดู *อินพุทดิจิตัล* ใน *บท 10.6 อินพุท/เอาท์พุทส่วนควบคุมและข้อมูลควบคุม*
แรงดันไฟฟ้าสูงสุดที่อินพุท	28 V DC
ความต้านทานอินพุท, R_i	ประมาณ 4 kΩ
ความแม่นยำของอินพุทแบบพัลส์ (0.1 - 1 kHz)	ข้อผิดพลาดสูงสุด: 0.1 % ของค่าเต็มสเกล

เอาท์พุทอนาล็อก	
จำนวนเอาท์พุทอนาล็อกที่โปรแกรมได้	1
หมายเลขขั้วต่อ	42
ช่วงกระแสที่เอาท์พุทอนาล็อก	0/4–20 mA
โหลดสูงสุดของตัวต้านทานที่สามารถต่อร่วมที่เอาท์พุทอนาล็อก	500 Ω
ความแม่นยำที่เอาท์พุทอนาล็อก	ข้อผิดพลาดสูงสุด: 0.8% ของค่าเต็มสเกล
ความละเอียดของเอาท์พุทอนาล็อก	8 บิต

เอาท์พุทอนาล็อกถูกแยกทางไฟฟ้าจากแรงดันแหล่งจ่ายไฟ (PELV) และขั้วต่อแรงดันสูงอื่นๆ

การ์ดควบคุม, การสื่อสารแบบอนุกรม RS485	
หมายเลขขั้วต่อ	68 (P, TX+, RX+), 69 (N, TX-, RX-)
หมายเลขขั้วต่อ 61	จุดต่อร่วมสำหรับขั้วต่อ 68 และ 69

วงจรการสื่อสารแบบอนุกรม RS485 ทำงานแยกต่างหากจากวงจรส่วนกลางอื่นๆ และถูกแยกโดดทางไฟฟ้าจากแรงดันแหล่งจ่ายไฟ (PELV)

เอาท์พุทดิจิตัล	
เอาท์พุทดิจิตัล/เอาท์พุทพัลส์ที่สามารถตั้งโปรแกรมได้	2
หมายเลขขั้วต่อ	27, 29[1)]
ระดับแรงดันที่เอาท์พุทดิจิตัล/ความถี่	0–24 V
กระแสเอาท์พุทสูงสุด (รับหรือจ่ายกระแส)	40 mA
โหลดสูงสุดที่ความถี่เอาท์พุท	1 kΩ
โหลดแบบตัวเก็บประจุสูงสุดที่ความถี่เอาท์พุท	10 nF
ความถี่เอาท์พุทต่ำสุดที่ความถี่เอาท์พุท	0 Hz
ความถี่เอาท์พุทสูงสุดที่ความถี่เอาท์พุท	32 kHz
ความแม่นยำของความถี่เอาท์พุท	ข้อผิดพลาดสูงสุด: 0.1 % ของค่าเต็มสเกล
ความละเอียดของความถี่เอาท์พุท	12 บิต

1) ขั้วต่อ 27 และ 29 ยังสามารถตั้งโปรแกรมเป็นอินพุทได้

เอาท์พุทดิจิตัลถูกแยกส่วนทางไฟฟ้าจากแรงดันแหล่งจ่ายไฟ (PELV) และขั้วต่อแรงดันสูงอื่นๆ

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

การ์ดควบคุม, เอาท์พุท 24 V DC	
หมายเลขขั้วต่อ	12, 13
โหลดสูงสุด	200 mA

แหล่งจ่ายไฟกระแสตรง 24 V DC ถูกแยกส่วนทางไฟฟ้าจากแรงดันแหล่งจ่ายไฟ (PELV) แต่มีความต่างศักย์เท่ากับอินพุทและเอาท์พุททั้งอนาล็อกและดิจิตัล

เอาท์พุทรีเลย์	
เอาท์พุทรีเลย์ที่สามารถตั้งโปรแกรมได้	2
ขนาดพื้นที่หน้าตัดสูงสุดสำหรับขั้วต่อรีเลย์	2.5 มม.^{2} (12 AWG)
ขนาดพื้นที่หน้าตัดต่ำสุดสำหรับขั้วต่อรีเลย์	0.2 มม.^{2} (30 AWG)
ความยาวของสายไฟที่ปอกออก	8 มม. (0.3 นิ้ว)
หมายเลขขั้วต่อของรีเลย์ 01	1-3 (เบรค), 1-2 (ทำ)
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (AC-1)[1] บน 1–2 (NO) (โหลดตัวต้านทาน)[2), 3)]	400 V AC, 2 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (AC-15)[1] บน 1–2 (NO) (โหลดตัวเหนี่ยวนำ @ cosφ 0.4)	240 V AC, 0.2 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (DC-1)[1] บน 1–2 (NO) (โหลดตัวต้านทาน)	80 V DC, 2 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (DC-13)[1] บน 1–2 (NO) (โหลดเหนี่ยวนำ)	24 V DC, 0.1 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (AC-1)[1] บน 1–3 (NC) (โหลดตัวต้านทาน)	240 V AC, 2 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (AC-15)[1] บน 1–3 (NC) (โหลดตัวเหนี่ยวนำ @ cosφ 0.4)	240 V AC, 0.2 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (DC-1)[1] บน 1–3 (NC) (โหลดตัวต้านทาน)	50 V DC, 2 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (DC-13)[1] บน 1–3 (NC) (โหลดเหนี่ยวนำ)	24 V DC, 0.1 A
โหลดต่ำสุดที่ขั้วต่อบน 1–3 (NC), 1–2 (NO)	24 V DC 10 mA, 24 V AC 2 mA
สิ่งแวดล้อมตาม EN 60664-1	หมวดแรงดันไฟฟ้าเกิน III/ระดับมลภาวะ 2
หมายเลขขั้วต่อของรีเลย์ 02	4-6 (เบรค), 4-5 (ทำ)
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (AC-1)[1] บน 4–5 (NO) (โหลดตัวต้านทาน)[2), 3)]	400 V AC, 2 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (AC-15)[1] บน 4–5 (NO) (โหลดตัวเหนี่ยวนำ @ cosφ 0.4)	240 V AC, 0.2 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (DC-1)[1] บน 4–5 (NO) (โหลดตัวต้านทาน)	80 V DC, 2 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (DC-13)[1] บน 4–5 (NO) (โหลดเหนี่ยวนำ)	24 V DC, 0.1 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (AC-1)[1] บน 4–6 (NC) (โหลดตัวต้านทาน)	240 V AC, 2 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (AC-15)[1] บน 4–6 (NC) (โหลดตัวเหนี่ยวนำ @ cosφ 0.4)	240 V AC, 0.2 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (DC-1)[1] บน 4–6 (NC) (โหลดตัวต้านทาน)	50 V DC, 2 A
โหลดสูงสุดที่ขั้วต่อ (DC-13)[1] บน 4–6 (NC) (โหลดเหนี่ยวนำ)	24 V DC, 0.1 A
โหลดต่ำสุดที่ขั้วต่อบน 4–6 (NC), 4–5 (NO)	24 V DC 10 mA, 24 V AC 2 mA
สิ่งแวดล้อมตาม EN 60664-1	หมวดแรงดันไฟฟ้าเกิน III/ระดับมลภาวะ 2

หน้าสัมผัสรีเลย์ถูกแยกโดดทางไฟฟ้าจากส่วนที่เหลือของวงจรโดยฉนวนเสริม(PELV)
1) IEC 60947 ส่วน 4 และ 5
2) หมวดแรงดันไฟฟ้าเกิน II
3) การประยุกต์ใช้งาน UL 300 V AC 2 A

การ์ดควบคุม, เอาท์พุท +10 V DC	
หมายเลขขั้วต่อ	50
แรงดันเอาท์พุท	10.5 V ±0.5 V
โหลดสูงสุด	25 mA

แหล่งจ่ายไฟ DC 10 V ถูกแยกส่วนทางไฟฟ้าจากแรงดันแหล่งจ่ายไฟ (PELV) และขั้วต่อแรงดันสูงอื่นๆ

คุณลักษณะการควบคุม	
ความละเอียดในการจำแนกของความถี่เอาท์พุทที่ 0 - 1000 Hz	±0.003 Hz
เวลาตอบสนองของระบบ (ขั้วต่อ 18, 19, 27, 29, 32, 33)	≤2 m/s
ช่วงควบคุมความเร็ว (วงรอบเปิด)	1:100 ของความเร็วซิงโครนัส
ความแม่นยำของความเร็ว (วงรอบเปิด)	30–4000 RPM: ความคลาดเคลื่อนสูงสุด ±8 RPM

คุณลักษณะการควบคุมทั้งหมดอ้างอิงกับมอเตอร์อะซิงโครนัส 4 ขั้ว

สมรรถนะการ์ดควบคุม	
ช่วงเวลาการสแกน	5 M/S

10

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

การ์ดควบคุม, การสื่อสารแบบอนุกรม USB	
มาตรฐาน USB	1.1 (ความเร็วสูงสุด)
ปลั๊ก USB	ปลั๊กอุปกรณ์ USB ประเภท B

ประกาศ

การเชื่อมต่อกับพีซีดำเนินการโดยผ่านทางแม่ข่ายมาตรฐาน/อุปกรณ์สายเคเบิล USB
การเชื่อมต่อ USB ถูกแยกส่วนทางไฟฟ้าจากแรงดันแหล่งจ่ายไฟ (PELV) และขั้วต่อแรงดันไฟฟ้าแรงสูงอื่นๆ
การเชื่อมต่อ USB ไม่ได้ถูกแยกโดดทางไฟฟ้าจากกราวด์ ใช้แลปท็อป/PC ที่แยกต่างหากเท่านั้นเพื่อเชื่อมต่อกับขั้วต่อ USB บนชุดขับหรือสายเคเบิล/ตัวแปลงสัญญาณ USB ที่แยกส่วนทางไฟฟ้า

10.7 ฟิวส์และเซอร์กิตเบรกเกอร์

10.7.1 การเลือกฟิวส์

การติดตั้งฟิวส์ที่ด้านจ่ายไฟ ช่วยให้แน่ใจว่าความเสียหายจากความต่างศักย์จะถูกกักไว้ภายในกรอบหุ้มชุดขับหากมีส่วนประกอบเสีย-หายภายในชุดขับ (ฟอลต์แรก) ใช้ฟิวส์ที่แนะนำเพื่อให้แน่ใจถึงความสอดคล้องกับมาตรฐาน EN 50178 ดูที่ *ตาราง 10.7*, *ตาราง 10.8* และ *ตาราง 10.9*

ประกาศ

การใช้ฟิวส์ที่ด้านจ่ายไฟจำเป็นสำหรับการติดตั้งที่สอดคล้องตามมาตรฐาน IEC 60364 (CE) และ NEC 2009 (UL)

ฟิวส์ที่แนะนำ D1h–D8h

รุ่น	หมายเลขชิ้นส่วน Bussmann
N45K	170M2620
N55K	170M2621
N75K	170M4015
N90K	170M4015
N110	170M4016
N150	170M4018

ตาราง 10.7 ตัวเลือกฟิวส์เซมิคอนดักเตอร์/กำลัง D1h–D8h, 200–240 V

รุ่น	หมายเลขชิ้นส่วน Bussmann
N90K	170M2619
N110	170M2620
N132	170M2621
N160	170M4015
N200	170M4016
N250	170M4018

ตาราง 10.8 ตัวเลือกฟิวส์เซมิคอนดักเตอร์/กำลัง D1h–D8h, 380–500 V

รุ่น	หมายเลขชิ้นส่วน Bussmann
N55K	170M2616
N75K	170M2619
N90K	170M2619
N110	170M2619
N132	170M2619
N160	170M4015
N200	170M4015
N250	170M4015
N315	170M4015

ตาราง 10.9 ตัวเลือกฟิวส์เซมิคอนดักเตอร์/กำลัง D1h–D8h, 525–690 V

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

ฟิวส์ประเภท aR แนะนำสำหรับชุดขับในขนาดกรอบหุ้ม D3h–D4h ดู*ตาราง 10.10*

รุ่น	200–240 V	380–500 V	525–690 V
N45K	ar-350	–	–
N55K	ar-400	–	ar-160
N75K	ar-500	–	ar-315
N90K	ar-500	ar-315	ar-315
N110	ar-630	ar-350	ar-315
N132	–	ar-400	ar-315
N150	ar-800	–	–
N160	–	ar-500	ar-550
N200	–	ar-630	ar-550
N250	–	ar-800	ar-550
N315	–	–	ar-550

ตาราง 10.10 ขนาดฟิวส์เซมิคอนดักเตอร์/กำลัง D3h–D4h

Bussmann	พิกัด
LPJ-21/2SP	2.5 A, 600 V

ตาราง 10.11 คำแนะนำฟิวส์ของฮีทเตอร์ขนาดเล็ก D1h–D8h

เพื่อความสอดคล้องกับ UL ใช้ฟิวส์รุ่น Bussmann 170M สำหรับเครื่องที่มีให้โดยไม่มีตัวตัดการเชื่อมต่อ คอนแทคเตอร์ หรือเซอร์กิตเบรคเกอร์ หากมีอุปกรณ์เสริมประเภทตัวตัดการเชื่อมต่อ คอนแทคเตอร์ หรือเซอร์กิตเบรคเกอร์ให้มาพร้อมกับชุดขับ ดู *ตาราง 10.12* ถึง *ตาราง 10.15* สำหรับพิกัด SCCR และเงื่อนไขฟิวส์ตาม UL

10.7.2 พิกัดกระแสลัดวงจร (SCCR)

10

พิกัดกระแสลัดวงจร (SCCR) แสดงถึงระดับสูงสุดของกระแสลัดวงจรที่ชุดขับสามารถทนทานอย่างปลอดภัย หากชุดขับไม่ได้มีตัวตัดการเชื่อมต่อกระแสไฟหลัก คอนแทคเตอร์ หรือเซอร์กิตเบรคเกอร์ให้มาด้วย SCCR ของชุดขับเป็น 100000 A ที่แรงดันทั้งหมด (200–690 V)

หากชุดขับมีตัวตัดการเชื่อมต่อกระแสไฟหลักเท่านั้น SCCR ของชุดขับเป็น 100000 แอมป์ที่แรงดันทั้งหมด (200–600 V) ดู *ตาราง 10.12* หากชุดขับมีคอนแทคเตอร์ให้มาด้วยเท่านั้น ดูที่ *ตาราง 10.13* สำหรับ SCCR หากชุดขับมีทั้งคอนแทคเตอร์และตัวตัดการเชื่อมต่อ ดูที่ *ตาราง 10.14*

หากชุดขับมีเซอร์กิตเบรคเกอร์ให้มาเท่านั้น SCCR ขึ้นกับแรงดันไฟฟ้า ดูที่ *ตาราง 10.15*

ขนาดกรอบหุ้ม	≤ 600 V IEC/UL
D5h	100000 A[1)]
D7h	100000 A[2)]

ตาราง 10.12 ชุดขับ D5h และ D7h มีตัวตัดการเชื่อมต่อให้มาเท่านั้น

1) มีฟิวส์ย่อยคลาส J ป้องกันที่ต้นทางที่มีพิกัดสูงสุด 600 A

2) มีฟิวส์ย่อยคลาส J ป้องกันที่ต้นทางที่มีพิกัดสูงสุด 800 A

ขนาดกรอบหุ้ม	415 V IEC[1)]	480 V UL[2)]	600 V UL[2)]	690 V IEC[1)]
D6h	100000 A	100000 A	100000 A	100000 A
D8h (ไม่รวมรุ่น N250 380-500V)	100000 A	100000 A	100000 A	100000 A
D8h (รุ่น N250 380-500V เท่านั้น)	100000 A	ติดต่อ Danfoss	ใช้ไม่ได้	ใช้ไม่ได้

ตาราง 10.13 ชุดขับ D6h และ D8h มีคอนแทคเตอร์ให้มาเท่านั้น

1) มีฟิวส์ gL/gG: ขนาดฟิวส์สูงสุด 425 A สำหรับ D6h และขนาดฟิวส์สูงสุด 630 A สำหรับ D8h

2) มีฟิวส์คลาส J ที่ต้นทางภายนอก: ขนาดฟิวส์สูงสุด 450 A สำหรับ D6h และขนาดฟิวส์สูงสุด 600 A สำหรับ D8h

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

ขนาดกรอบหุ้ม	415 V IEC[1)]	480 V UL[2)]	600 V UL[2)]
D6h	100000 A	100000 A	100000 A
D8h (ไม่รวมรุ่น N250 380-500V)	100000 A	100000 A	100000 A
D8h (รุ่น N250 380-500V เท่านั้น)	100000 A	ติดต่อ Danfoss	ใช้ไม่ได้

ตาราง 10.14 ชุดขับ D6h และ D8h มีตัวตัดการเชื่อมต่อและคอนแทคเตอร์ให้มา

[1)] มีฟิวส์ gL/gG: ขนาดฟิวส์สูงสุด 425 A สำหรับ D6h และขนาดฟิวส์สูงสุด 630 A สำหรับ D8h

[2)] มีฟิวส์คลาส J ที่ต้นทางภายนอก: ขนาดฟิวส์สูงสุด 450 A สำหรับ D6h และขนาดฟิวส์สูงสุด 600 A สำหรับ D8h

ขนาดกรอบหุ้ม	415 V	480 V	600 V	690 V
D6h	120000 A	100000 A	65000 A	70000 A
D8h	100000 A	100000 A	42000 A	30000 A

ตาราง 10.15 ชุดขับ D6h และ D8h มีเซอร์กิตเบรคเกอร์ให้มาเท่านั้น

10.8 แรงบิดขันแน่น

ใช้แรงบิดที่เหมาะสมเมื่อขันตัวยึดให้แน่นตามตำแหน่งที่ตั้งที่แสดงใน *ตาราง 10.16* การใช้แรงบิดต่ำเกินไปหรือสูงเกินไปเมื่อขันยึด-ขั้วต่อไฟฟ้า ทำให้การเชื่อมต่อทางไฟฟ้าไม่เหมาะสมได้ ใช้ประแจบิดเพื่อให้แน่ใจถึงแรงบิดที่ถูกต้อง

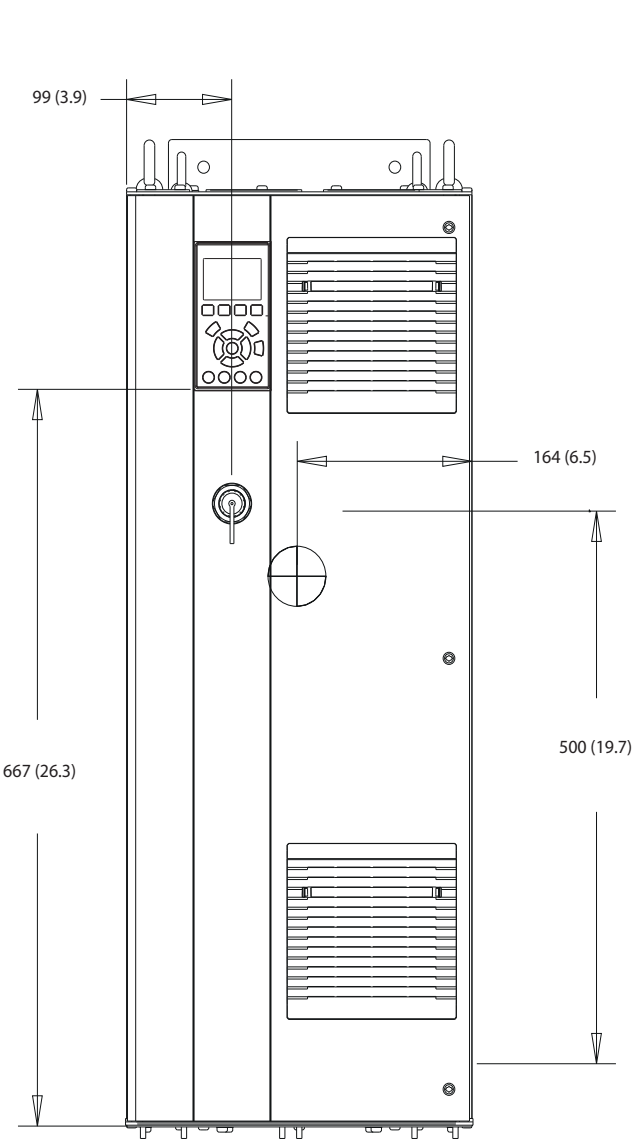
ตำแหน่ง	ขนาดน็อต	แรงบิด [Nm (in-lb)]
ขั้วต่อแหล่งจ่ายไฟหลัก	M10/M12	19 (168)/37 (335)
ขั้วต่อมอเตอร์	M10/M12	19 (168)/37 (335)
ขั้วต่อกราวด์	M8/M10	9.6 (84)/19.1 (169)
ขั้วต่อเบรค	M8	9.6 (84)
ขั้วต่อการแบ่งรับภาระโหลด	M10/M12	19 (168)/37 (335)
ขั้วต่อแบบคืนพลังงานกลับ (กรอบหุ้ม D1h/D2h)	M8	9.6 (84)
ขั้วต่อรีเลย์	_	0.5 (4)
ช่อง/ฝาปิดด้านหน้า	M5	2.3 (20)
แผ่นกั้น	M5	2.3 (20)
แผงเข้าใช้แผ่นระบายความร้อน	M5	3.9 (35)
ฝาปิดการสื่อสารแบบอนุกรม	M5	2.3 (20)

ตาราง 10.16 พิกัดแรงบิดของตัวยึด

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

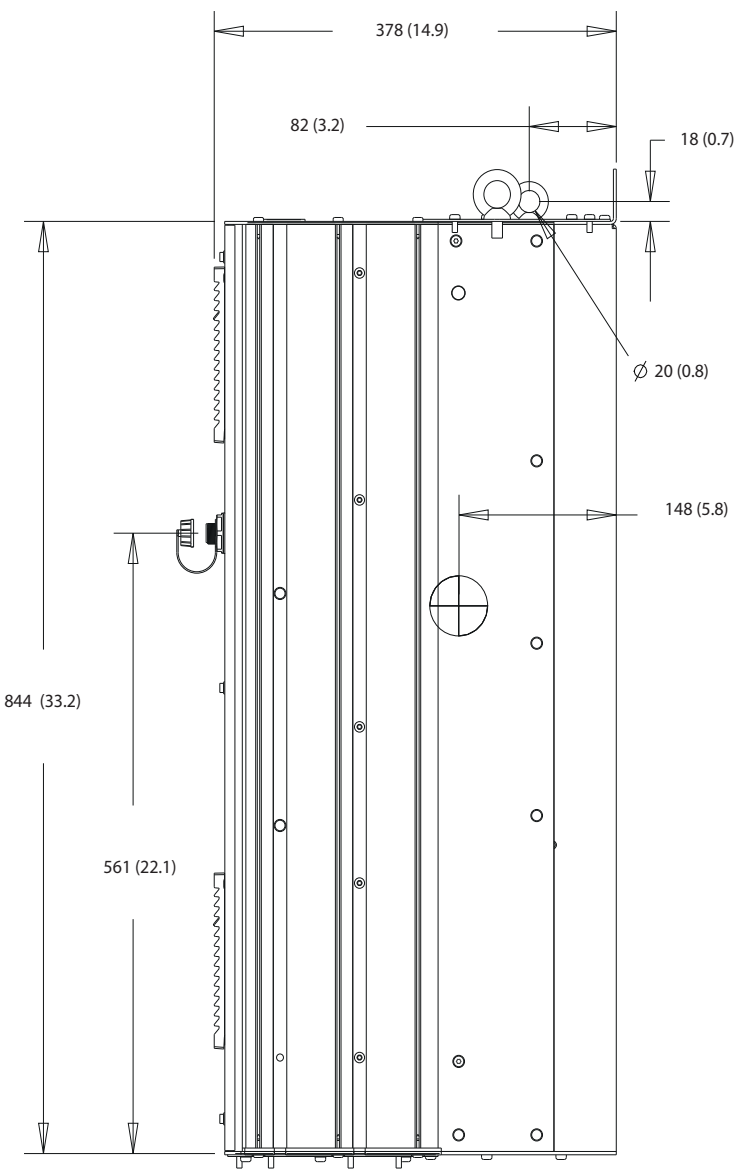
10.9 ขนาดของกรอบหุ้ม

10.9.1 ขนาดภายนอก D1h



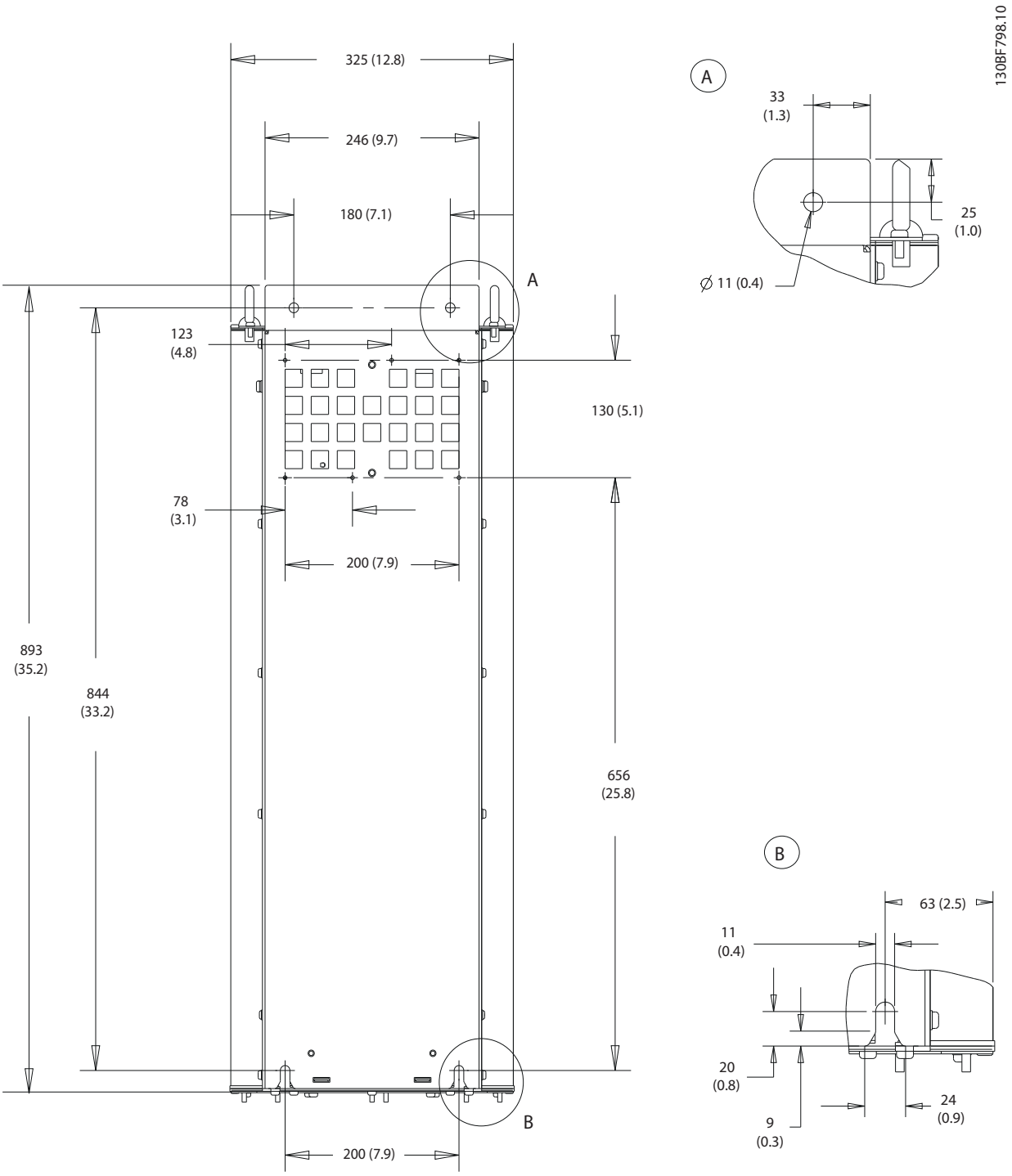
ภาพประกอบ 10.2 ภาพด้านหน้าของ D1h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



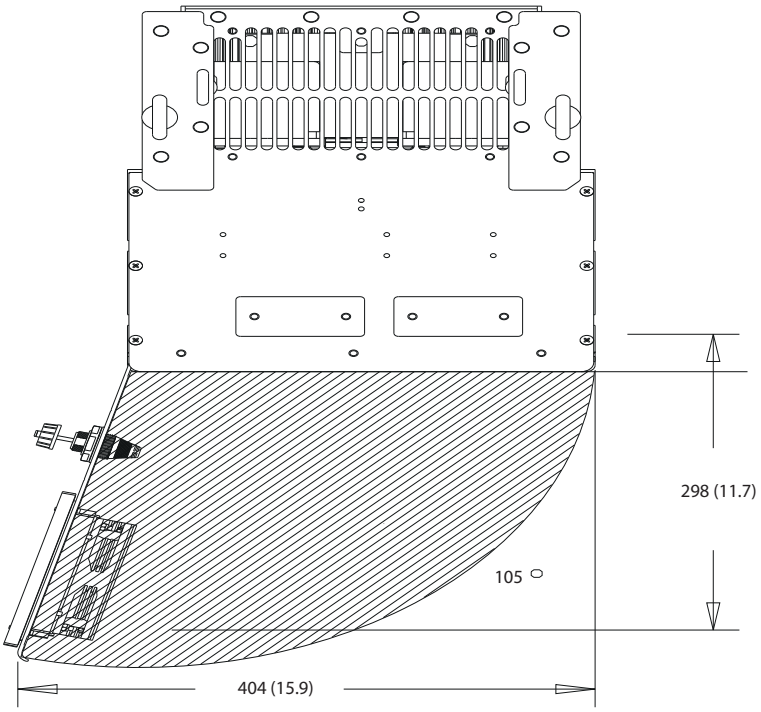
ภาพประกอบ 10.3 ภาพด้านข้างของ D1h

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

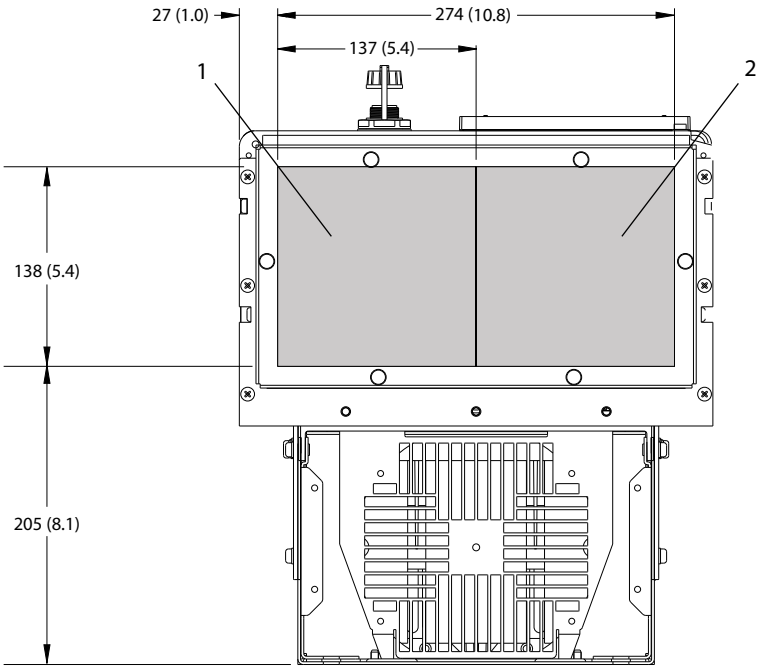


ภาพประกอบ 10.4 ภาพด้านหลังของ D1h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



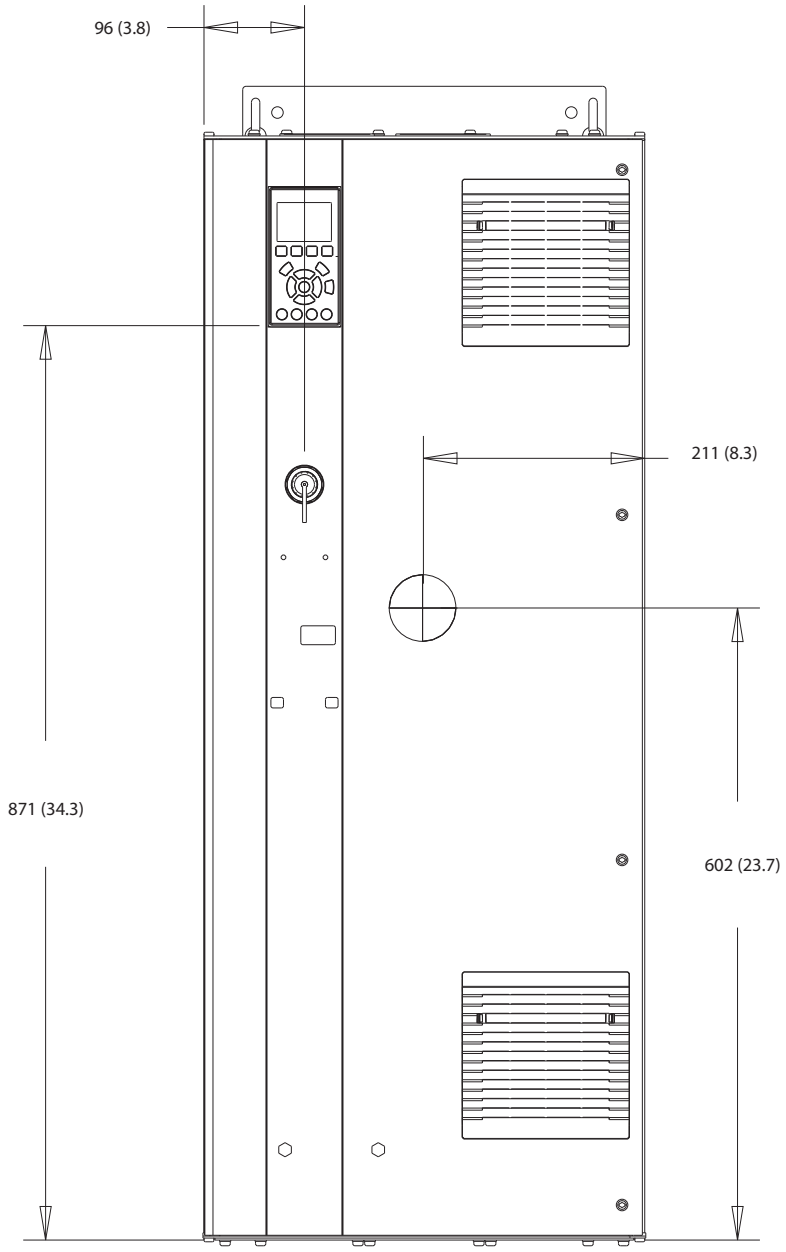
ภาพประกอบ 10.5 ระยะห่างประตูของ D1h



1	ด้านแหล่งจ่ายไฟหลัก	2	ด้านมอเตอร์

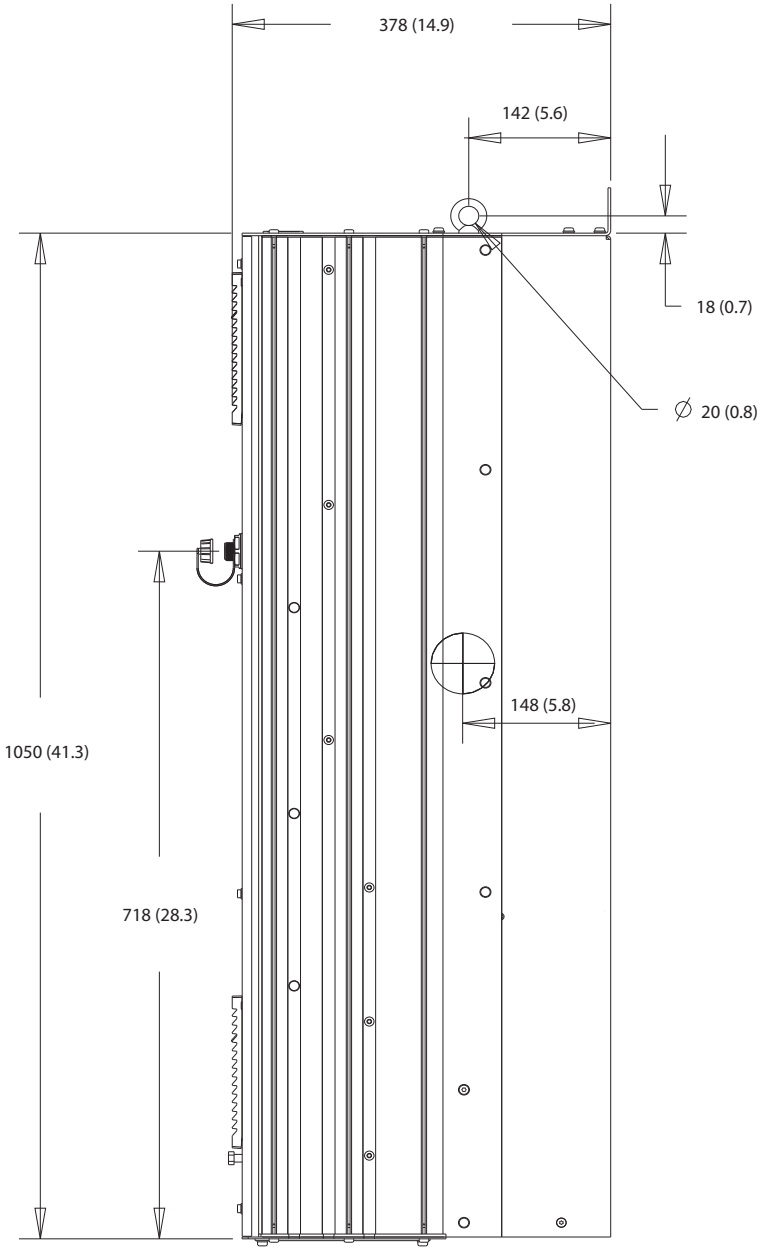
ภาพประกอบ 10.6 ขนาดแผ่นกั้นของ D1h

10.9.2 ขนาดภายนอก D2h



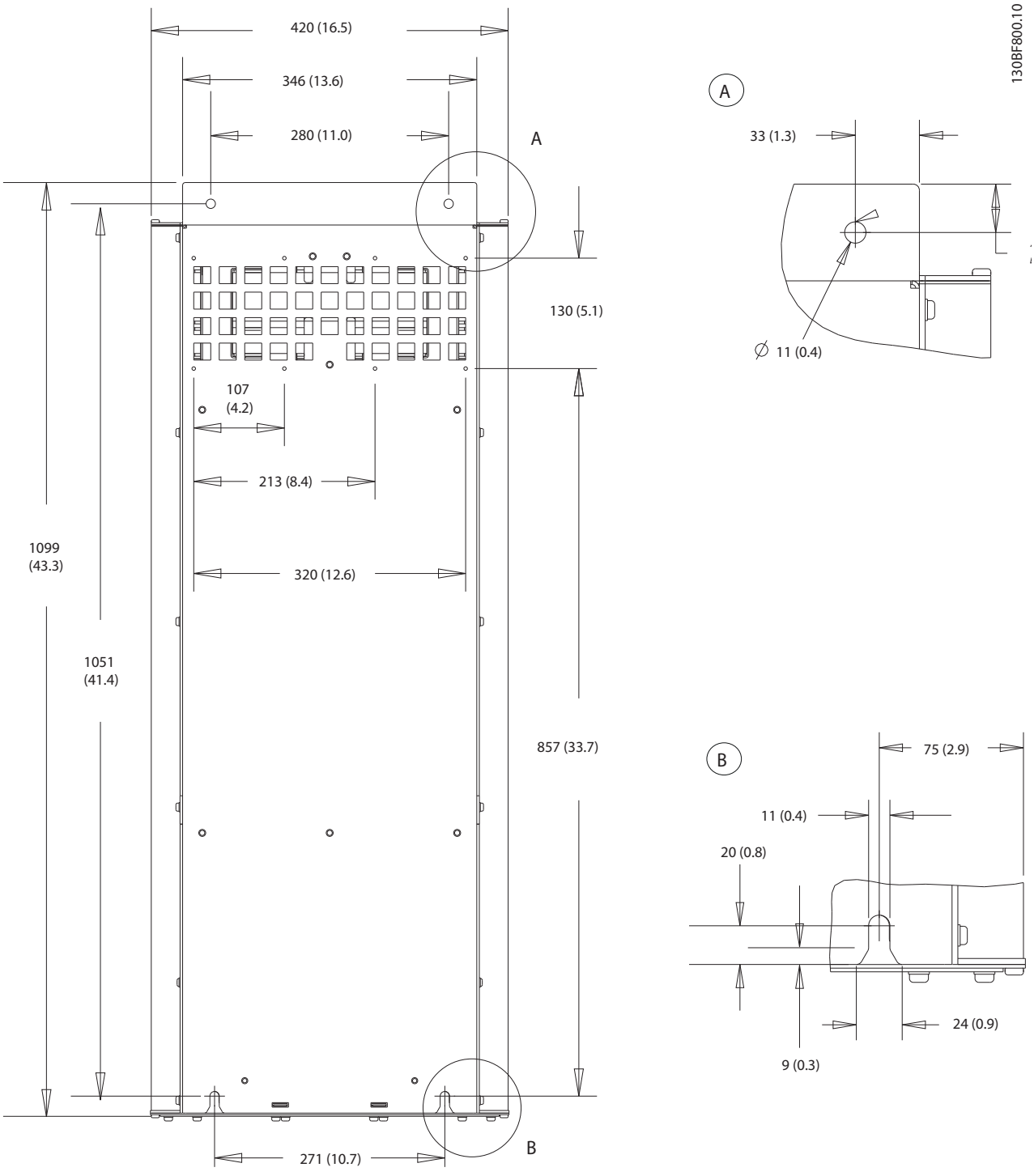
ภาพประกอบ 10.7 ภาพด้านหน้าของ D2h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



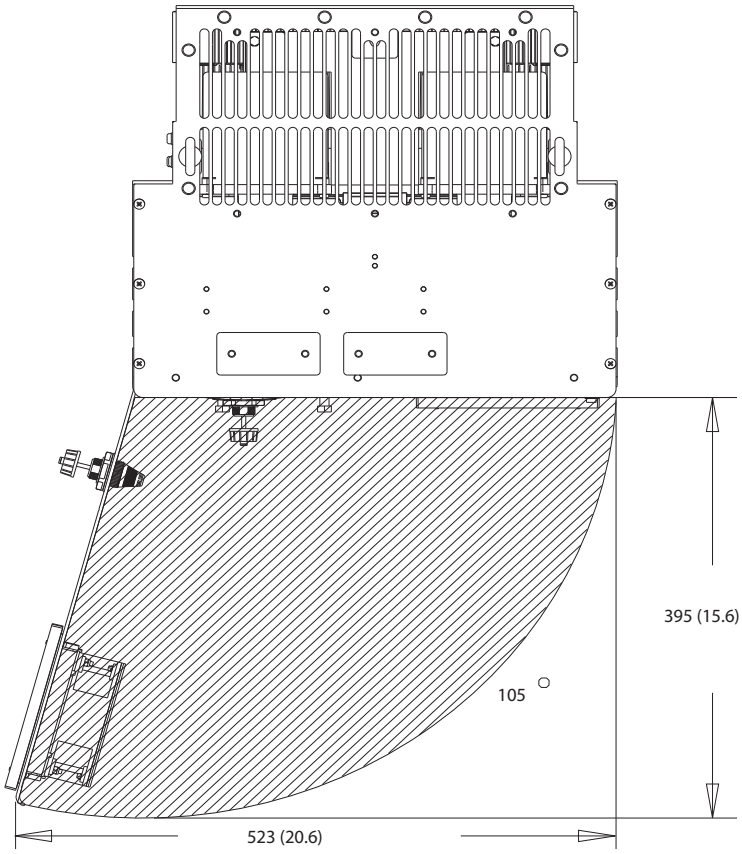
ภาพประกอบ 10.8 ภาพด้านข้างของ D2h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

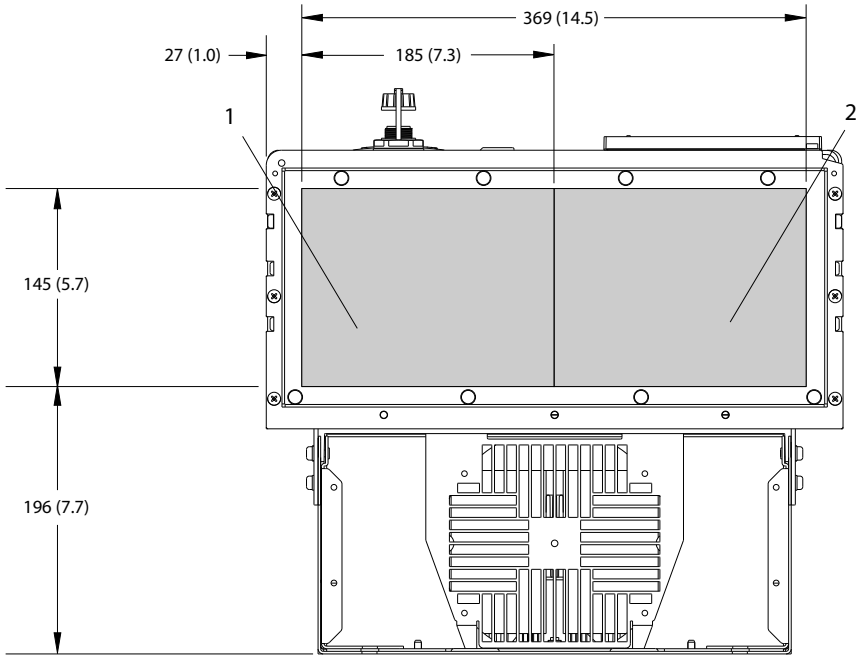


ภาพประกอบ 10.9 ภาพด้านหลังของ D2h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



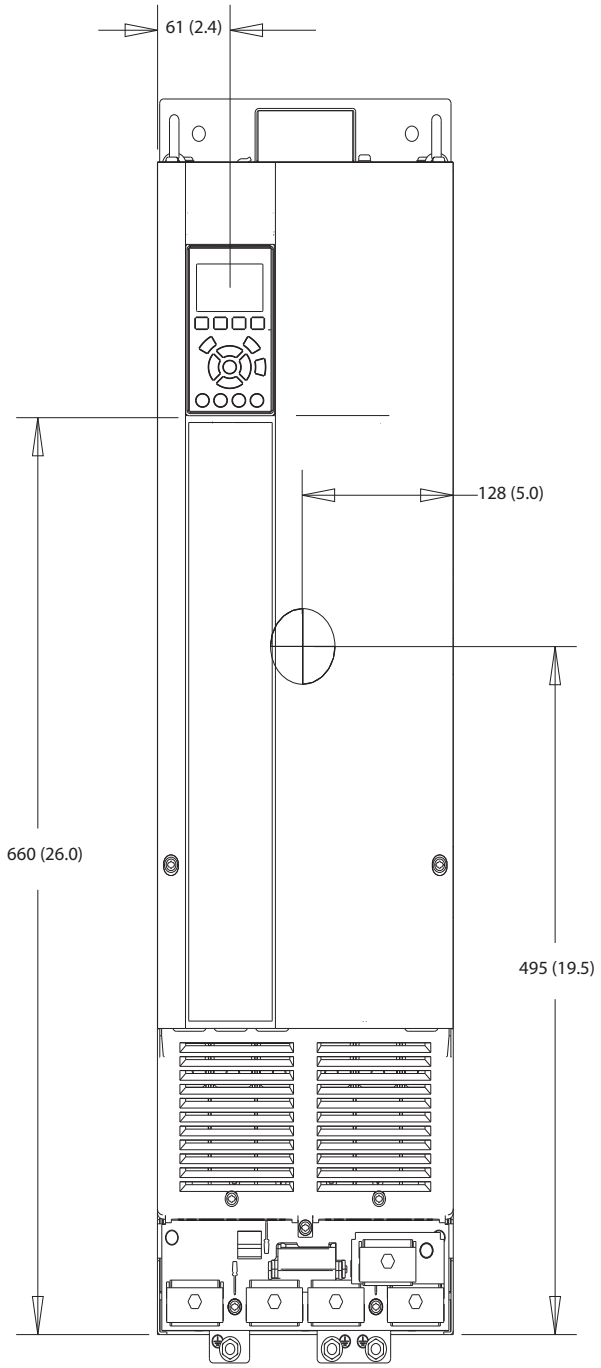
ภาพประกอบ 10.10 ระยะห่างประดูของ D2h



1	ด้านแหล่งจ่ายไฟหลัก	2	ด้านมอเตอร์

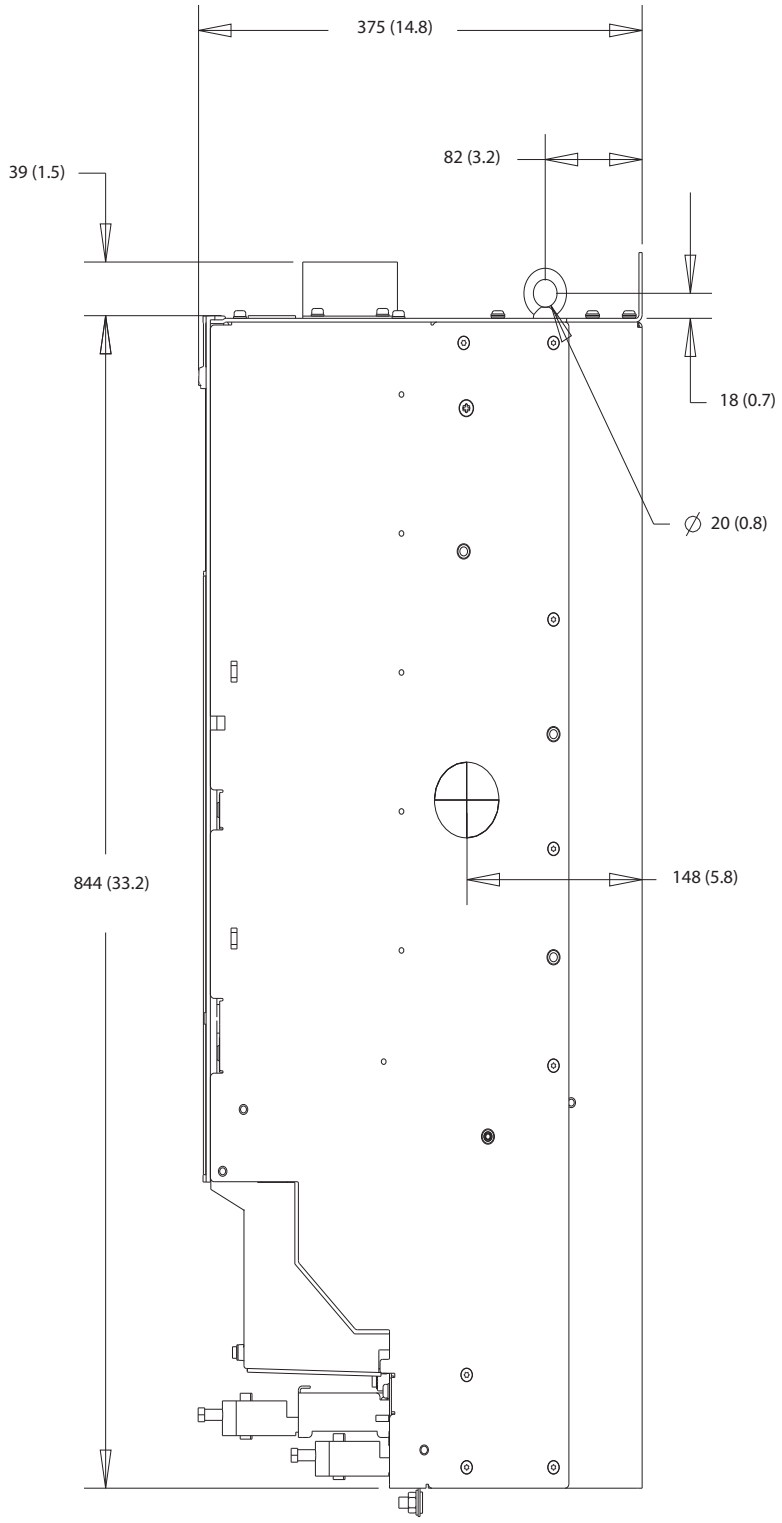
ภาพประกอบ 10.11 ขนาดแผ่นกั้นของ D2h

10.9.3 ขนาดภายนอก D3h



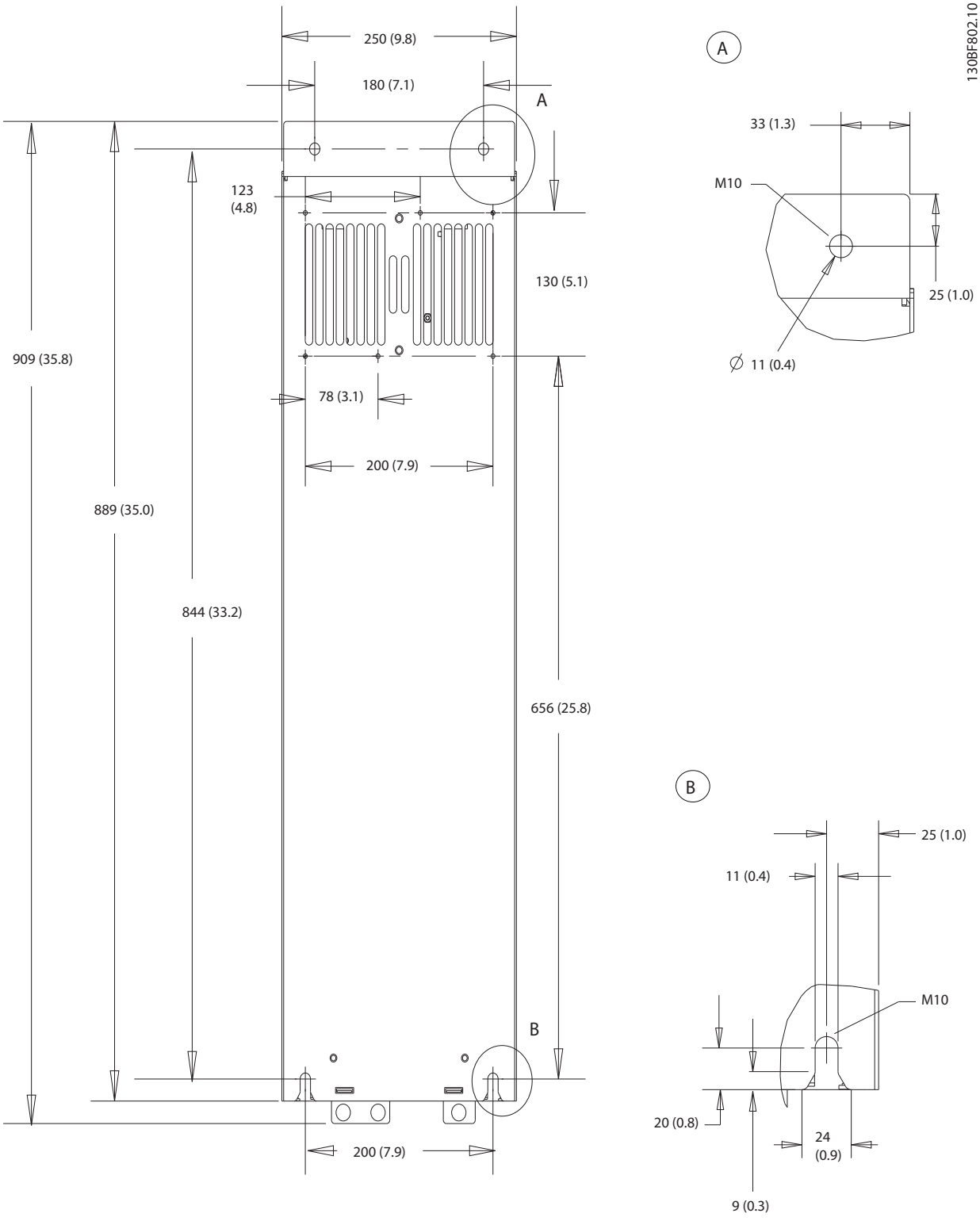
ภาพประกอบ 10.12 ภาพด้านหน้าของ D3h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 10.13 ภาพด้านข้างของ D3h

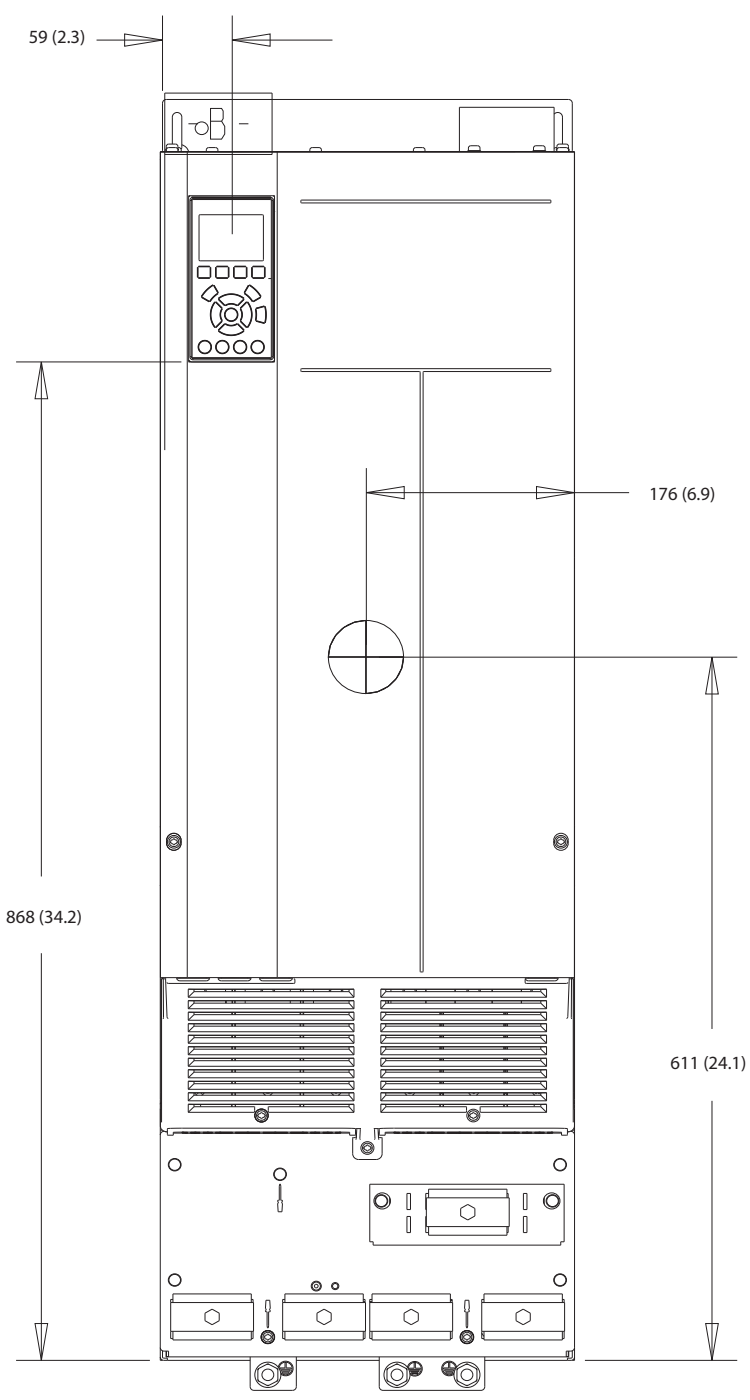
 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 10.14 ภาพด้านหลังของ D3h

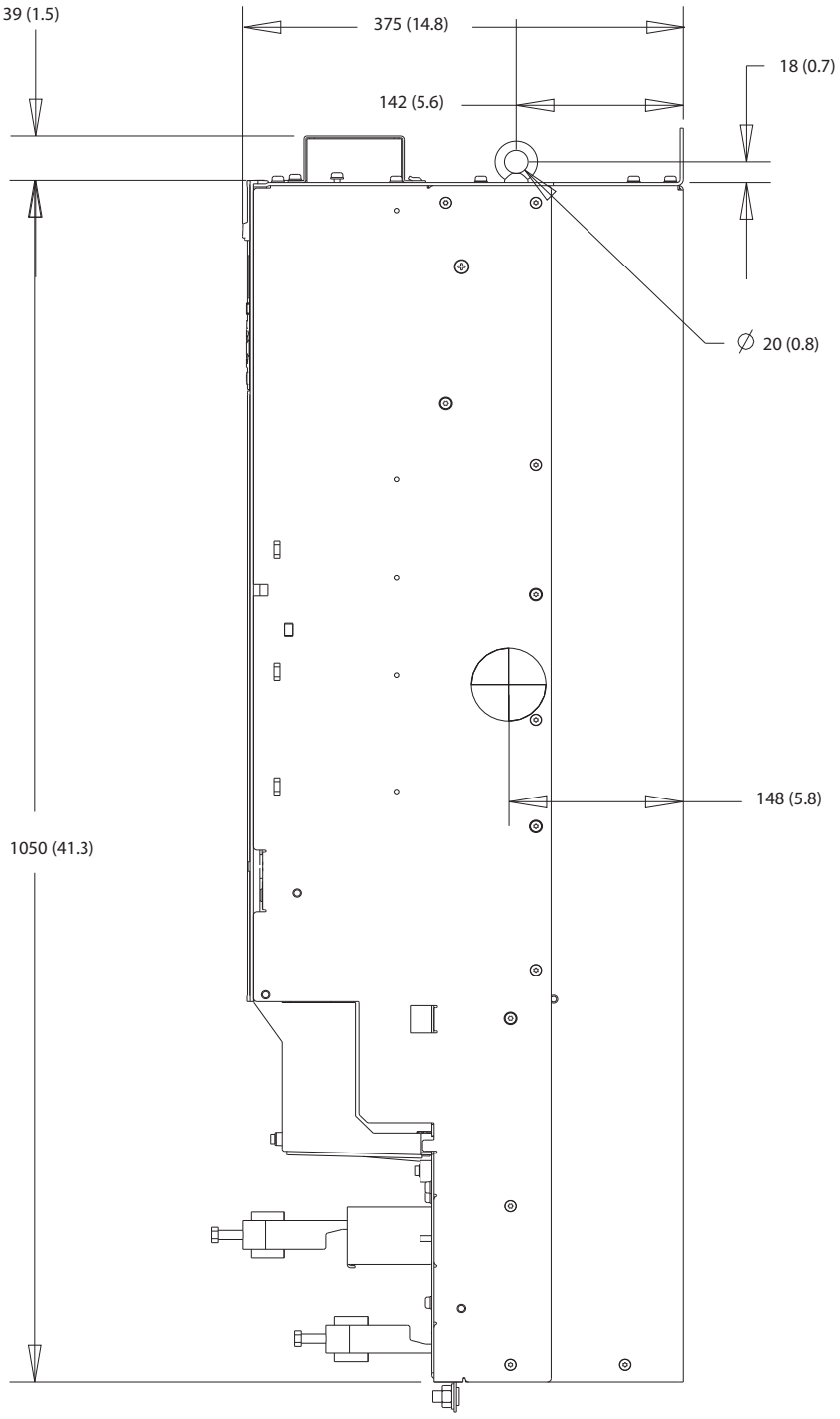
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

10.9.4 ขนาดกรอบหุ้ม D4h



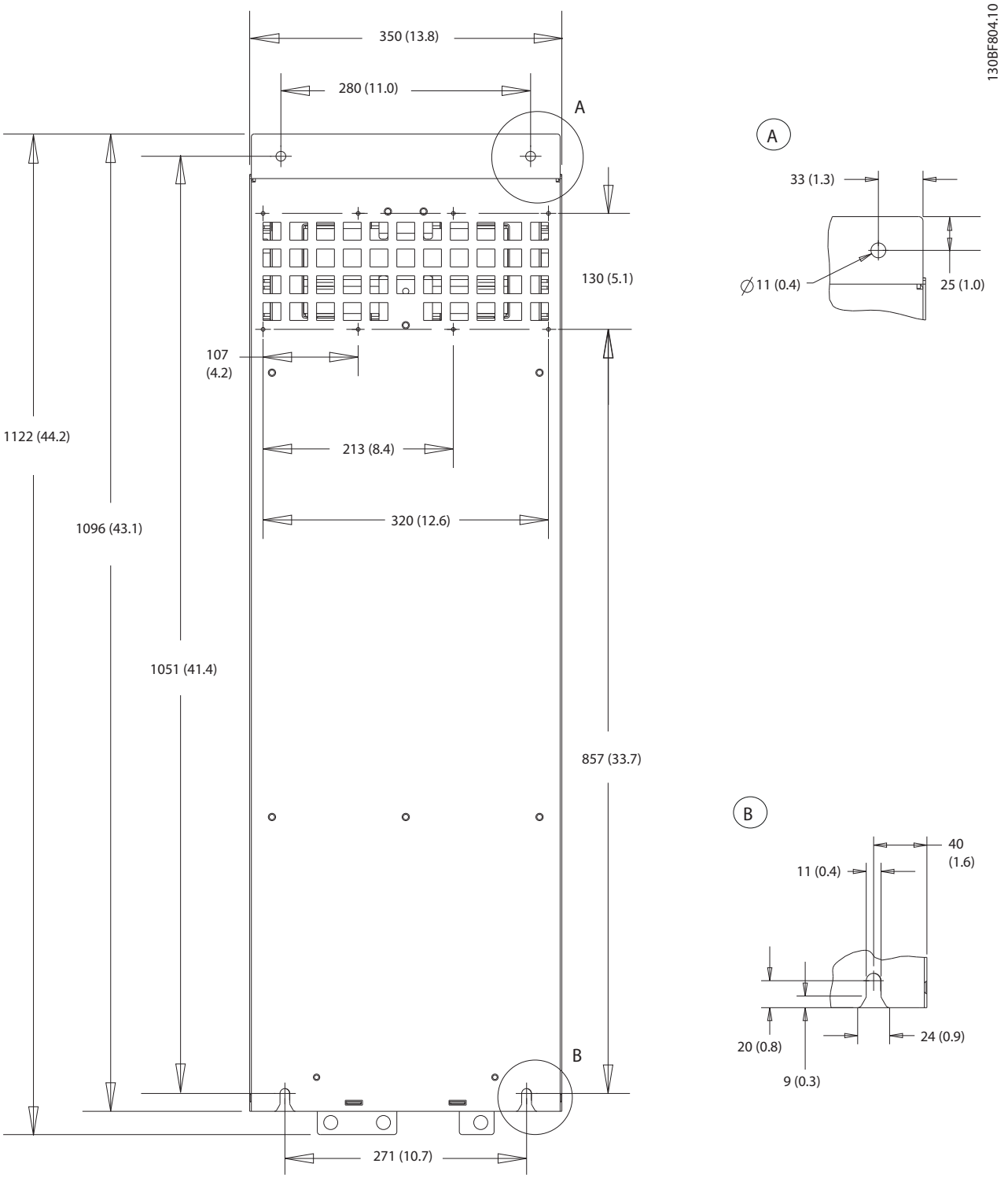
ภาพประกอบ 10.15 ภาพด้านหน้าของ D4h

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 10.16 ภาพด้านข้างของ D4h

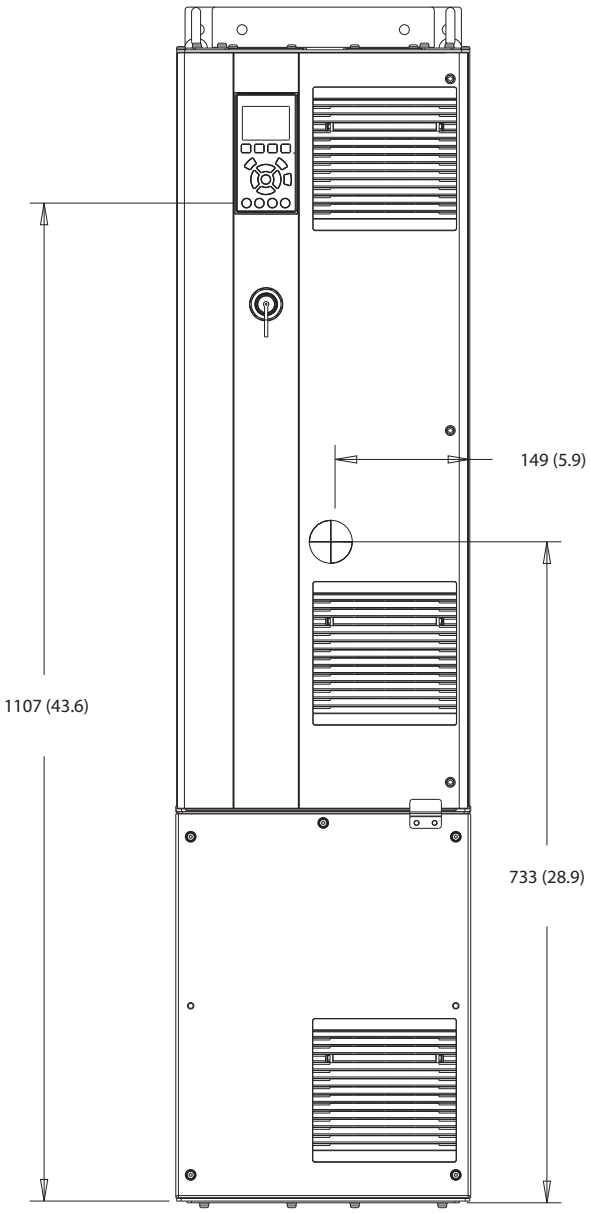
 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 10.17 ภาพด้านหลังของ D4h

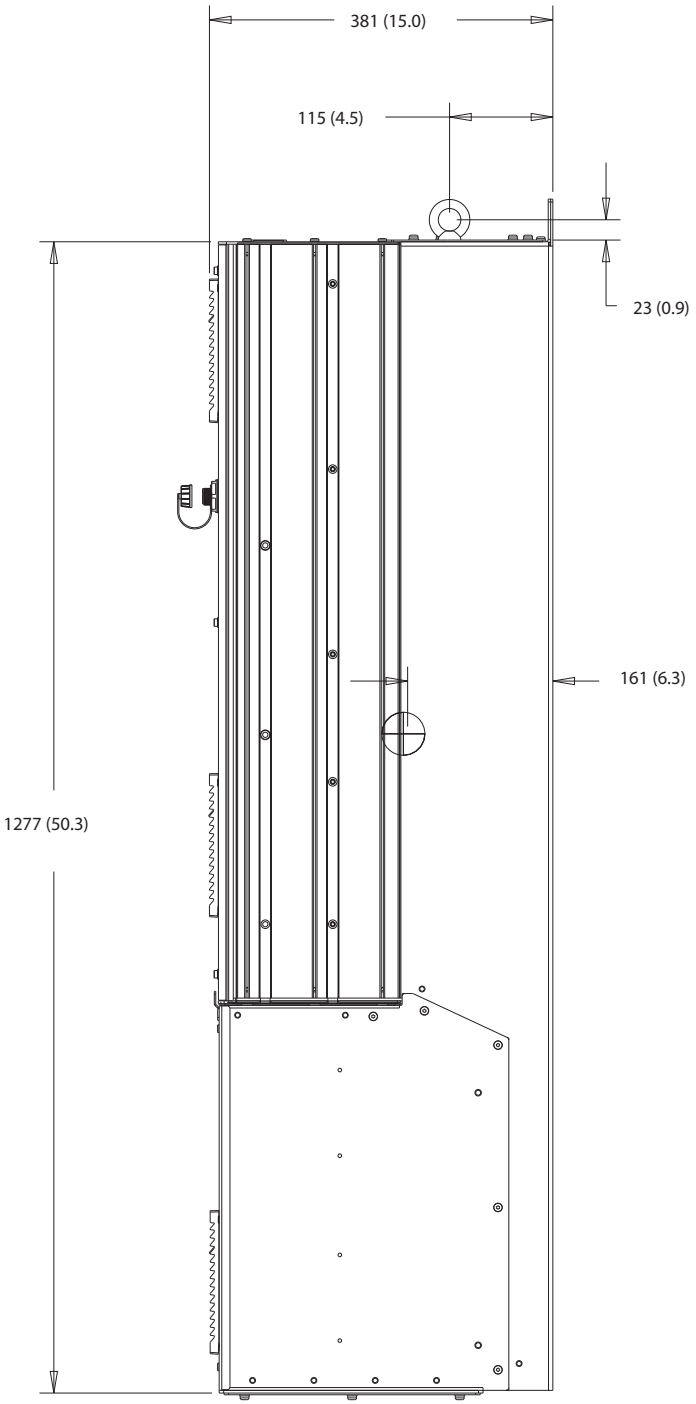
 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

10.9.5 ขนาดภายนอก D5h



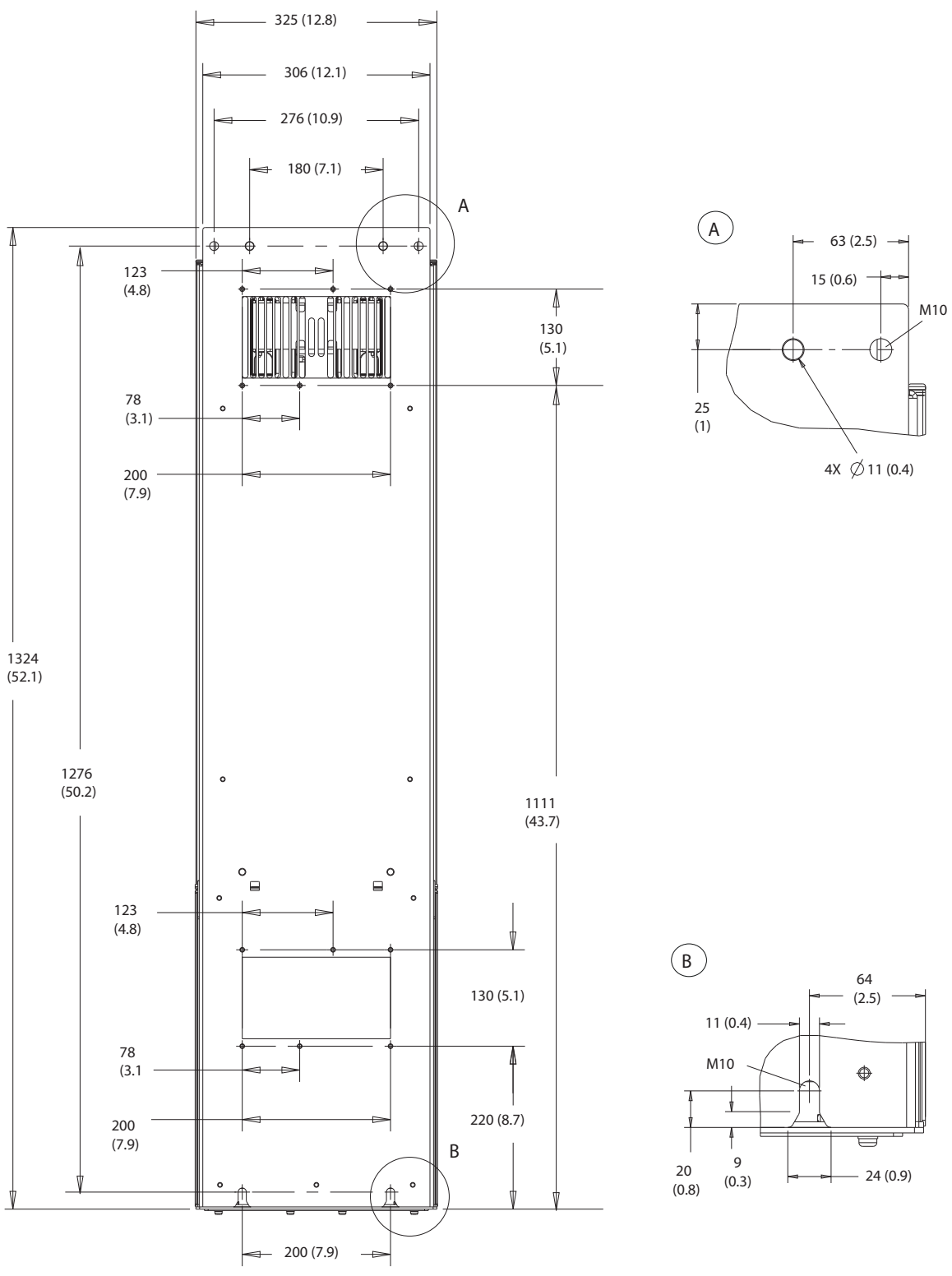
ภาพประกอบ 10.18 ภาพด้านหน้าของ D5h

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



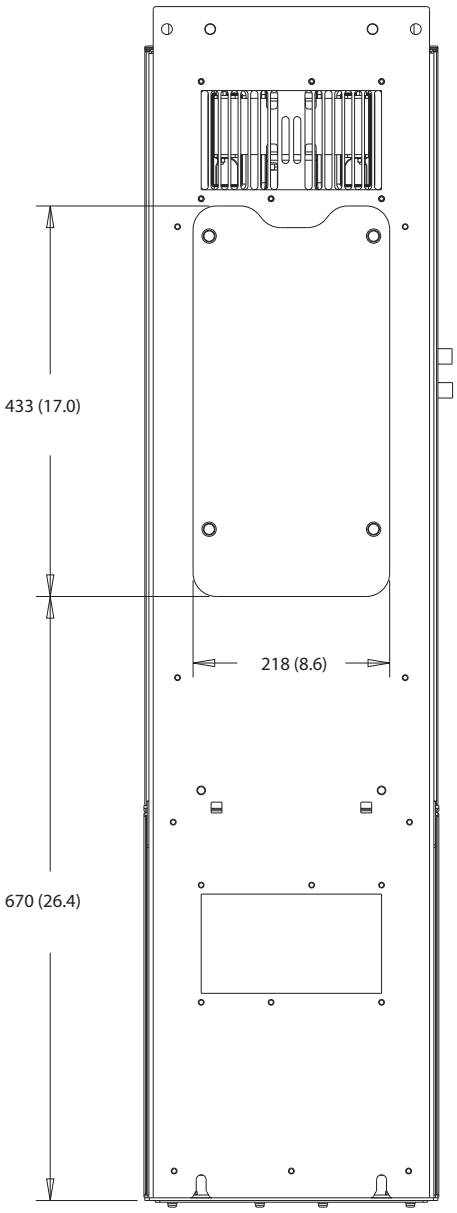
ภาพประกอบ 10.19 ภาพด้านข้างของ D5h

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



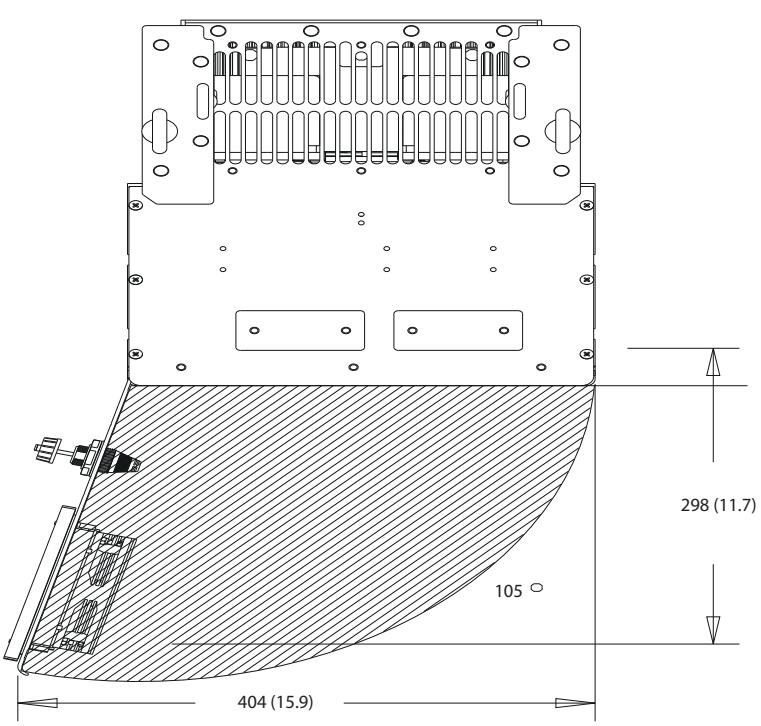
ภาพประกอบ 10.20 ภาพด้านหลังของ D5h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



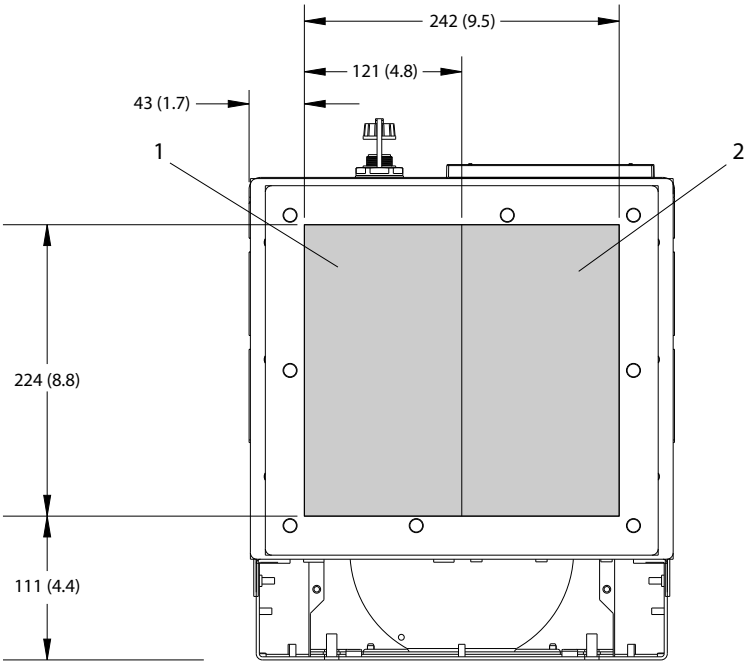
ภาพประกอบ 10.21 ขนาดแผงเข้าใช้แผ่นระบายความร้อนของ D5h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 10.22 ระยะห่างประตูของ D5h

10

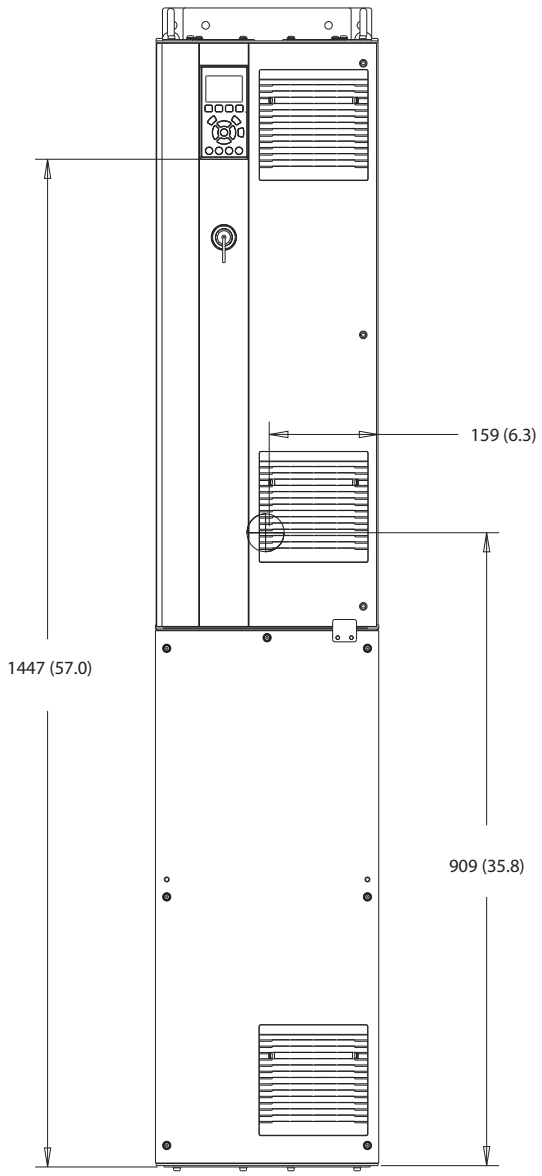


1	ด้านแหล่งจ่ายไฟหลัก	2	ด้านมอเตอร์

ภาพประกอบ 10.23 ขนาดแผ่นกั้นของ D5h

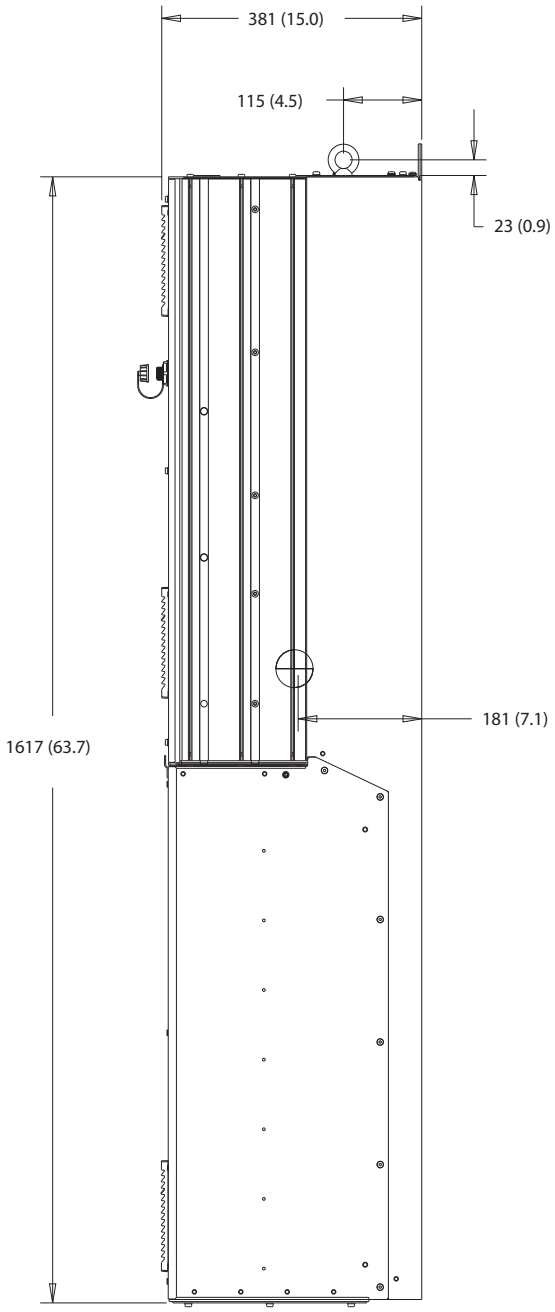
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

10.9.6 ขนาดภายนอก D6h



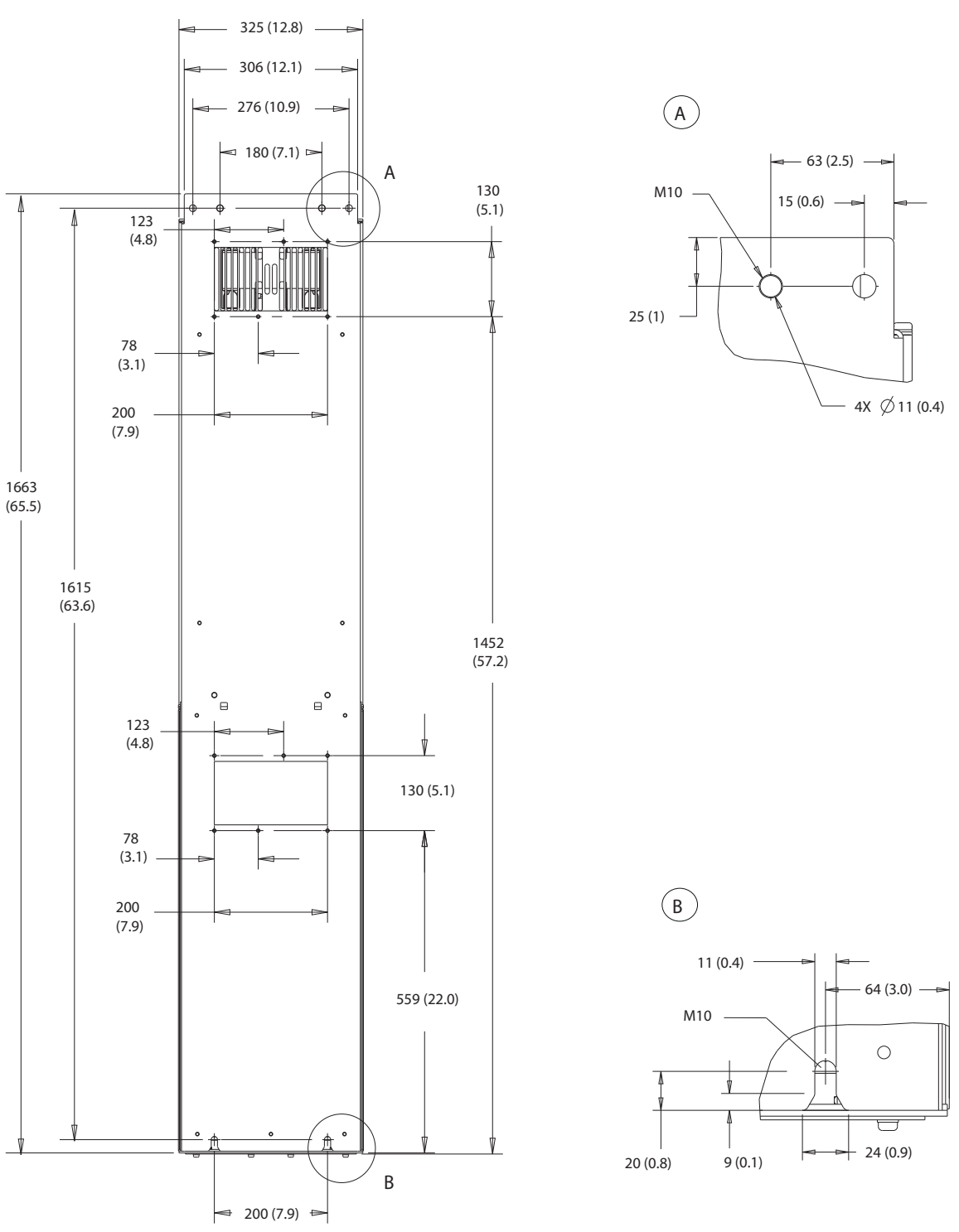
ภาพประกอบ 10.24 ภาพด้านหน้าของ D6h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



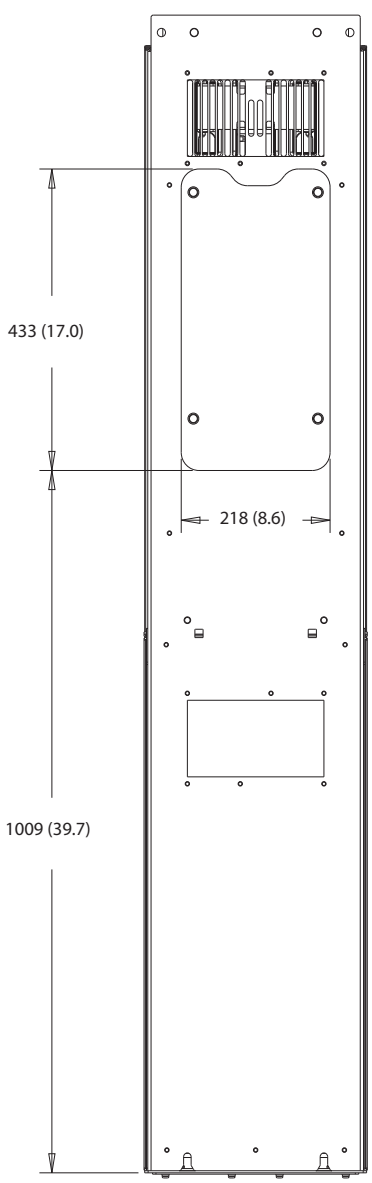
ภาพประกอบ 10.25 ภาพด้านข้างของ D6h

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 10.26 ภาพด้านหลังของ D6h

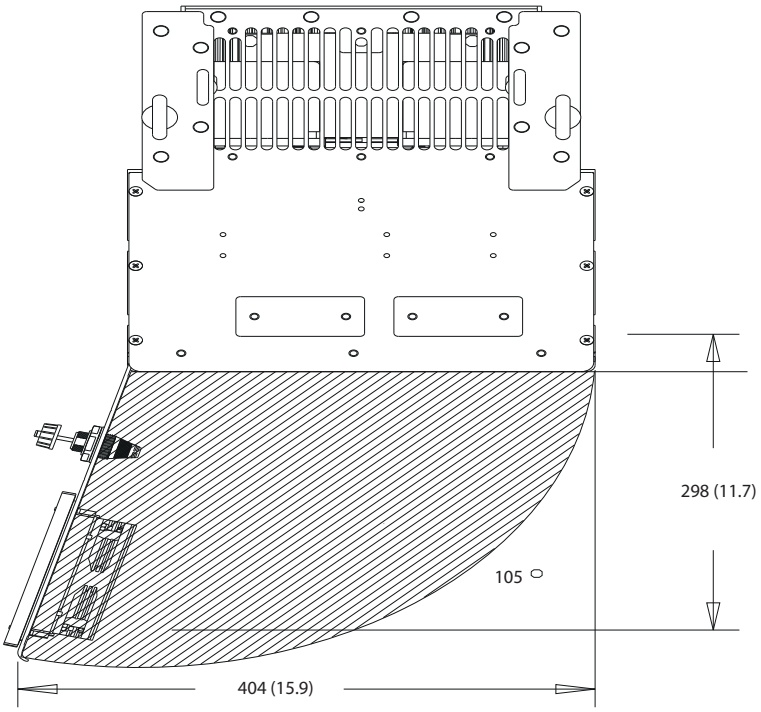
Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 10.27 ขนาดแผงเข้าใช้แผ่นระบายความร้อนของ D6h

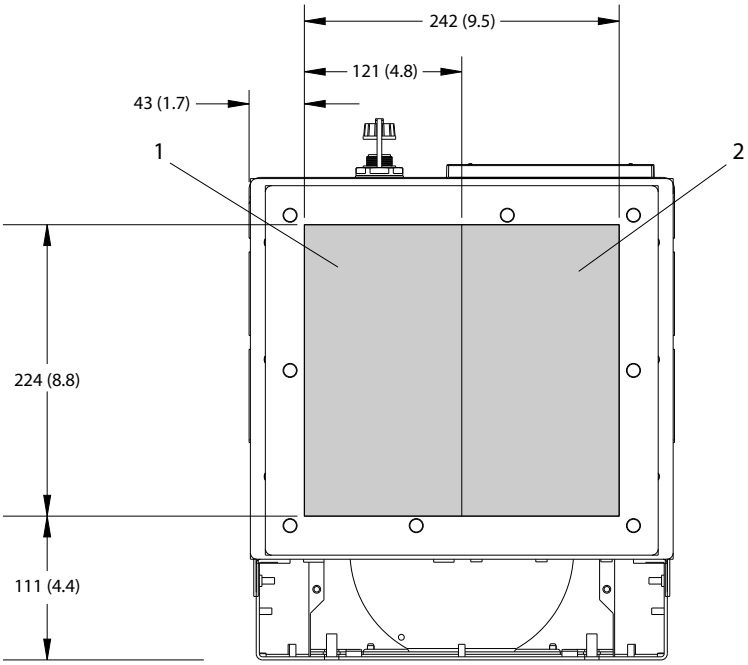
 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

130BF669.10



ภาพประกอบ 10.28 ระยะห่างประตูของ D6h

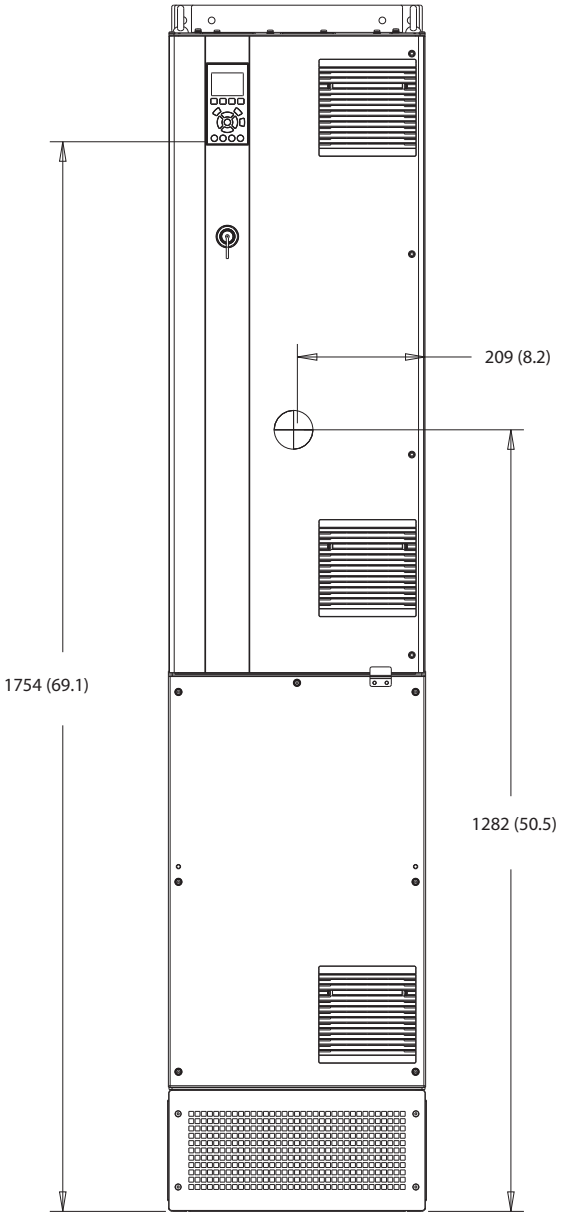
130BF609.10



1	ด้านแหล่งจ่ายไฟหลัก	2	ด้านมอเตอร์

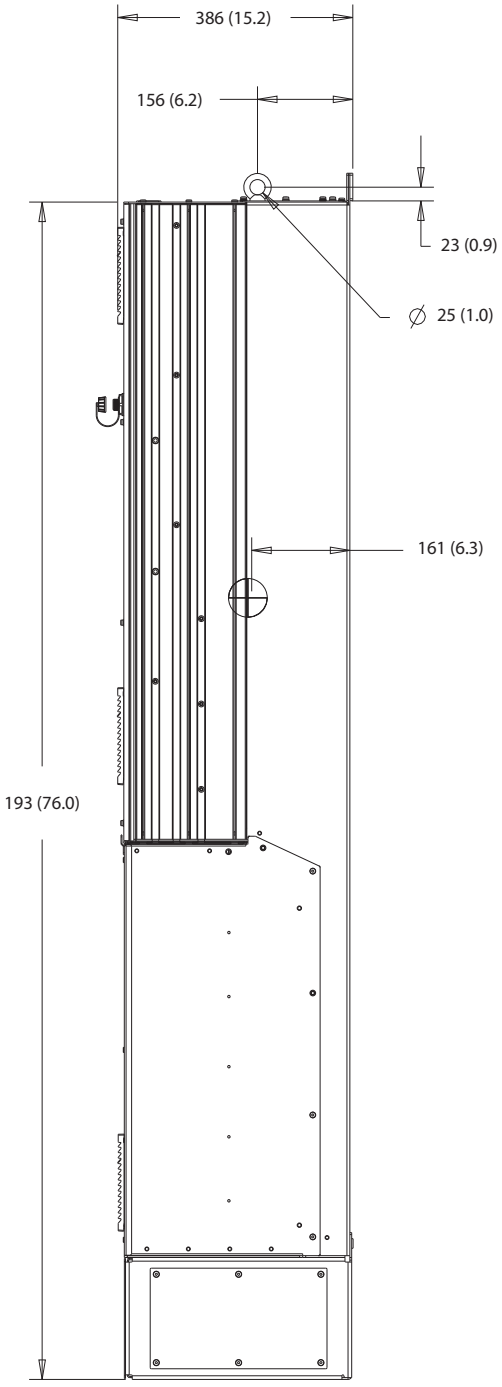
ภาพประกอบ 10.29 ขนาดแผ่นกั้นของ D6h

10.9.7 ขนาดภายนอก D7h



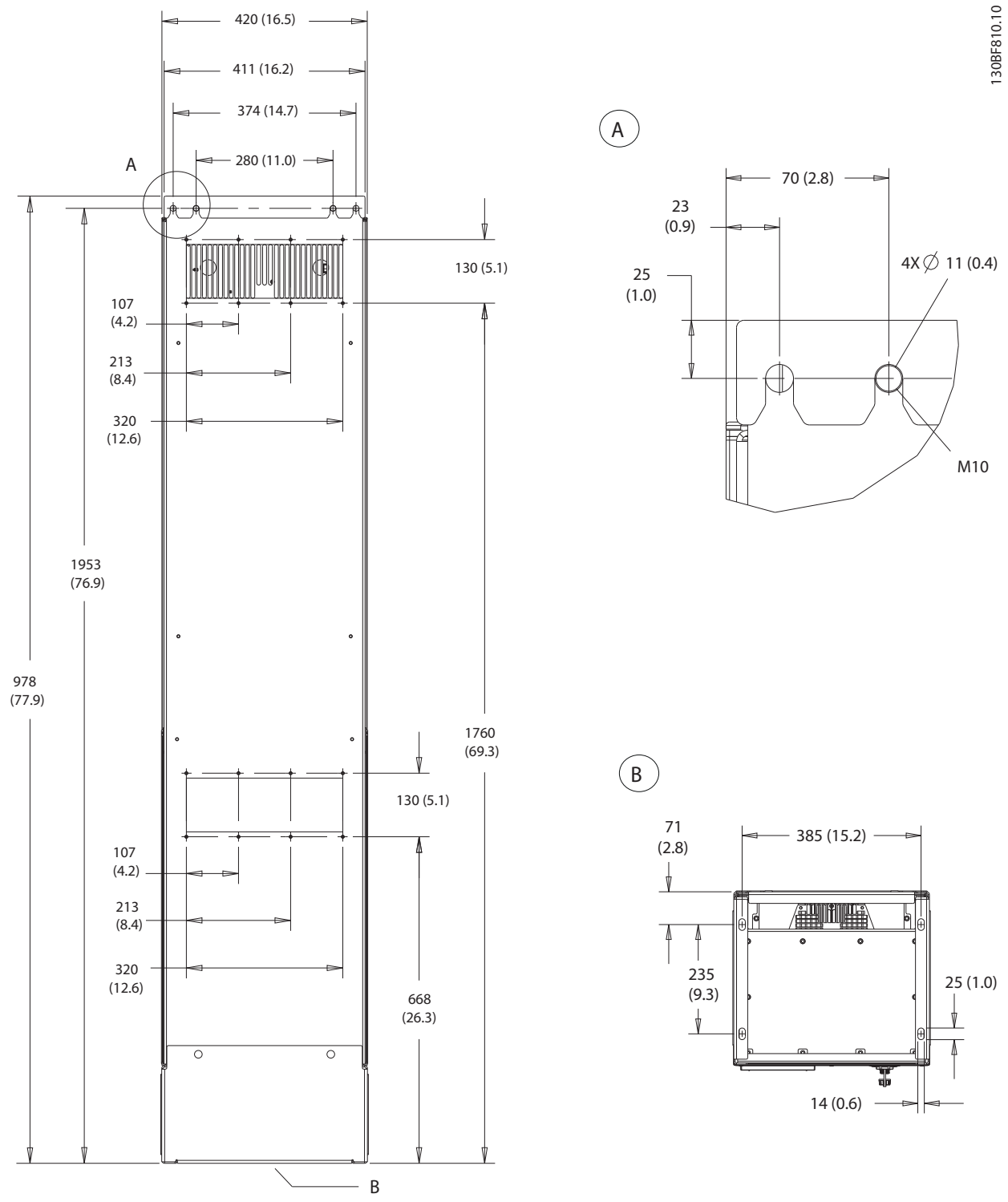
ภาพประกอบ 10.30 ภาพด้านหน้าของ D7h

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



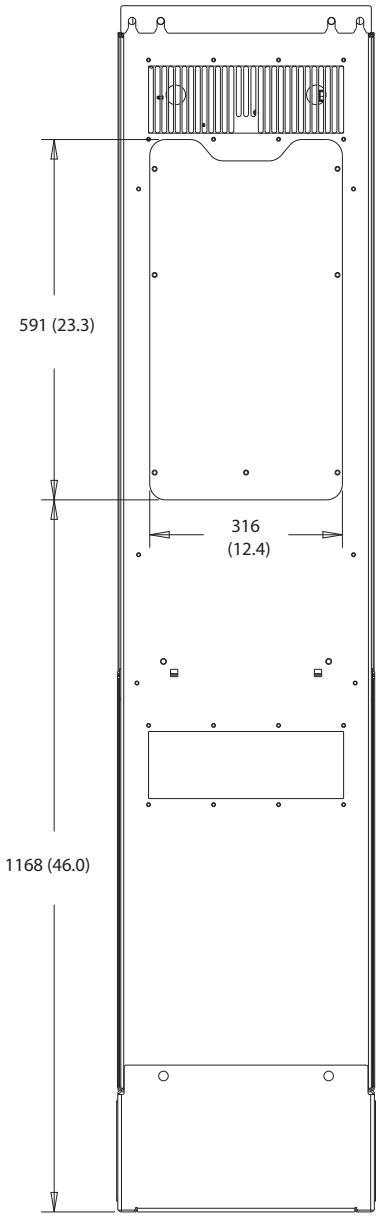
ภาพประกอบ 10.31 ภาพด้านข้างของ D7h

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



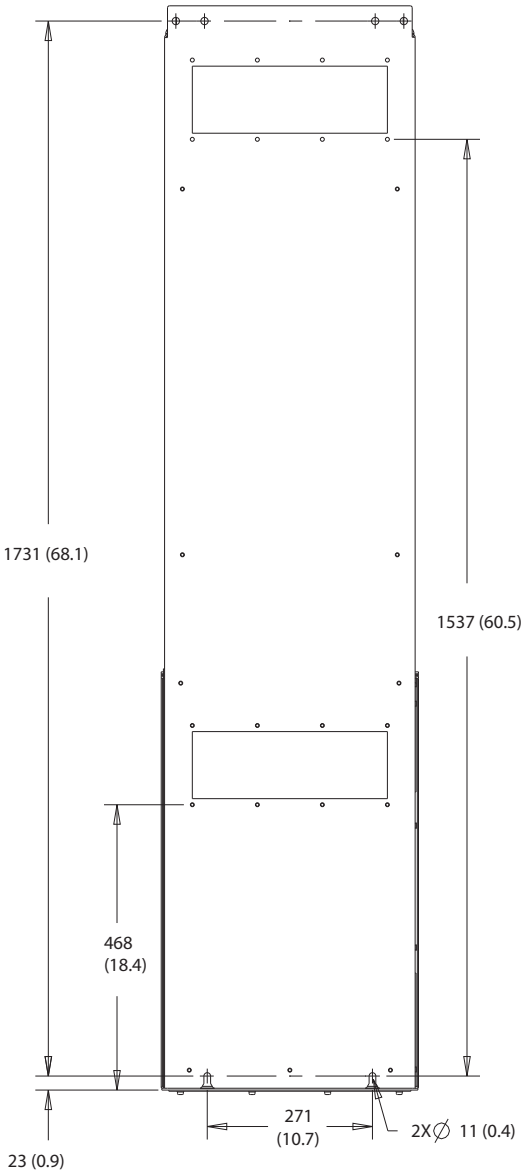
ภาพประกอบ 10.32 ภาพด้านหลังของ D7h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



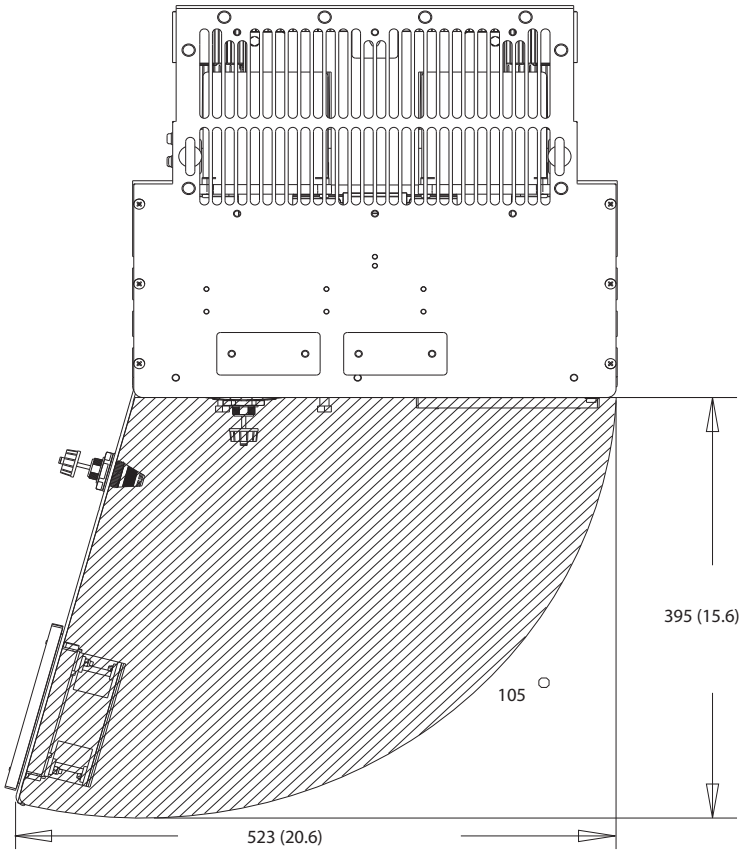
ภาพประกอบ 10.33 ขนาดแผงเข้าใช้แผ่นระบายความร้อนของ D7h

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

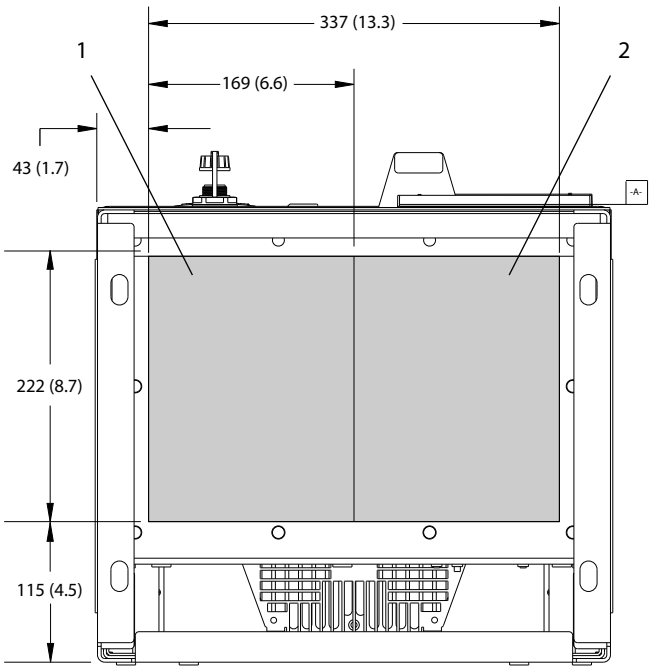


ภาพประกอบ 10.34 ขนาดติดผนังของ D7h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



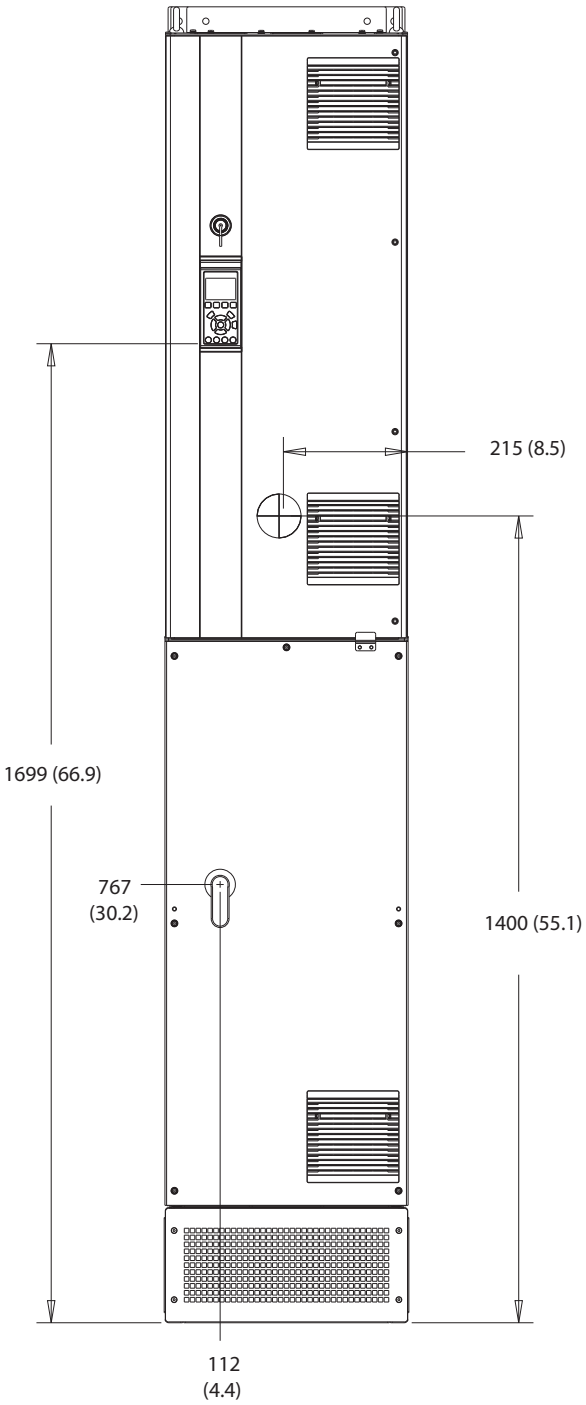
ภาพประกอบ 10.35 ระยะห่างประดูของ D7h



1	ด้านแหล่งจ่ายไฟหลัก	2	ด้านมอเตอร์

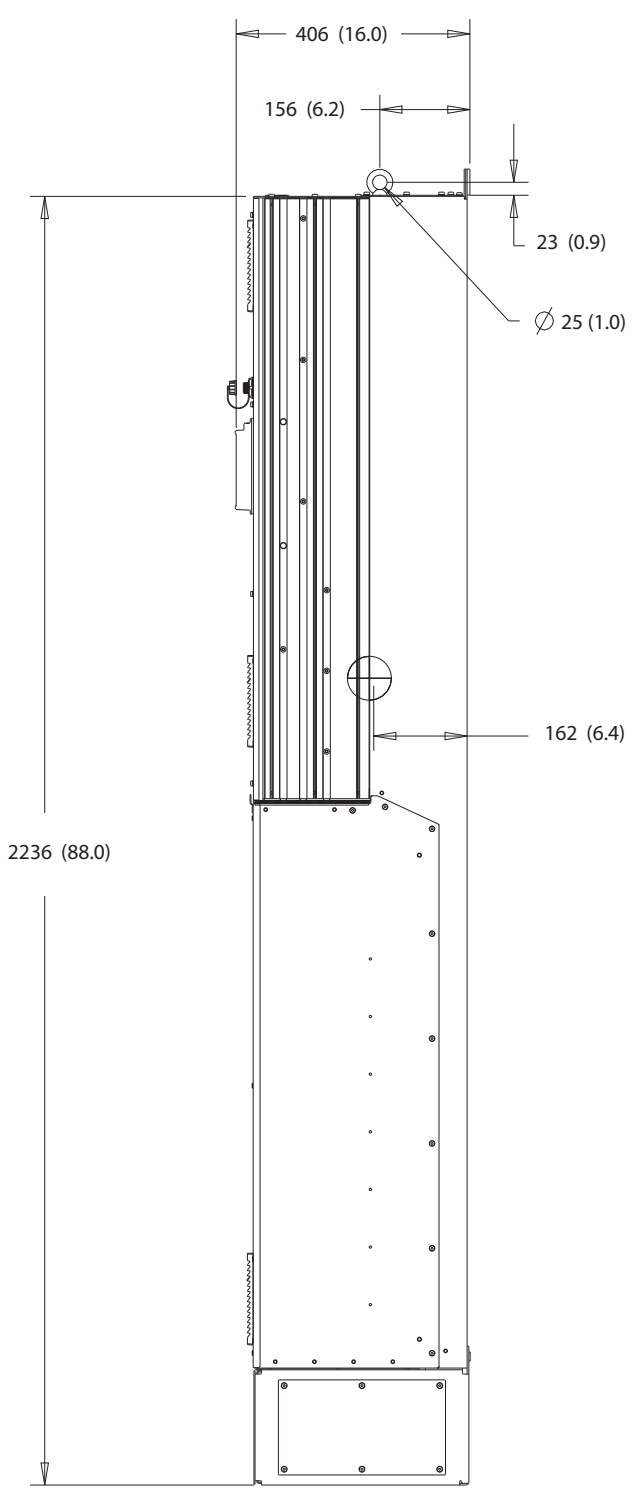
ภาพประกอบ 10.36 ขนาดแผ่นกั้นของ D7h

10.9.8 ขนาดภายนอก D8h



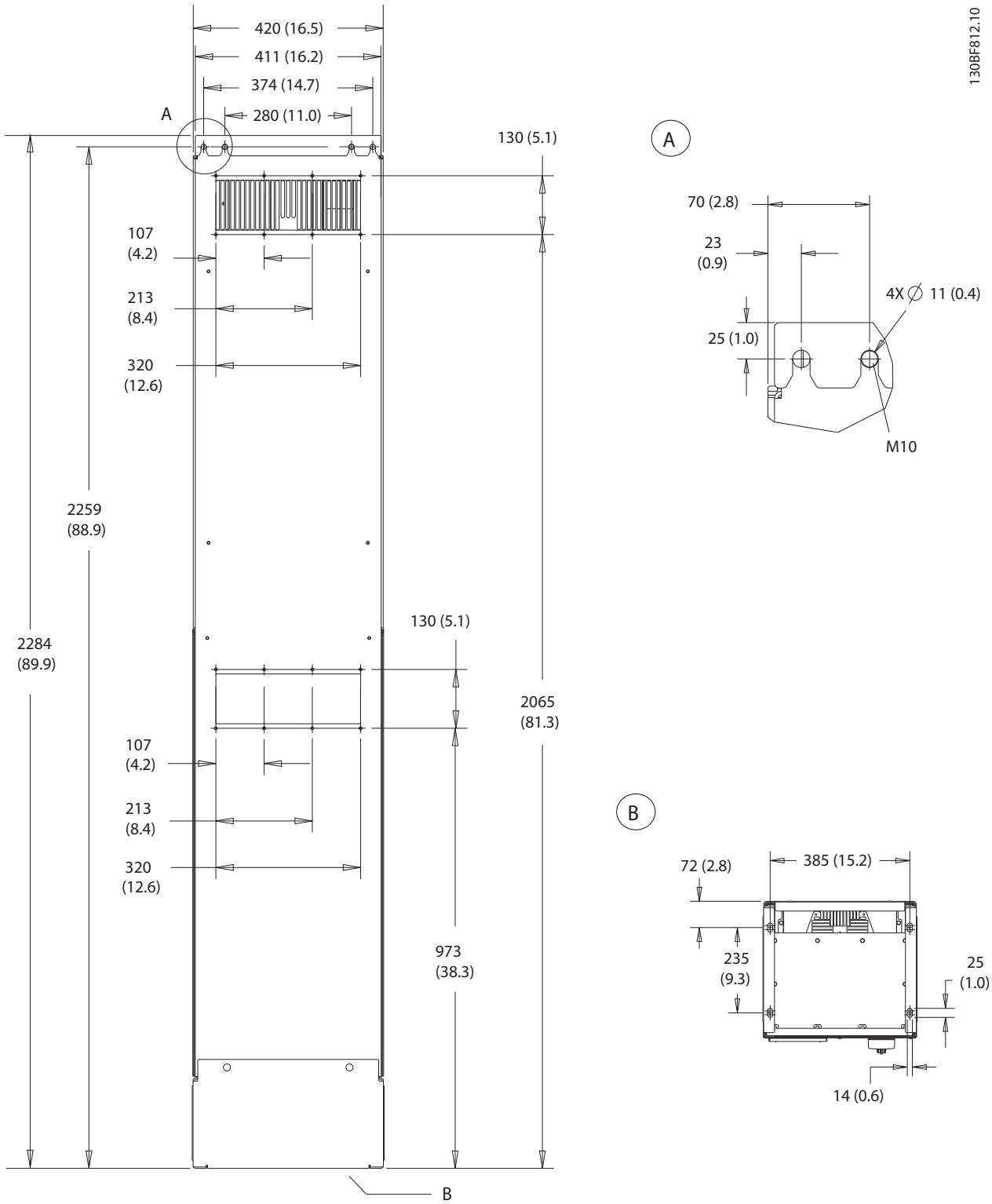
ภาพประกอบ 10.37 ภาพด้านหน้าของ D8h

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



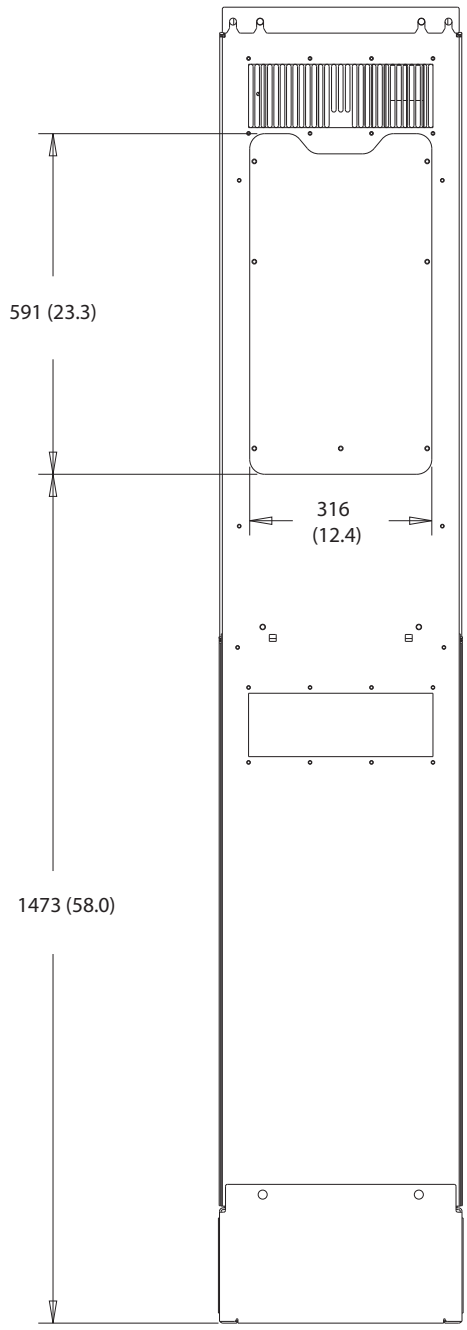
ภาพประกอบ 10.38 ภาพด้านข้างของ D8h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



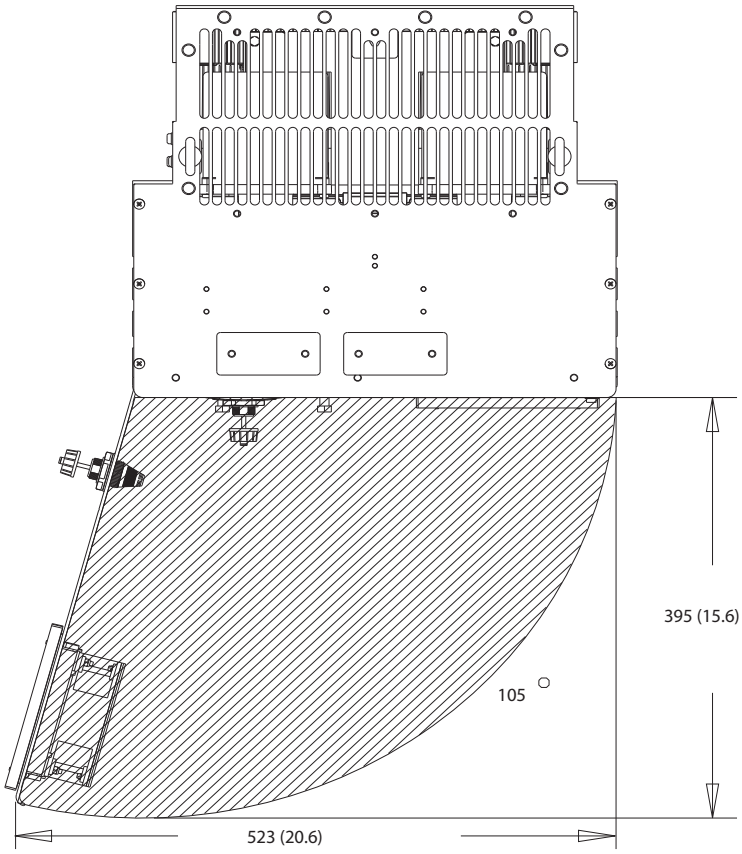
ภาพประกอบ 10.39 ภาพด้านหลังของ D8h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

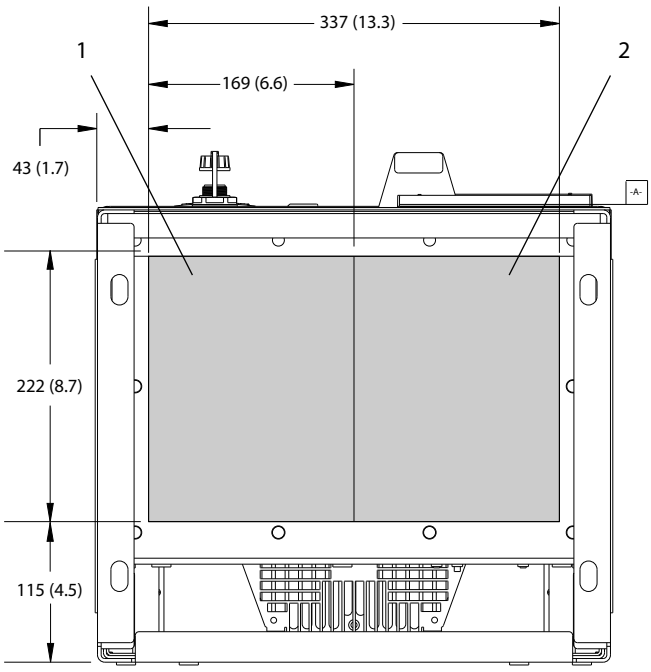


ภาพประกอบ 10.40 ขนาดแผงเข้าใช้แผ่นระบายความร้อนของ D8h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.



ภาพประกอบ 10.41 ระยะห่างประดูของ D8h



1	ด้านแหล่งจ่ายไฟหลัก	2	ด้านมอเตอร์

ภาพประกอบ 10.42 ขนาดแผ่นกั้นของ D8h

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

11 ภาคผนวก

11.1 คำย่อ และรูปแบบ

°C	องศาเซลเซียส
°F	องศาฟาเรนไฮต์
Ω	โอห์ม
AC	กระแสสลับ
AEO	การปรับการใช้พลังงานให้เหมาะสมโดยอัตโนมัติ
ACP	ตัวประมวลผลควบคุมการใช้งาน
AMA	การปรับให้เหมาะสมกับมอเตอร์โดยอัตโนมัติ
AWG	เกจลวดอเมริกัน
CPU	ชุดประมวลผลส่วนกลาง
CSIV	ค่าเริ่มต้นที่เฉพาะลูกค้า
CT	หม้อแปลงกระแส
DC	กระแสตรง
DVM	เครื่องวัดโวลต์ดิจิตัล
EEPROM	หน่วยความจำแบบอ่านอย่างเดียวที่ตั้งโปรแกรมลบได้-ทางไฟฟ้า
EMC	ความเข้ากันได้ทางแม่เหล็กไฟฟ้า
EMI	การรบกวนแม่เหล็กไฟฟ้า
ESD	การคายประจุไฟฟ้าสถิต
ETR	รีเลย์ความร้อนแบบอิเล็กทรอนิกส์
$f_{M,N}$	ความถี่พิกัดของมอเตอร์
HF	ความถี่สูง
HVAC	อุปกรณ์ทำความร้อน ระบายอากาศ และทำความเย็น
Hz	เฮิรตซ์
I_{LIM}	ขีดจำกัดกระแส
I_{INV}	พิกัดกระแสเอาท์พุทของอินเวอร์เตอร์
$I_{M,N}$	พิกัดกระแสของมอเตอร์
$I_{VLT,MAX}$	กระแสเอาท์พุทสูงสุด
$I_{VLT,N}$	พิกัดกระแสเอาท์พุทที่จ่ายโดยชุดขับ
IEC	มาตรฐานด้านไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ระดับสากล
IGBT	ทรานซิสเตอร์เกตฉนวนสองขั้ว
I/O	อินพุท/เอาท์พุท
IP	การป้องกันทางเข้า
kHz	กิโลเฮิรตซ์
kW	กิโลวัตต์
L_d	ความเหนี่ยวนำแกน d ของมอเตอร์
L_q	ความเหนี่ยวนำแกน q ของมอเตอร์
LC	อินดักเตอร์-ตัวเก็บประจุ
LCP	แผงควบคุมหน้าเครื่อง
LED	ไดโอดเปล่งแสง
LOP	แผงใช้งานหน้าเครื่อง
mA	มิลลิแอมป์
MCB	เซอร์กิตเบรคเกอร์ขนาดเล็ก
MCO	อุปกรณ์เสริมควบคุมการเคลื่อนที่
MCP	ตัวประมวลผลควบคุมมอเตอร์
MCT	เครื่องมือควบคุมการเคลื่อนที่
MDCIC	การ์ดอินเตอร์เฟซควบคุมหลายชุดขับ
mV	มิลลิโวลต์
NEMA	สมาคมผู้ผลิตอุปกรณ์ไฟฟ้าแห่งชาติ
NTC	สัมประสิทธิ์อุณหภูมิค่าลบ
$P_{M,N}$	กำลังของมอเตอร์ที่พิกัด
PCB	แผงวงจรแผ่นพิมพ์
PE	สายดินป้องกัน
PELV	การป้องกันแรงดันต่ำพิเศษ
PID	อนุพันธ์อินทิกรัลตามสัดส่วน
PLC	ตัวควบคุมตรรกะแบบโปรแกรมได้
P/N	หมายเลขชิ้นส่วน
PROM	หน่วยความจำแบบอ่านอย่างเดียวที่ตั้งโปรแกรมลบได้
PS	ส่วนกำลัง
PTC	สัมประสิทธิ์อุณหภูมิค่าบวก
PWM	การปรับช่วงกว้างของพัลส์
R_s	ค่าความต้านทานของสเตเตอร์
RAM	หน่วยความจำเข้าใช้งานแบบสุ่ม
RCD	อุปกรณ์ป้องกันไฟดูด
คืนพลังงาน	ขั้วต่อแบบคืนพลังงานกลับ
RFI	การรบกวนความถี่วิทยุ
RMS	ค่าเฉลี่ยกำลังสอง (กระแสไฟฟ้าสลับเป็นระยะ)
RPM	รอบต่อนาที
SCR	ซิลิคอน คอนโทรล เร็คติไฟร์เออร์
SMPS	แหล่งจ่ายไฟโหมดสวิตช์
S/N	หมายเลขซีเรียล
STO	Safe Torque Off
T_{LIM}	ขีดจำกัดแรงบิด
$U_{M,N}$	แรงดันไฟฟ้าของมอเตอร์ที่พิกัด
V	โวลต์
VVC^+	การควบคุมเวกเตอร์แรงดัน
X_h	รีแอกแตนซ์หลักของมอเตอร์

ตาราง 11.1 คำย่อ อักษรย่อ และสัญลักษณ์

รูปแบบ

- รายการที่เป็นตัวเลขแสดงถึงขั้นตอน
- รายการที่เป็นสัญลักษณ์หัวข้อย่อยแสดงถึงข้อมูลอื่น-และคำอธิบายของภาพประกอบ
- ข้อความตัวเอียงแสดงถึง:
  - การอ้างอิงระหว่างกัน
  - ลิงก์
  - เชิงอรรถ
  - ชื่อพารามิเตอร์
  - ชื่อกลุ่มพารามิเตอร์
  - ตัวเลือกพารามิเตอร์
- ขนาดทั้งหมดเป็นมม. (นิ้ว)

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

11.2 การตั้งค่าพารามิเตอร์ค่ามาตรฐานสำหรับรุ่นนานาชาติ/อเมริกาเหนือ

การตั้งค่า *พารามิเตอร์ 0-03 Regional Settings* เป็น *[0] นานาชาติ* หรือ *[1] อเมริกาเหนือ* จะเปลี่ยนการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน- สำหรับพารามิเตอร์บางตัว *ตาราง 11.2* แสดงพารามิเตอร์ที่ได้รับผลกระทบเหล่านั้น

พารามิเตอร์	ค่าพารามิเตอร์รุ่นนานาชาติ/อเมริกาเหนือ	ค่าพารามิเตอร์มาตรฐานจากโรงงานของรุ่น-อเมริกาเหนือ
พารามิเตอร์ 0-03 Regional Settings	นานาชาติ	อเมริกาเหนือ
พารามิเตอร์ 0-71 Date Format	วว-ดด-ปปปป	ดด/วว/ปปปป
พารามิเตอร์ 0-72 Time Format	24 h	12 h
พารามิเตอร์ 1-20 Motor Power [kW]	1)	1)
พารามิเตอร์ 1-21 Motor Power [HP]	2)	2)
พารามิเตอร์ 1-22 Motor Voltage	230 V/400 V/575 V	208 V/460 V/575 V
พารามิเตอร์ 1-23 Motor Frequency	50 Hz	60 Hz
พารามิเตอร์ 3-03 Maximum Reference	50 Hz	60 Hz
พารามิเตอร์ 3-04 Reference Function	รวมค่าอ้างอิง	ภายนอก/ค่าล่วงหน้า
*พารามิเตอร์ 4-13 Motor Speed High Limit [RPM]*3)	1500 RPM	1800 RPM
*พารามิเตอร์ 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]*4)	50 Hz	60 Hz
พารามิเตอร์ 4-19 Max Output Frequency	100 Hz	120 Hz
พารามิเตอร์ 4-53 Warning Speed High	1500 RPM	1800 RPM
พารามิเตอร์ 5-12 Terminal 27 Digital Input	ลื่นไหลผกผัน	อินเตอร์ล็อคภายนอก
พารามิเตอร์ 5-40 Function Relay	สัญญาณเตือน	ไม่มีสัญฯเตือน
พารามิเตอร์ 6-15 Terminal 53 High Ref./ Feedb. Value	50	60
พารามิเตอร์ 6-50 Terminal 42 Output	ความเร็ว 0-ขีดจำกัดสูง	ความเร็ว 4-20 mA
พารามิเตอร์ 14-20 Reset Mode	รีเซ็ตด้วยมือกด	รีเซ็ตออโต้ไม่จบ
*พารามิเตอร์ 22-85 Speed at Design Point [RPM]*3)	1500 RPM	1800 RPM
พารามิเตอร์ 22-86 Speed at Design Point [Hz]	50 Hz	60 Hz
พารามิเตอร์ 24-04 Fire Mode Max Reference	50 Hz	60 Hz

ตาราง 11.2 การตั้งค่าพารามิเตอร์ค่ามาตรฐานสำหรับรุ่นนานาชาติ/อเมริกาเหนือ

1) พารามิเตอร์ 1-20 Motor Power [kW] จะเห็นได้เมื่อ พารามิเตอร์ 0-03 Regional Settings ตั้งเป็น [0] นานาชาติ
2) พารามิเตอร์ 1-21 Motor Power [HP] จะเห็นได้เมื่อตั้ง พารามิเตอร์ 0-03 Regional Settings เป็น [1] อเมริกาเหนือ
3) พารามิเตอร์นี้จะมองเห็นได้เมื่อ พารามิเตอร์ 0-02 Motor Speed Unit ตั้งไว้ที่ [0] RPM
4) พารามิเตอร์นี้จะมองเห็นได้เมื่อ พารามิเตอร์ 0-02 Motor Speed Unit ตั้งไว้ที่ [1] Hz

11.3 Parameter Menu Structure

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

0- การทำงาน/แสดงผล**
0-0* การตั้งค่าพื้นฐาน
0-01 ภาษา
0-02 หน่วยความเร็วมอเตอร์
0-03 การตั้งค่าตามท้องถิ่น
0-04 เลือกการทำงานในโหมดทำงานด้วยมือ-เมื่อเริ่มจ่ายไฟ
0-09 ตรวจสอบประสิทธิภาพ
0-1* การใช้งานชุดคำสั่ง
0-10 เลือกชุดคำสั่งใช้งาน
0-11 แก้ไขชุดคำสั่ง
0-12 เชื่อมโยงไปยังชุดคำสั่ง
0-13 อ่านค่า ชุดคำสั่งที่เชื่อมโยง
0-14 อ่านค่า ชุดคำสั่งที่แก้ไข/แชนแนล
0-15 อ่านค่า การตั้งค่าจริง
0-2* ค่าหน้าจอ
0-20 การแสดงค่าบรรทัดที่ 1.1
0-21 การแสดงค่าบรรทัดที่ 1.2
0-22 การแสดงค่าบรรทัดที่ 1.3
0-23 การแสดงค่าบรรทัดที่ 2
0-24 การแสดงค่าบรรทัดที่ 3
0-25 เมนูผู้ใช้กำหนดเอง
0-3* ค่า LCP กำหนดเอง
0-30 หน่วยสำหรับค่าที่อ่านได้ที่ผู้ใช้กำหนดเอง
0-31 ค่าต่ำสุดของค่าที่อ่านได้ที่ผู้ใช้กำหนดเอง
0-32 ค่าสูงสุดของค่าที่อ่านได้ที่ผู้ใช้กำหนดเอง
0-33 แหล่งสำหรับค่าที่อ่านได้ที่ผู้ใช้กำหนดเอง
0-37 ข้อความแสดงผล 1
0-38 ข้อความแสดงผล 2
0-39 ข้อความแสดงผล 3
0-4* ปุ่มหน้าจอ
0-40 การทำงานของปุ่ม [Hand On]
0-41 การทำงานของปุ่ม [Off]
0-42 การทำงานของปุ่ม [Auto On]
0-43 การทำงานของปุ่ม [Reset]
0-44 ปุ่ม [Off/Reset] บน LCP
0-45 ปุ่ม [Drive Bypass] บน LCP
0-5* เก็บ&โอนทางจอ
0-50 บันทึกและถ่ายโอนข้อมูล
0-51 บันทึกและถ่ายโอนชุดคำสั่ง
0-6* รหัสผ่าน
0-60 รหัสผ่านเมนูหลัก
0-61 ตั้งเข้าเมนูไม่มีรหัสผ่าน
0-65 รหัสผ่านของเมนูด่วน
0-66 เข้าสู่เมนูด่วนโดยไม่ใช้รหัสผ่าน
0-67 รหัสผ่านการเข้าถึงบัส
0-68 รหัสผ่านพารามิเตอร์ความปลอดภัย
0-69 ป้องกันรหัสผ่านของพารามิเตอร์ความ-ปลอดภัย
0-7* การตั้งค่านาฬิกา
0-70 วันที่และเวลา
0-71 รูปแบบวันที่
0-72 รูปแบบเวลา
0-73 ออฟเซ็ตเขตเวลา
0-74 DST/ฤดูร้อน
0-76 DST/ เริ่มต้นฤดูร้อน
0-77 DST/สิ้นสุดฤดูร้อน
0-79 ฟอลต์นาฬิกา
0-81 วันทำงาน
0-82 วันทำงานเพิ่มเติม
0-83 วันหยุดเพิ่มเติม
0-84 เวลาสำหรับฟิลด์บัส
0-85 เวลาเริ่มต้นฤดูร้อนสำหรับฟิลด์บัส
0-86 เวลาสิ้นสุดฤดูร้อนสำหรับฟิลด์บัส
0-89 วันที่และเวลาที่อ่านได้
1- โหลดและมอเตอร์**
1-0* การตั้งค่าทั่วไป
1-00 แบบการควบคุมมอเตอร์
1-01 หลักการควบคุมมอเตอร์
1-02 แหล่งของค่าป้อนกลับฟลักซ์มอเตอร์
1-03 คุณลักษณะแรงบิด
1-04 โหมดโอเวอร์โหลด
1-05 การกำหนดรูปแบบโหมดจากหน้าเครื่อง
1-06 ทิศทางตามเข็มนาฬิกา
1-07 ปรับออฟเซ็ตของค่ามุมของมอเตอร์
1-1* การตั้งค่าพิเศษ
1-10 โครงสร้างของมอเตอร์
1-11 รุ่นมอเตอร์
1-14 อัตราขยายแดมปิ้ง
1-15 เวลาคงที่การกรองความเร็วต่ำ
1-16 เวลาคงที่การกรองความเร็วสูง
1-17 ค่าเวลาคงที่การกรองแรงดัน
1-18 กระแสต่ำสุดที่ไม่มีโหลด
1-2* ข้อมูลมอเตอร์
1-20 กำลังมอเตอร์ [kW]
1-21 กำลังมอเตอร์ [HP]
1-22 แรงดันมอเตอร์
1-23 ความถี่มอเตอร์
1-24 กระแสมอเตอร์
1-25 ความเร็วรอบมอเตอร์
1-26 แรงบิดมอเตอร์ ที่ค่าพิกัดแบบคงตัว
1-29 ปรับตามมอเตอร์ออโต้ (AMA)
1-3* ขั้นสูง ข้อมูลมอเตอร์
1-30 ความต้านทานสเตเตอร์ (Rs)
1-31 ความต้านทานโรเตอร์ (Rr)
1-33 รีแอกแตนซ์รั่วไหลของสเตเตอร์ (X1)
1-34 รีแอคแตนซ์รั่วไหลของโรเตอร์ (X2)
1-35 รีแอกแตนซ์หลัก (Xh)
1-36 ต้านทานจากการสูญเสียในแกนเหล็ก (Rfe)
1-37 ความเหนี่ยวนำแกน-d (Ld)
1-38 อินดัคแตนซ์ แกน q (Lq)
1-39 ขั้วมอเตอร์
1-40 Back EMF ที่ 1000 RPM
1-41 ออฟเซ็ตของค่ามุมของมอเตอร์
1-44 ความอิมตัวของการเหนี่ยวนำแกน-d (LdSat)
1-45 ความอิมตัวของการเหนี่ยวนำแกน-q (LqSat)
1-46 ขยายการตรวจจับตำแหน่ง
1-47 การปรับเทียบแรงบิด
1-48 ความอิมตัวของการเหนี่ยวนำ พอยต์
1-49 จุดอิมตัวเหนี่ยวนำแกน q
1-5* ตั้งค่าไม่ตามโหลด
1-50 สร้างสนามแม่เหล็กมอเตอร์ที่ความเร็วศูนย์
1-51 ค.เร็วต่ำสุด สร้างสนามแม่เหล็ก-ปกติ[RPM]
1-52 ค.เร็วต่ำสุดที่สร้างสนามแม่เหล็กปกติ[Hz]
1-53 ความถี่เปลี่ยนโมเดล
1-54 การลดแรงดันไฟฟ้าในช่วงฟิลด์อ่อนตัว
1-55 คุณลักษณะ U/f - U
1-56 คุณลักษณะ U/f - F
1-58 กระแสพัลส์การทดสอบฟลายสตาร์ท
1-59 ความถี่พัลส์การทดสอบฟลายสตาร์ท
1-6* ตั้งค่าตามโหลด การตั้งค่า
1-60 การชดเชยโหลดที่ความเร็วต่ำ
1-61 การชดเชยโหลดที่ความเร็วสูง
1-62 การชดเชยการลื่นไหล
1-63 ค่าคงที่เวลาชดเชยการลื่นไหล
1-64 การลดรีโซแนนซ์
1-65 ค่าเวลาคงที่การลดรีโซแนนซ์
1-66 กระแสต่ำสุดที่ความเร็วต่ำ
1-67 ประเภทของโหลด
1-68 ความเฉื่อยมอเตอร์
1-69 ความเฉื่อยระบบ
1-7* ปรับค่าสตาร์ท
1-70 โหมดสตาร์ท
1-71 หน่วงเวลาสตาร์ท
1-72 ฟังก์ชันสตาร์ท
1-73 สตาร์ทหาความถี่เริ่มต้น
1-74 ความเร็วเริ่มสตาร์ท [RPM]
1-75 ความเร็วเริ่มสตาร์ท [Hz]
1-76 กระแสสตาร์ท
1-8* ปรับตอนหยุด
1-80 การทำงานที่หยุด
1-81 ความเร็วต่ำสุดสำหรับฟังค์ชั่นหยุดการ-ทำงาน [RPM]
1-82 ความเร็วต่ำสุดสำหรับฟังค์ชั่นหยุดการ-ทำงาน [Hz]
1-83 ฟังก์ชันหยุดอย่างแม่นยำ
1-84 ค่าตัวนับหยุดอย่างแม่นยำ
1-85 หน่วยเวลาชดเชยค.เร็วหยุดแม่นยำ
1-9* อุณหภูมิมอเตอร์
1-90 ระบบป้องกันความร้อนมอเตอร์
1-91 มีพัดลมพิเศษภายนอกมอเตอร์
1-93 แหล่งที่มาของเทอร์มิสเตอร์
1-94 ลดความเร็วขีดกระแส ATEX ETR
1-95 ประเภทเซนเซอร์เทอร์มิสเตอร์
1-96 แหล่งที่มาของเซนเซอร์เทอร์มิสเตอร์
1-97 ระดับที่ยอมรับได้ของเทอร์มิสเตอร์
1-98 ความถี่จุดอินเตอร์โพล ATEX ETR
1-99 กระแสจุดอินเตอร์โพล ATEX ETR
2- เบรค**
2-0* เบรค DC
2-00 กระแสไฟ DC ค้าง
2-01 กระแสในการเบรคกระแสตรง
2-02 ระยะเวลาจ่ายไฟเบรค DC
2-03 ความเร็วตัดเข้าของเบรคDC[RPM]
2-04 ความเร็วตัดเข้าของเบรคDC[Hz]
2-05 ค่าอ้างอิงสูงสุด
2-06 กระแส Parking
2-07 ระยะเวลาจ่ายไฟเบรค DC
2-1* คุมผ่านเบรครีฯ
2-10 ฟังก์ชันของเบรค
2-11 ตัวต้านทานเบรค (โอห์ม)
2-12 ขีดจำกัดกำลัง(kW) เบรครีซีสเตอร์
2-13 การป้องกันเมื่อเกินขีดจำกัด
2-15 การตรวจสอบเบรครีซีสเตอร์
2-16 กระแส เอซีเบรคสูงสุด
2-17 การควบคุมแรงดันเกิน
2-18 เงื่อนไขการตรวจสอบเบรค
2-19 อัตราขยายแรงดันไฟฟ้าสูงเกินไป
2-2* เบรคเชิงกล
2-20 ตั้งกระแสให้ปล่อยเบรคเชิงกล
2-21 ความเร็วเบรคเริ่มทำงาน [RPM]
2-22 ความเร็วเบรคเริ่มทำงาน [Hz]
2-23 หน่วงเวลาการทำงานของเบรคเชิงกล
2-24 หน่วงการหยุด
2-25 เวลาปลดเบรค
2-26 ค่าอ้างอิงแรงบิด
2-27 เวลาที่ใช้เปลี่ยนความเร็วขาขึ้นแรงบิด
2-28 ตัวประกอบการเพิ่มอัตราขยาย
2-29 เวลาที่ใช้เปลี่ยนความเร็วขาลงแรงบิด
2-3* ขั้นสูง เบรคเชิงกล
2-30 ค่าอัตราขยายที่เป็นสัดส่วนตำแหน่ง P สตาร์ท
2-31 อัตราขยายตามสัดส่วนสำหรับสตาร์ท PID ในโหมดความเร็ว
2-32 เวลารวมสตาร์ท PID ในโหมดความเร็ว
2-33 เวลาวงจรกรองต่ำสตาร์ท PID ในโหมด-ความเร็ว
3- อ้างอิง/เปลี่ยน**
3-0* ขีดจำกัดของค่าอ้างอิง
3-00 ช่วงอ้างอิง
3-01 หน่วยค่าอ้างอิง/ค่าป้อนกลับ
3-02 ค่าอ้างอิงต่ำสุด
3-03 ค่าอ้างอิงสูงสุด
3-04 ฟังก์ชันค่าอ้างอิง
3-1* ค่าอ้างอิง
3-10 ค่าอ้างอิงที่กำหนดล่วงหน้า
3-11 ความเร็ว Jog [Hz]
3-12 ค่าการกวดตาม/ชะลอ
3-13 จุดที่ใช้อ้างอิง
3-14 ค่าอ้างอิงสัมพัทธ์ตั้งล่วงหน้า
3-15 แหล่งข้อมูลค่าอ้างอิง 1
3-16 แหล่งข้อมูลค่าอ้างอิง 2
3-17 แหล่งข้อมูลค่าอ้างอิง 3
3-18 ค่าอ้างอิงที่เปลี่ยนระดับสัมพัทธ์
3-19 ความเร็ว Jog [RPM]
3-4* เปลี่ยนความเร็ว 1
3-40 ประเภทการเปลี่ยนความเร็วชุด 1
3-41 กำหนดเวลาความเร็วขาขึ้น ชุด 1
3-42 กำหนดเวลาความเร็วขาลง ชุด 1
3-45 S-rampเปลี่ยนความเร็ว1 ขณะเร่ง สุดาร์ท
3-46 S-rampเปลี่ยนความเร็ว1 ขณะเร่ง สิ้นสุด
3-47 S-rampเปลี่ยนความเร็ว1 ขณะลด สุดาร์ท
3-48 S-rampเปลี่ยนความเร็ว1 ขณะลด สิ้นสุด
3-5* เปลี่ยนความเร็ว 2
3-50 ประเภทความเร็วชุด 2
3-51 กำหนดเวลาความเร็วขาขึ้น ชุด 2
3-52 กำหนดเวลาความเร็วขาลง ชุด 2
3-55 S-rampเปลี่ยนความเร็ว2ขณะเร่ง สุดาร์ท
3-56 S-rampเปลี่ยนความเร็ว2ขณะเร่ง สิ้นสุด
3-57 S-rampเปลี่ยนความเร็ว2ขณะลด สุดาร์ท
3-58 S-rampเปลี่ยนความเร็ว2ขณะลด สิ้นสุด
3-6* เปลี่ยนความเร็ว 3
3-60 ประเภทความเร็วชุด 3
3-61 กำหนดเวลาความเร็วขาขึ้น ชุด 3
3-62 กำหนดเวลาความเร็วขาลง ชุด 3
3-65 S-rampเปลี่ยนความเร็ว3 ขณะเร่ง สุดาร์ท
3-66 S-rampเปลี่ยนความเร็ว3 ขณะเร่ง สิ้นสุด
3-67 S-rampเปลี่ยนความเร็ว3 ขณะลด สุดาร์ท
3-68 S-rampเปลี่ยนความเร็ว3 ขณะลด สิ้นสุด
3-7* เปลี่ยนความเร็ว 4
3-70 ประเภทการเปลี่ยนความเร็วชุด 4
3-71 กำหนดเวลาความเร็วขาขึ้น ชุด 4
3-72 กำหนดเวลาความเร็วขาลง ชุด 4
3-75 S-rampเปลี่ยนความเร็ว4 ขณะเร่ง สุดาร์ท
3-76 S-rampเปลี่ยนความเร็ว4 ขณะเร่ง สิ้นสุด
3-77 S-rampเปลี่ยนความเร็ว4 ขณะลด สุดาร์ท
3-78 S-rampเปลี่ยนความเร็ว4 ขณะลด สิ้นสุด
3-8* ขึ้น-ลงอื่น
3-80 กำหนดเวลาความเร็วขาขึ้น-ลง Jog
3-81 ตั้งเวลาความเร็วลง หยุดทันที
3-82 ประเภทการเปลี่ยนความเร็วหยุดด่วน
3-83 อัตราส่วนเปลี่ยนเร็วS หยุดด่วนลด สุดาร์ท
3-84 อัตราส่วนเปลี่ยนเร็วS หยุดด่วนลด สิ้นสุด
3-89 เวลาวงจรกรองต่ำเปลี่ยนความเร็ว
3-9* ดิจิตัลโพเทน
3-90 ขนาดขั้น
3-91 เวลาในการเปลี่ยนความเร็ว
3-92 การเรียกคืนกำลัง
3-93 ขีดจำกัดสูงสุด
3-94 ขีดจำกัดต่ำสุด
3-95 หน่วงเวลาในการเปลี่ยนความเร็ว
4- ขีดจำกัด/คำเตือน**
4-1* ขีดจำกัดมอเตอร์
4-10 กำหนดทิศทางการหมุนมอเตอร์
4-11 กำหนดความเร็วต่ำสุดมอเตอร์
4-12 ขีดจำกัดด้านต่ำของความเร็วมอเตอร์ [Hz]
4-13 กำหนดความเร็วสูงสุดมอเตอร์
4-14 ขีดจำกัดด้านสูงของความเร็วมอเตอร์ [Hz]
4-16 กำหนดค่าแรงบิดมอเตอร์
4-17 กำหนดค่าแรงบิดกรณีไฟย้อนกลับ
4-18 ขีดจำกัดกระแส
4-19 ตั้งความถี่สูงสุดของมอเตอร์
4-2* เกณฑ์จำกัด
4-20 แหล่งปัจจัยขีดจำกัดแรงบิด
4-21 แหล่งตัวประกอบขีดจำกัดของแรงบิด
4-23 แหล่งตัวประกอบขีดจำกัดของตรวจสอบ-เบรค
4-24 ตัวประกอบขีดจำกัดของตรวจสอบเบรค
4-25 แหล่งตัวประกอบมอเตอร์ของขีดจำกัด-กำลัง
4-26 เจเนอเรเตอร์ของขีดจำกัดกำลัง แหล่ง-ตัวประกอบ
4-3* ตรวจความเร็วมอเตอร์
4-30 ฟังก์ชันไม่พบค่าป้อนกลับมอเตอร์
4-31 ความเร็วค่าป้อนกลับมอเตอร์ผิดพลาด
4-32 หมดเวลา ไม่พบค่าป้อนกลับมอเตอร์
4-34 ฟังก์ชันตรวจสอบข้อผิดพลาด
4-35 การตรวจสอบข้อผิดพลาด
4-36 การตรวจสอบข้อผิดพลาดหมดเวลา
4-37 ตรวจสอบข้อผิดพลาดเปลี่ยนความเร็ว

4-38 ตรวจสอบข้อผิดพลาดหมดเวลาเปลี่ยน-ความเร็ว
4-39 ข้อผิดพลาดหลังหมดเวลาเปลี่ยนความเร็ว
4-4* ตรวจสอบความเร็ว
4-43 ฟังก์ชันตรวจสอบความเร็วมอเตอร์
4-44 ตรวจสอบความเร็วมอเตอร์สูงสุด
4-45 หมดเวลาตรวจสอบความเร็วมอเตอร์
4-5* การปรับ คำเตือน
4-50 ตั้งเตือนเมื่อกระแสต่ำกว่าระบุ
4-51 ตั้งเตือนเมื่อกระแสสูงกว่าระบุ
4-52 ตั้งค่าเตือนเมื่อเร็วต่ำกว่ากำหนด
4-53 ตั้งค่าเตือนเมื่อเร็วสูงกว่ากำหนด
4-54 คำเตือนค่าอ้างอิงต่ำ
4-55 คำเตือนค่าอ้างอิงสูง
4-56 คำเตือนการป้อนกลับต่ำ
4-57 คำเตือนการป้อนกลับสูง
4-58 ตั้งเตือนเมื่อเฟสมอเตอร์หายไป
4-59 ตรวจสอบมอเตอร์เมื่อสตาร์ท
4-6* ความเร็วข้าม
4-60 ช่วงเริ่มต้นความเร็วกระโดดข้าม
4-61 ข้ามความเร็วจาก [Hz]
4-62 ช่วงจบความเร็วกระโดดข้าม
4-63 ข้ามความเร็วไปยัง [Hz]
4-8* ขีดจำกัดกำลัง
4-80 ฟังก์ชันขีดจำกัดกำลัง โหมดมอเตอร์
4-81 ฟังก์ชันขีดจำกัดกำลัง โหมดเจเนอเรเตอร์
4-82 โหมดมอเตอร์ของขีดจำกัดกำลัง
4-83 โหมดเจเนอเรเตอร์ของขีดจำกัดกำลัง
4-9* ขีดจำกัดทิศทาง
4-90 โหมดขีดจำกัดทิศทาง
4-91 จำกัดความเร็วบวก [RPM]
4-92 จำกัดความเร็วบวก [Hz]
4-93 จำกัดความเร็วลบ [RPM]
4-94 จำกัดความเร็วลบ [Hz]
4-95 จำกัดแรงบิดบวก
4-96 จำกัดแรงบิดลบ
5- ดิจิตัลอิน/เอาท์**
5-0* โหมด I/O ดิจิตัล
5-00 เลือกหมวดสัญฯดิจิตัลอิน-เอาท์
5-01 เลือกสัญญาณดิจิตัล เทอมินอล 27
5-02 เลือกสัญญาณดิจิตัล เทอมินอล 29
5-1* อินพุทดิจิตัล
5-10 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 18
5-11 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 19
5-12 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 27
5-13 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 29
5-14 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 32
5-15 ตั้งการทำงานของเทอมินอล 33
5-16 ตั้งการทำงานของเทอมินอล X30/2
5-17 ตั้งการทำงานของเทอมินอล X30/3
5-18 ตั้งการทำงานของเทอมินอล X30/4
5-19 ขั้วต่อ 37 การหยุดแบบปลอดภัย
5-20 ขั้วต่อ X46/1 อินพุทดิจิตัล
5-21 ขั้วต่อ X46/3 อินพุทดิจิตัล
5-22 ขั้วต่อ X46/5 อินพุทดิจิตัล
5-23 ขั้วต่อ X46/7 อินพุทดิจิตัล
5-24 ขั้วต่อ X46/9 อินพุทดิจิตัล
5-25 ขั้วต่อ X46/11 อินพุทดิจิตัล
5-26 ขั้วต่อ X46/13 อินพุทดิจิตัล
5-3* ดิจิตัลเอาท์พุท
5-30 กำหนดเอาท์พุทของ เทอมินอล 27
5-31 กำหนดเอาท์พุทของ เทอมินอล 29
5-32 กำหนดเอาท์พุทของ เทอมินอล X30/6 (MCB 101)
5-33 กำหนดเอาท์พุทของ เทอมินอล X30/7 (MCB 101)
5-4* รีเลย์
5-40 กำหนดการทำงานของรีเลย์
5-41 หน่วงเวลา On Delay ของรีเลย์
5-42 หน่วงเวลา Off Delay ของรีเลย์
5-5* อินพุทพัลส์
5-50 ตั้งรับความถี่พัลส์ต่ำเทอมินอล29
5-51 ตั้งรับความถี่พัลส์สูงเทอมินอล29
5-52 ขั้ว 29 ค่าอ้างอิงต่ำ/ค่าป้อนกลับ ค่า
5-53 ขั้ว 29 ค่าอ้างอิงสูง/ค่าป้อนกลับ ค่า
5-54 ค่าคงที่เวลาตัวกรองพัลส์ #29
5-55 ตั้งรับความถี่พัลส์ต่ำเทอมินอล33
5-56 ตั้งรับความถี่พัลส์สูงเทอมินอล33
5-57 ขั้ว 33 ค่าอ้างอิงต่ำ/ค่าป้อนกลับ ค่า
5-58 ขั้ว 33 ค่าอ้างอิงสูง/ค่าป้อนกลับ ค่า
5-59 ค่าคงที่เวลาตัวกรองพัลส์ #33
5-6* เอาท์พุทพัลส์
5-60 ขั้ว 27 ตัวแปรเอาท์พุทพัลส์
5-62 เอาท์พุทพัลส์ ความถี่สูงสุด #27
5-63 ขั้ว 29 ตัวแปรเอาท์พุทพัลส์
5-65 เอาท์พุทพัลส์ ความถี่สูงสุด #29
5-66 ขั้ว X30/6 ตัวแปรเอาท์พุทพัลส์
5-68 เอาท์พุทพัลส์ ความถี่สูงสุด #X30/6
5-7* อินพุทเอ็นโคดเตอร์ 24 V
5-70 ขั้ว 32/33 พัลส์ต่อรอบหมุน
5-71 ขั้ว 32/33 ทิศทางของเอ็นโคดเตอร์
5-8* อุปกรณ์เสริม I/O
5-80 หน่วงการเชื่อมต่อประจุ AHF ใหม่
5-9* การควบคุมด้วยบัส
5-90 ควบคุมดิจิตัลเอาท์พุทและรีเลย์ด้วยบัส
5-93 เอาท์พุทพัลส์ #27 ควบคุมบัส
5-94 เอาท์พุทพัลส์ #27 ตั้งค่าหมดเวลาล่วง-หน้า
5-95 เอาท์พุทพัลส์ #29 ควบคุมบัส
5-96 เอาท์พุทพัลส์ #29 ตั้งค่าหมดเวลาล่วง-หน้า
5-97 เอาท์พุทพัลส์ #X30/6 ควบคุมบัส
5-98 เอาท์พุทพัลส์ #X30/6 ตั้งค่าหมดเวลา-ล่วงหน้า
6- อิน/เอาท์พุทอนา**
6-0* โหมดอนาล็อก I/O
6-00 เวลาหมดเวลารอสัญญาณ
6-01 ฟังก์ชันหมดเวลารอสัญญาณ
6-1* อินพุทอนาล็อก 1
6-10 ขั้ว 53 แรงดันระดับต่ำ
6-11 ขั้ว 53 แรงดันระดับสูง
6-12 ขั้ว 53 กระแสระดับต่ำ
6-13 ขั้ว 53 กระแสระดับสูง
6-14 ขั้ว 53 ค่าอ้างอิงต่ำ/ค่าป้อนกลับ ค่า
6-15 ขั้ว 53 ค่าอ้างอิงสูง/ค่าป้อนกลับ ค่า
6-16 ขั้ว 53 ค่าคงที่เวลาตัวกรอง
6-2* อินพุทอนาล็อก 2
6-20 ขั้ว 54 แรงดันระดับต่ำ
6-21 ขั้ว 54 แรงดันระดับสูง
6-22 ขั้ว 54 กระแสระดับต่ำ
6-23 ขั้ว 54 กระแสระดับสูง
6-24 ขั้ว 54 ค่าอ้างอิง/ค่าป้อนกลับต่ำ ค่า
6-25 ขั้ว 54 ค่าอ้างอิง/ค่าป้อนกลับสูง ค่า
6-26 ขั้ว 54 ค่าคงที่เวลาตัวกรอง
6-3* อินพุทอนาล็อก 3
6-30 ขั้ว X30/11 แรงดันต่ำ
6-31 ขั้ว X30/11 แรงดันสูง
6-34 ขั้วต่อ X30/11 ค่าอ้างอิง/ค่าป้อนกลับต่ำ ค่า
6-35 ขั้วต่อ X30/11 ค่าอ้างอิง/ค่าป้อนกลับสูง ค่า
6-36 ขั้วต่อ X30/11 ค่าคงที่เวลาตัวกรอง
6-4* อินพุทอนาล็อก 4
6-40 ขั้ว X30/12 แรงดันต่ำ
6-41 ขั้ว X30/12 แรงดันสูง
6-44 ขั้วต่อ X30/12 ค่าอ้างอิง/ค่าป้อนกลับต่ำ ค่า
6-45 ขั้วต่อ X30/12 ค่าอ้างอิง/ค่าป้อนกลับสูง ค่า
6-46 ขั้วต่อ X30/12 ค่าคงที่เวลาตัวกรอง
6-5* เอาท์พุทอนาล็อก 1
6-50 เอาท์พุท ขั้ว 42
6-51 ขั้วต่อ 42 สเกลต่ำสุดของเอาท์พุท
6-52 ขั้วต่อ 42 สเกลสูงสุดของเอาท์พุท
6-53 ขั้ว 42 ควบคุมบัสเอาท์พุท
6-54 ขั้ว 42 ค่าหมดเวลาเอาท์พุทที่ตั้งไว้ล่วง-หน้า
6-55 วงจรกรองเอาท์พุทอนาล็อก
6-6* เอาท์พุทอนาล็อก 2
6-60 ขั้ว X30/8 เอาท์พุท
6-61 ขั้ว X30/8 สเกลต่ำสุด
6-62 ขั้ว X30/8 สเกลสูงสุด
6-63 ขั้วต่อ X30/8 บัสควบคุม
6-64 ขั้ว X30/8 ค่าหมดเวลาเอาท์พุทที่ตั้งไว้-ล่วงหน้า
6-7* เอาท์พุทอนาล็อก 3
6-70 ขั้วต่อ X45/1 เอาท์พุท
6-71 ขั้วต่อ X45/1 สเกลต่ำสุด
6-72 ขั้วต่อ X45/1 สเกลสูงสุด
6-73 ขั้วต่อ X45/1 บัสควบคุม
6-74 ขั้ว X45/1 ค่าหมดเวลาเอาท์พุทตั้งล่วง-หน้า
6-8* เอาท์พุทอนาล็อก 4
6-80 ขั้วต่อ X45/3 เอาท์พุท
6-81 ขั้วต่อ X45/3 สเกลต่ำสุด
6-82 ขั้วต่อ X45/3 สเกลสูงสุด
6-83 ขั้วต่อ X45/3 บัสควบคุม
6-84 ขั้ว X45/3 ค่าหมดเวลาเอาท์พุทตั้งล่วง-หน้า
7- ตัวควบคุม**
7-0* การควบคุมความเร็วแบบ PID
7-00 แหล่งค่าป้อนกลับความเร็ว PID
7-01 การลดความเร็ว PID
7-02 อัตราขยาย P ใน PID ในโหมดความเร็ว
7-03 เวลารวม PID ในโหมดความเร็ว
7-04 ค่าเวลา D ใน PID ในโหมดความเร็ว
7-05 ขีดแตกต่าง PID โหมดความเร็ว ขีด-จำกัดอัตราขยาย
7-06 เวลาวงจรกรองต่ำ PID โหมดเร็ว
7-07 อัตราส่วนเกียร์การป้อนกลับความเร็ว PID
7-08 แฟคเตอร์ป้อนไปหน้า PID ความเร็ว
7-09 การแก้ไขข้อผิดพลาดความเร็ว PID พร้อมเปลี่ยนความเร็ว
7-1* การควบคุมแรงบิด PI
7-10 แหล่งค่าป้อนกลับแรงบิด PI
7-12 อัตราขยายตามส่วน สำหรับแรงบิด PI
7-13 เวลารวมของแรงบิด PI
7-16 เวลาวงจรตัวกรองแบบต่ำของแรงบิด PI
7-18 แฟคเตอร์ป้อนไปหน้าของแรงบิด PI
7-19 เวลาในการเพิ่มตัวควบคุมกระแส
7-2* ค่าป้อนกลับ ควบคุมกระบวนการ
7-20 แหล่งการป้อนกลับ CL ของกระบวนการ 1
7-22 แหล่งการป้อนกลับ CL ของกระบวนการ 2
7-3* กระบวนการควบคุมแบบ PID
7-30 ควบคุมปกติ/ผกผัน PID สำหรับ-กระบวนการ
7-31 กระบวนการ PID Anti Windup
7-32 ค่าสตาร์ทควบคุม PID กระบวนฯ
7-33 ค่าอัตราขยาย P ใน PID สำหรับ-กระบวนการ
7-34 ค่าเวลา I ใน PID สำหรับกระบวนการ
7-35 ค่าเวลา D ใน PID สำหรับกระบวนการ
7-36 ขีดจำกัดขยายที่เปลี่ยนแปลง PID สำหรับกระบวนการ ขีดจำกัดอัตราขยาย
7-38 แฟคเตอร์ป้อนไปหน้า PID กระบวนการ
7-39 แบนด์วิดท์อ้างอิงเมื่อสถานะเบิด
7-4* ขั้นสูง กระบวนการ PID I
7-40 PID กระบวนการ รีเซ็ต I-part
7-41 PID กระบวนการ ควบคุม ตัวรัดสาย
7-42 PID กระบวนการ ควบคุม ตัวรัดสาย
7-43 PID สเกลอัตราส่วนที่อ้างอิง ต่ำสุด
7-44 PID สเกลอัตราส่วนที่อ้างอิง สูงสุด
7-45 PID กระบวนการ แหล่งป้อนเดินหน้า
7-46 PID กระบวนการ ป้อนเดินหน้า ควบคุม-ปกติ/ผกผัน การควบคุม
7-48 PCD ป้อนเดินหน้า
7-49 PID กระบวนการ ควบคุมเอาท์พุทปกติ/ผกผัน การควบคุม
7-5* ขั้นสูง กระบวนการ PID II
7-50 PID กระบวนการ PID ส่วนขยาย
7-51 PID กระบวนการ อัตราขยายป้อนเดินหน้า
7-52 PID เปลี่ยนเพิ่มความเร็วเดินหน้า
7-53 PID เปลี่ยนลดความเร็วเดินหน้า
7-56 ค่าอ้างอิงของกระบวนการ PID เวลา-กรองค่าอ้างอิง
7-57 PID กระบวนการ เวลากรองค่าอ้างอิง
8- สื่อสาร&อุปกรณ์เสริม**
8-0* การตั้งค่าทั่วไป
8-01 ไซต์ควบคุม
8-02 แหล่งค่าสั่งควบคุม
8-03 เวลาหมดเวลาเวิร์ดควบคุม
8-04 ฟังก์ชันหมดเวลาค่าสั่งควบคุม
8-05 ฟังก์ชันสิ้นสุดการหมดเวลา
8-06 รีเซ็ตการหมดเวลาเวิร์ดควบคุม
8-07 การวินิจฉัยทริกเกอร์
8-08 การกรองค่าที่อ่านได้
8-1* การควบคุม การตั้งค่าคำสั่งควบคุม
8-10 โปรไฟล์เวิร์ดควบคุม
8-13 เวิร์ดสถานะที่กำหนดค่าได้ STW
8-14 เวิร์ดควบคุม CTW ที่กำหนดรูปแบบได้
8-17 สัญญาณเตือนและคำเตือนที่กำหนดค่าได้
8-19 รหัสผลิตภัณฑ์
8-3* ตั้งค่าพอร์ต FC
8-30 โปรโตคอล
8-31 ที่อยู่
8-32 อัตราการส่งข้อมูลของพอร์ต FC
8-33 พาริตี้/บิตหยุด
8-34 รอบเวลาตามที่ประมาณ
8-35 การหน่วงเวลาตอบรับต่ำสุด
8-36 การหน่วงเวลาตอบรับสูงสุด
8-37 หน่วงเวลา inter-char สูงสุด
8-4* ชุดโปรโตคอล FC MC
8-40 การเลือกรูปแบบข้อความ
8-41 พารามิเตอร์สำหรับสัญญาณ
8-42 การกำหนดรูปแบบการเขียน PCD
8-43 การกำหนดรูปแบบการอ่าน PCD
8-45 คำสั่งรายการ BTM
8-46 สถานะรายการ BTM
8-47 หมดเวลา BTM
8-48 ข้อผิดพลาดสูงสุด BTM
8-49 บันทึกข้อผิดพลาด BTM
8-5* ดิจิตอล/บัส
8-50 การเลือกลิ่นไหล
8-51 การเลือกหยุดแบบรวดเร็ว
8-52 การเลือกเบรคกระแสตรง
8-53 เลือกการสตาร์ท
8-54 การเลือกกลับทิศทาง
8-55 การเลือกการตั้งค่า
8-56 เลือกค่าอ้างอิงที่กำหนดล่วงหน้า
8-57 เลือก Profidrive OFF2
8-58 เลือก Profidrive OFF3
8-8* การวินิจฉัยพอร์ท FC
8-80 ข้อความการนับที่บัส
8-81 การนับความผิดพลาดที่บัส
8-82 ข้อความรองที่ได้รับ
8-83 การนับความผิดพลาดของสเลฟ
8-9* บัส jog
8-90 ความเร็วบัส Jog 1
8-91 ความเร็วบัส Jog 2
9- PROFIdrive**
9-00 เซ็ตพอยต์
9-07 ค่าที่แท้จริง
9-15 การกำหนดรูปแบบการเขียน PCD
9-16 การกำหนดรูปแบบการอ่าน PCD
9-18 โหนดแอดเดรส
9-19 หมายเลขระบบของชุดขับ
9-22 การเลือกรูปแบบข้อความ
9-23 พารามิเตอร์สำหรับสัญญาณ
9-27 การแก้ไขพารามิเตอร์
9-28 การควบคุมการประมวล
9-44 ตัวนับข้อความแสดงการเกิดฟอลต์
9-45 รหัสฟอลต์
9-47 หมายเลขฟอลต์
9-52 ตัวนับสถานการณ์ฟอลต์

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

9-53 ค่าเตือน Profibus
9-63 อัตราบอดที่แท้จริง
9-64 การระบุอุปกรณ์
9-65 หมายเลขโปรไฟล์
9-67 คำสั่งควบคุม 1
9-68 คำแสดงสถานะ 1
9-70 แก้ไขชุดคำสั่ง
9-71 บันทึกค่า Profibus
9-72 รีเซ็ตชุดขับด้วย Profibus
9-75 การระบุ DO
9-80 พารามิเตอร์ที่ระบุ (1)
9-81 พารามิเตอร์ที่ระบุ (2)
9-82 พารามิเตอร์ที่ระบุ (3)
9-83 พารามิเตอร์ที่ระบุ (4)
9-84 พารามิเตอร์ที่ระบุ (5)
9-85 พารามิเตอร์ที่ระบุ (6)
9-90 พารามิเตอร์ที่เปลี่ยนแปลง (1)
9-91 พารามิเตอร์ที่เปลี่ยนแปลง (2)
9-92 พารามิเตอร์ที่เปลี่ยนแปลง (3)
9-93 พารามิเตอร์ที่เปลี่ยนแปลง (4)
9-94 พารามิเตอร์ที่เปลี่ยนแปลง (5)
9-99 ตัวนับการแก้ไขชุด Profibus
10- ฟิลด์บัส CAN**
10-0* การตั้งค่าทั่วไป
10-00 โปรโตคอล CAN
10-01 อัตราบอดที่เลือก
10-02 MAC ID
10-05 ค่าที่อ่านได้ ส่งตัวนับข้อผิดพลาด
10-06 ค่าที่อ่านได้ รับตัวนับข้อผิดพลาด
10-07 ค่าข้อมูลที่อ่านได้บัสปิดตัวนับ
10-1* DeviceNet
10-10 การเลือกประเภทข้อมูลการประมวล
10-11 เขียนค่ารูปแบบข้อมูลประมวล
10-12 อ่านค่ารูปแบบข้อมูลประมวล
10-13 พารามิเตอร์คำเตือน
10-14 ค่าอ้างอิงเน็ต
10-15 การควบคุมเน็ต
10-2* ตัวกรอง COS
10-20 ตัวกรอง COS 1
10-21 ตัวกรอง COS 2
10-22 ตัวกรอง COS 3
10-23 ตัวกรอง COS 4
10-3* ใช้พารามิเตอร์
10-30 ดัชนีอาร์เรย์
10-31 การจัดเก็บค่าข้อมูล
10-32 การแก้ไข Devicenet
10-33 จัดเก็บทุกครั้ง
10-34 รหัสผลิตภัณฑ์ DeviceNet
10-39 พารามิเตอร์ Devicenet F
10-5* CANopen
10-50 เขียนค่ารูปแบบข้อมูลประมวล
10-51 อ่านค่ารูปแบบข้อมูลประมวล
12- อีเทอร์เน็ต**
12-0* การตั้งค่า IP
12-00 การกำหนดไอพีแอดเดรส
12-01 ไอพีแอดเดรส
12-02 Subnet Mask
12-03 เกตเวย์ค่ามาตรฐาน
12-04 เซิร์ฟเวอร์ DHCP
12-05 หมดอายุเช่า
12-06 ชื่อเซิร์ฟเวอร์
12-07 ชื่อโดเมน
12-08 ชื่อโฮสต์
12-09 ฟิสิคัล แอดเดรส
12-1* พารามิเตอร์ลิงก์อีเทอร์เน็ต
12-10 สถานะลิงก์
12-11 ระยะเวลาเชื่อมโยง
12-12 ติดต่ออัตโนมัติ
12-13 ความเร็วการลิงก์
12-14 Link Duplex
12-18 MAC ควบคุม
12-19 ที่อยู่ IP ควบคุม
12-2* ประมวลผลข้อมูล
12-20 ตัวอย่างควบคุม
12-21 เขียนค่ารูปแบบข้อมูลประมวล
12-22 อ่านค่ารูปแบบข้อมูลประมวล
12-23 ขนาดเขียนค่ารูปแบบข้อมูลประมวล
12-24 ขนาดอ่านค่ารูปแบบข้อมูลประมวล
12-27 ที่อยู่หลัก
12-28 การจัดเก็บค่าข้อมูล
12-29 จัดเก็บทุกครั้ง
12-3* EtherNet/IP
12-30 พารามิเตอร์คำเตือน
12-31 ค่าอ้างอิงเน็ต
12-32 การควบคุมเน็ต
12-33 การแก้ไข CIP
12-34 รหัสผลิตภัณฑ์ CIP
12-35 พารามิเตอร์ EDS
12-37 ตัวจับเวลาปิดกั้น COS
12-38 ตัวกรอง COS
12-4* Modbus TCP
12-40 พารามิเตอร์สถานะ
12-41 การนับข้อความของสเลฟ
12-42 นับข้อความยกเว้นของสเลฟ
12-5* EtherCAT
12-50 เอเลี่ยสสถานีที่กำหนดค่า
12-51 แอดเดรสของสถานีที่กำหนดค่า
12-59 สถานะ EtherCAT
12-6* Ethernet PowerLink
12-60 ไอดีของโหนด
12-62 หมดเวลา SDO
12-63 หมดเวลา Ethernet พื้นฐาน
12-66 ค่าเริ่มต้นทำงาน (Threshold)
12-67 ค่าตัวนับที่ยอมรับได้
12-68 ตัวนับสะสม
12-69 สถานะ Ethernet PowerLink
12-8* บริการอีเทอร์เน็ตอื่นๆ
12-80 เซิร์ฟเวอร์ FTP
12-81 เซิร์ฟเวอร์ HTTP
12-82 บริการ SMTP
12-83 ตัวแทน SNMP
12-84 การตรวจพบความขัดแย้งของที่อยู่
12-85 ความขัดแย้งล่าสุด ACD
12-89 Transparent Socket Channel Port
12-9* บริการอีเทอร์เน็ตชั้นสูง
12-90 วินิจฉัยสายเคเบิล
12-91 ครอสโอเวอร์อัตโนมัติ
12-92 การตรวจสอบ IGMP
12-93 ความยาวสายผิดพลาด
12-94 ป้องกันการกระจายกลุ่ม
12-95 หมดเวลาไม่ทำงาน
12-96 ค่าพอร์ท
12-97 ลำดับความสำคัญ QoS
12-98 ตัวนับอินเตอร์เฟซ
12-99 ตัวนับมีเดีย
13- Smart Logic**
13-0* การตั้งค่า SLC
13-00 โหมดตัวควบคุม SL
13-01 Event การสตาร์ท
13-02 Event การหยุด
13-03 รีเซ็ต SLC
13-1* ตัวเปรียบเทียบ
13-10 โอเปอร์แรนด์ตัวเปรียบเทียบ
13-11 โอเปอร์เรเตอร์ตัวเปรียบเทียบ
13-12 ค่าตัวเปรียบเทียบ
13-1* ฟลิปฟล็อป RS
13-15 RS-FF โอเปอร์แรนด์ S
13-16 RS-FF โอเปอร์แรนด์ R
13-2* ตัวตั้งเวลา
13-20 ตัวตั้งเวลาตัวควบคุม SL
13-4* กฎตรรกะ
13-40 บูลีนกฎตรรกะ 1
13-41 โอเปอร์เรเตอร์กฎตรรกะ 1
13-42 บูลีนกฎตรรกะ 2
13-43 โอเปอร์เรเตอร์กฎตรรกะ 2
13-44 บูลีนกฎตรรกะ 3
13-5* สถานะ
13-51 เหตุการณ์ตัวควบคุม SL
13-52 การกระทำของตัวควบคุม SL
13-9* การแจ้งเตือนที่กำหนดโดยผู้ใช้
13-90 ทริกเกอร์การแจ้งเตือน
13-91 การดำเนินการแจ้งเตือน
13-92 ข้อความแจ้งเตือน
13-9* ค่าที่อ่านได้ที่กำหนดโดยผู้ใช้
13-97 ค่าสัญญาณเตือนในการแจ้งเตือน
13-98 ค่าเตือนในการแจ้งเตือน
13-99 เวิร์ดสถานะการแจ้งเตือน
14- ฟังก์ชันพิเศษ**
14-0* สลับอินเวอร์ฯ
14-00 ชั้นสูง
14-01 ความถี่สลับ
14-03 โอเวอร์โมดูเลชั่น
14-04 การลดเสียงรบกวน
14-06 การชดเชยเวลาที่เสียไป
14-1* แหล่งจ่ายไฟหลักล้มเหลว
14-10 แหล่งจ่ายไฟหลักล้มเหลว
14-11 ระดับแรงดันที่เกิดฟอลต์สายหลัก
14-12 การตอบสนองความไม่สมดุลแหล่งจ่ายไฟหลัก
14-14 การหมดเวลา หมดเวลาสำรองข้อมูลจลน์
14-15 การหมดเวลา ระดับเรียกคืนตัดทำงาน-สำรองข้อมูลจลน์
14-16 การหมดเวลา สำรองข้อมูลจลน์
14-2* รีเซ็ตตัดทำงาน
14-20 รีเซ็ตโหมด
14-21 เวลาเริ่มต้นใหม่อัตโนมัติ
14-22 โหมดการทำงาน
14-23 ตั้งค่ารหัสชนิด
14-24 หน่วงตัดการทำงานที่ขีดจำกัดกระแส
14-25 หน่วงการปิดที่ขีดจำกัดแรงบิด
14-26 หน่วงการปิดที่ข้อผิดพลาดอินเวอร์เตอร์
14-28 การตั้งค่าการผลิต
14-29 รหัสบริการ
14-3* ควบคุมขีดจำกัดของกระแส
14-30 ตัวคุมขีดกระแส อัตราขยายตาม
14-31 ตัวคุมขีดกระแส เวลารวม
14-32 เวลาตัวกรองการควบคุมขีดจำกัดกระแส
14-35 ป้องกันหยุดกลางคัน
14-36 ฟังก์ชันฟิลด์อ่อนตัว
14-37 ความเร็วฟิลด์อ่อนตัว
14-4* ปรับพลังงานให้เหมาะสม
14-40 ระดับ VT
14-41 การสร้างสนามแม่เหล็กต่ำสุด AEO
14-42 ความถี่ AEO ต่ำสุด
14-43 ตัวประกอบกำลังของมอเตอร์
14-5* สภาพแวดล้อม
14-50 ตัวกรอง RFI
14-51 การชดเชยค่าแรงดัน ดีซีลิงค์
14-52 การควบคุมพัดลม
14-53 การตรวจดูพัดลม
14-55 ตัวกรองเอาท์พุท
14-56 ตัวกรองเอาท์พุทชนิดตัวเก็บประจุ
14-57 ตัวกรองเอาท์พุทแบบตัวเหนี่ยวนำ
14-59 จำนวนที่แท้จริงของหน่วยอินเวอร์เตอร์
14-6* ลดพิกัดอัตโนมัติ
14-60 ฟังก์ชันที่อุณหภูมิสูงเกิน
14-61 ฟังก์ชันเมื่อภาระโหลดเกินที่อินเวอร์เตอร์
14-62 ตรงข้าม พิกัดกระแสโหลดเกินของอินเวอร์เตอร์
14-7* ความเข้ากันได้
14-72 ข้อความสัญญาณเตือนของ VLT
14-73 คำเตือนของ VLT
14-74 VLT คำแสดงสถานะ เวิร์ดสถานะ
14-8* อุปกรณ์เสริม
14-80 อุปกรณ์เสริมใช้ไฟจ่าย 24VDC จากภายนอก
14-88 การเก็บข้อมูลอุปกรณ์เสริม
14-89 การตรวจพบอุปกรณ์เสริม
14-9* การตั้งค่าฟอลต์
14-90 ระดับฟอลต์
15- ข้อมูลชุดขับเคลื่อน**
15-0* ข้อมูลการทำงาน
15-00 เวลาการทำงาน
15-01 ชั่วโมงการรัน
15-02 ตัวนับ kWh
15-03 กำลังกลับคืน
15-04 อุณหภูมิสูงเกิน
15-05 โวลต์สูงเกิน
15-06 รีเซ็ตตัวนับ kWh
15-07 รีเซ็ตตัวนับชั่วโมงการรัน
15-1* ตั้งค่าบันทึกข้อมูล
15-10 แหล่งสำหรับการบันทึก
15-11 ช่วงการบันทึก
15-12 เหตุการณ์ที่ทำให้เกิดการทริก
15-13 โหมดการบันทึก
15-14 สุ่มเก็บข้อมูลก่อนการทริก
15-2* บันทึกประวัติ
15-20 บันทึกประวัติ: เหตุการณ์
15-21 บันทึกประวัติ: ค่า
15-22 บันทึกประวัติ: เวลา
15-3* บันทึกข้อผิด
15-30 บันทึกข้อบกพร่อง: รหัสข้อผิดพลาด
15-31 บันทึกข้อบกพร่อง: ค่า
15-32 บันทึกข้อบกพร่อง: เวลา
15-33 บันทึกฟอลต์: วันที่และเวลา
15-4* การระบุชุดขับเคลื่อน
15-40 ประเภท FC
15-41 ส่วนกำลัง
15-42 แรงดัน
15-43 เวอร์ชันของซอฟต์แวร์
15-44 สตริงรหัสชนิดที่สั่ง
15-45 สตริงรหัสชนิดจริง
15-46 หมายเลขสั่งซื้อตัวแปลงความถี่
15-47 หมายเลขสั่งซื้อการ์ดกำลัง
15-48 เลขไอดีของ LCP
15-49 ไอดีซอฟต์แวร์การ์ดควบคุม
15-50 ไอดีซอฟต์แวร์การ์ดกำลัง
15-51 หมายเลขซีเรียลตัวแปลงความถี่
15-53 หมายเลขซีเรียลการ์ดกำลัง
15-54 ชื่อไฟล์กำหนดค่า
15-58 ชื่อไฟล์การตั้งค่าแบบสมาร์ท
15-59 ชื่อไฟล์
15-6* การระบุตัวเลือก
15-60 ติดตั้งอุปกรณ์เสริม
15-61 เวอร์ชันซอฟต์แวร์ของอุปกรณ์เสริม
15-62 หมายเลขสั่งซื้อของอุปกรณ์เสริม
15-63 หมายเลขเครื่องของอุปกรณ์เสริม
15-70 อุปกรณ์เสริมในสล็อต A
15-71 เวอร์ชันอุปกรณ์เสริมสล็อต A
15-72 อุปกรณ์เสริมในสล็อต B
15-73 เวอร์ชันอุปกรณ์เสริมสล็อต B
15-74 อุปกรณ์เสริมในสล็อต C0/E0
15-75 สล็อต C0/E0 เวอร์ชันซอฟต์แวร์อุปกรณ์เสริม
15-76 อุปกรณ์เสริมในสล็อต C1/E1
15-77 สล็อต C1/E1 เวอร์ชันซอฟต์แวร์อุปกรณ์เสริม
15-8* ข้อมูลการทำงาน II
15-80 ชั่วโมงการรันพัดลม
15-81 ตั้งชั่วโมงรันพัดลมล่วงหน้า
15-89 ตัวนับการเปลี่ยนแปลงการกำหนดรูปแบบ
15-9* ข้อมูลพารามิเตอร์
15-92 พารามิเตอร์ที่กำหนด
15-93 พารามิเตอร์ที่แก้ไข
15-98 การระบุชุดขับเคลื่อน
15-99 พารามิเตอร์ Metadata
16- ข้อมูลที่อ่านได้**
16-0* สถานะทั่วไป
16-00 คำสั่งควบคุม
16-01 ค่าอ้างอิง [หน่วย]
16-02 ค่าอ้างอิง %
16-03 เวิร์ดสถานะ
16-05 ค่าหลักที่แท้จริง [%]
16-06 ตำแหน่งที่แท้จริง
16-09 ค่าที่กำหนดเอง

16-1*สถานะมอเตอร์
16-10 กำลัง [kW]
16-11 กำลัง [hp]
16-12 แรงดันมอเตอร์
16-13 ความถี่
16-14 กระแสของมอเตอร์
16-15 ความถี่ [%]
16-16 แรงบิด [Nm]
16-17 ความเร็ว [RPM]
16-18 ความร้อนมอเตอร์
16-19 อุณหภูมิเซนเซอร์เทอร์มิสเตอร์
16-20 ค่ามุมของมอเตอร์
16-21 แรงบิด [%] ความละเอียดสูง
16-22 แรงบิด [%]
16-23 กำลังเพลามอเตอร์ [kW]
16-24 ค่าความต้านทานของสเตเตอร์ที่ปรับเทียบ
16-25 แรงบิด [Nm] สูง
16-3*สถานะชุดขับเคลื่อน
16-30 แรงดันการเชื่อมโยง DC
16-31 อุณหภูมิระบบ
16-32 พลังงานเบรค /s
16-33 พลังงานเบรคเฉลี่ย
16-34 อุณหภูมิฮีทซิงค์
16-35 ความร้อนอินเวอร์เตอร์
16-36 ตรงข้าม ปกติ กระแส
16-37 ตรงข้าม อินเวอร์เตอร์สูงสุด
16-38 สถานะตัวควบคุม SL
16-39 อุณหภูมิการ์ดควบคุม
16-40 บัฟเฟอร์การบันทึกเต็ม
16-41 การวัดประสิทธิภาพ
16-42 ตัวนับบันทึกบริการ
16-43 สถานะการกระทำที่ตั้งเวลา
16-45 กระแสมอเตอร์เฟส U
16-46 กระแสมอเตอร์เฟส V
16-47 กระแสมอเตอร์เฟส W
16-48 อ้างอิงความเร็ว หลังเปลี่ยน [RPM]
16-49 แหล่งฟอลต์กระแส
16-5*อ้างอิง & ป้อนกลับ
16-50 ค่าอ้างอิงภายนอก
16-51 ค่าอ้างอิงแบบพัลส์
16-52 ค่าป้อนกลับ[หน่วย]
16-53 ค่าอ้างอิง Digi Pot
16-57 การป้อนกลับ [RPM]
16-6*อินพุท & เอาท์พุท
16-60 อินพุทดิจิตัล
16-61 ขั้ว 53 การตั้งค่าสวิตช์
16-62 อินพุทอานาล็อก 53
16-63 ขั้ว 54 การตั้งค่าสวิตช์
16-64 อินพุทอานาล็อก 54
16-65 เอาท์พุทอานาล็อก 42 [mA]
16-66 เอาท์พุทดิจิตัล [bin]
16-67 ความถี่ อินพุท #29 [Hz]
16-68 ความถี่ อินพุท #33 [Hz]
16-69 เอาท์พุทแบบพัลส์ #27 [Hz]
16-70 เอาท์พุทแบบพัลส์ #29 [Hz]
16-71 เอาท์พุทรีเลย์ [bin]
16-72 ตัวนับ A
16-73 ตัวนับ B
16-74 หยุดอย่างแม่นย่า หยุดนับ
16-75 อินพุทอานาล็อก X30/11
16-76 อินพุทอานาล็อก X30/12
16-77 เอาท์พุทอานาล็อก X30/8 [mA]
16-78 เอาท์พุทอานาล็อก X45/1 [mA]
16-79 เอาท์พุทอานาล็อก X45/3 [mA]
16-8*ฟิลด์บัส&พอร์ต
16-80 CTW ฟิลด์บัส 1
16-82 REF ฟิลด์บัส 1
16-84 ตัวเลือกสื่อสาร STW
16-85 CTW พอร์ต FC 1
16-86 REF พอร์ต FC 1
16-87 คำเตือน/สัญญาณเตือนค่าบัส
16-89 สัญญาณเตือน/คำเตือนที่กำหนดค่าได้
16-9*ค่าที่อ่านได้
16-90 คำสัญญาณเตือน
16-91 คำสัญญาณเตือน 2
16-92 คำเตือน
16-93 คำเตือน 2
16-94 คำแสดงสถานะ เวิร์ดสถานะ
16-95 คำแสดงสถานะ เวิร์ดสถานะ 2
16-96 คำแสดงการบำรุงรักษา
17-ค่าป้อนกลับตำแหน่ง**
17-1*รวมอินเตอร์เฟซกรอบหุ้ม อินเตอร์เฟซ
17-10 ชนิดของสัญญาณ
17-11 ความละเอียดในการจำแนก (PPR)
17-2*ไม่มีอินเตอร์เฟซกรอบหุ้ม Enc. อินเตอร์เฟซ
17-20 การเลือกโปรโตคอล
17-21 ความละเอียดในการจำแนก (ตำแหน่ง/รอบ)
17-22 การหมุนกลับไปมาหลายรอบ
17-24 ความยาวข้อมูล SSI
17-25 อัตราบาร์ฟิกา
17-26 รูปแบบข้อมูล SSI
17-34 อัตราบอด HIPERFACE
17-5*อินเทอร์เฟซของรีโซลเวอร์
17-50 ขั้ว
17-51 แรงดันอินพุท
17-52 ความถี่อินพุท
17-53 อัตราส่วนการแปลง
17-56 ความละเอียดการจำลองเอ็นโคดเดอร์ ความละเอียด
17-59 อินเทอร์เฟซของรีโซลเวอร์
17-6*ตรวจดูและใช้งาน
17-60 ทิศทางการป้อนกลับ
17-61 การตรวจสอบสัญญาณป้อนกลับ
17-7*การสเกลตำแหน่ง
17-70 หน่วยตำแหน่ง
17-71 สเกลหน่วยตำแหน่ง
17-72 เศษหน่วยตำแหน่ง
17-73 ตัวหารหน่วยตำแหน่ง
17-74 ค่าออฟเซ็ตตำแหน่ง
18-ค่าข้อมูลที่อ่านได้ 2**
18-0*บันทึกการบำรุงรักษา
18-00 บันทึกการบำรุงรักษา: รายการ
18-01 บันทึกการบำรุงรักษา: การกระทำ
18-02 บันทึกการบำรุงรักษา: เวลา
18-03 บันทึกการบำรุงรักษา: วันที่และเวลา
18-2*ค่ามอเตอร์ที่อ่านได้
18-27 ตัวเลือกนิรภัย ประมาณ ความเร็ว
18-28 ตัวเลือกนิรภัย วัดค่า ความเร็ว
18-29 ตัวเลือกนิรภัย ข้อผิดพลาดความเร็ว
18-3*ค่าอานาล็อกที่อ่านได้
18-36 อินพุทอานาล็อก X48/2 [mA]
18-37 อุณหภูมิ อินพุท X48/4
18-38 อุณหภูมิ อินพุท X48/7
18-39 อุณหภูมิ อินพุท X48/10
18-4*ค่าข้อมูลที่อ่านได้ของ PGIO
18-43 เอาท์พุทอานาล็อก X49/7
18-44 เอาท์พุทอานาล็อก X49/9
18-45 เอาท์พุทอานาล็อก X49/11
18-5*สัญญาณเตือน/คำเตือนใช้งาน
18-55 หมายเลขสัญญาณเตือนใช้งาน
18-56 หมายเลขคำเตือนใช้งาน
18-6*อินพุท & เอาท์พุท 2
18-60 อินพุทดิจิตัล 2
18-7*สถานะวงจรเรียงกระแส
18-70 แรงดันหลัก
18-71 ความถี่หลัก
18-72 เมนไม่สมดุล
18-75 แรงดัน DC วงจรเรียงกระแส
18-9*ค่า PID ที่อ่านได้
18-90 ข้อผิดพลาด PID กระบวนการ
18-91 เอาท์พุท PID กระบวนการ
18-92 PID กระบวนการ เอาท์พุทที่มีการควบคุม
18-93 PID กระบวนการ เอาท์พุทที่สเกลอัตราขยาย
22-ใช้งาน ฟังก์ชัน**
22-0*อื่นๆ
22-00 หน่วงเวลาอินเตอร์ล็อกภายนอก
23-ฟังก์ชันทำงานตามเวลา**
23-0*การกระทำที่ตั้งเวลาไว้
23-00 เวลาที่เปิด
23-01 การกระทำขณะเปิด
23-02 เวลาที่ปิด
23-03 การกระทำขณะปิด
23-04 เหตุการณ์
23-0*ตั้งค่าการกระทำที่ตั้งเวลาไว้
23-08 โหมดการกระทำที่ตั้งเวลาไว้
23-09 การทำงานการกระทำที่ตั้งเวลาไว้อีกครั้ง
23-1*การบำรุงรักษา
23-10 รายการบำรุงรักษา
23-11 การลงมือบำรุงรักษา
23-12 ฐานเวลาบำรุงรักษา
23-13 ช่วงเวลาบำรุงรักษา
23-14 วันที่และเวลาบำรุงรักษา
23-1*รีเซ็ตการบำรุงรักษา
23-15 รีเซ็ตค่าบำรุงรักษา
23-16 ข้อความแสดงการบำรุงรักษา
30-คุณสมบัติพิเศษ**
30-0*Wobbler
30-00 โหมดการส่าย
30-01 ความถี่เดลตาการส่าย [Hz]
30-02 ความถี่เดลตาการส่าย [%]
30-03 ความถี่เดลตาการส่าย แหล่งการสเกล
30-04 ความถี่จัมพ์การส่าย [Hz]
30-05 ความถี่จัมพ์การส่าย [%]
30-06 เวลาจัมพ์การส่าย
30-07 เวลาลำดับการส่าย
30-08 เวลาขึ้น/ลงของการส่าย
30-09 ฟังก์ชันการส่ายแบบสุ่ม
30-10 อัตราส่วนการส่าย
30-11 อัตราส่วนการส่ายแบบสุ่มสูงสุด
30-12 อัตราส่วนการส่ายแบบสุ่มต่ำสุด
30-19 ความถี่เดลตาการส่าย ที่มีการสเกล
30-2*ขั้นสูง ปรับการสตาร์ท
30-20 เวลาแรงบิดเริ่มต้นสูง [s]
30-21 กระแสแรงบิดเริ่มต้นสูง [%]
30-22 การป้องกันโรเตอร์ที่ล็อค
30-23 เวลาในการตรวจสอบโรเตอร์ที่ล็อค [s]
30-24 ข้อผิดพลาดความเร็วในการตรวจสอบโรเตอร์ที่ล็อค [%]
30-25 ดีเลย์โหลดเบา [s]
30-26 กระแสโหลดเบา [%]
30-27 ความเร็วโหลดเบา [%]
30-5*การกำหนดรูปแบบเครื่อง
30-50 โหมดพัดลมฮีทซิงค์
30-8*ความเข้ากันได้ (I)
30-80 ความเหนี่ยวนำแกน-d (Ld)
30-81 ตัวต้านทานเบรค (โอห์ม)
30-83 อัตราขยาย P ใน PID ในโหมดความเร็ว
30-84 ค่าอัตราขยาย P ใน PID สำหรับกระบวนการ
30-9*Wifi LCP
30-90 SSID
30-91 ช่อง
30-92 รหัสผ่าน
30-93 ประเภทความปลอดภัย
30-94 ไอพีแอดเดรส
30-95 ซับมาสก์
30-96 พอร์ต
30-97 การทำงานหมดเวลา wifi
31-ตัวเลือกบายพาส**
31-00 โหมดบายพาส
31-01 ค่าเวลาที่หน่วงการเริ่มบายพาส
31-02 ค่าเวลาที่หน่วงการตัดการทำงานบายพาส
31-03 การเปิดใช้งานโหมดทดสอบ
31-10 เวิร์ดสถานะแบบบายพาส
31-11 ชั่วโมงการทำงานแบบบายพาส
31-19 การเปิดใช้บายพาสระยะไกล
32-การตั้งค่าพื้นฐาน MCO**
32-0*ตัวเข้ารหัส 2
32-00 ประเภทสัญญาณส่วนเพิ่ม
32-01 ความละเอียดแบบส่วนเพิ่ม
32-02 โปรโตคอลสัมบูรณ์
32-03 ความละเอียดสัมบูรณ์
32-04 บอดเรตเอ็นโคดเดอร์แบบค่าสมบูรณ์ X55
32-05 ความยาวข้อมูลตัวเข้ารหัสสัมบูรณ์
32-06 ความถี่สัญญาณนาฬิกาตัวเข้ารหัสสัมบูรณ์
32-07 ตัวสร้างสัญญาณนาฬิกาตัวเข้ารหัสสัมบูรณ์
32-08 ความยาวสายตัวเข้ารหัสสัมบูรณ์
32-09 การตรวจติดตามตัวเอ็นโคดเดอร์
32-10 ทิศทางการหมุน
32-11 ตัวหารหน่วยผู้ใช้
32-12 เศษหน่วยผู้ใช้
32-13 ควบคุม Enc.2
32-14 ไอดีของโหนด Enc.2
32-15 การ์ด Enc.2 CAN
32-3*ตัวเข้ารหัส 1
32-30 ประเภทสัญญาณส่วนเพิ่ม
32-31 ความละเอียดแบบส่วนเพิ่ม
32-32 โปรโตคอลสัมบูรณ์
32-33 ความละเอียดสัมบูรณ์
32-35 ความยาวข้อมูลตัวเข้ารหัสสัมบูรณ์
32-36 ความถี่สัญญาณนาฬิกาตัวเข้ารหัสสัมบูรณ์
32-37 ตัวสร้างสัญญาณนาฬิกาตัวเข้ารหัสสัมบูรณ์
32-38 ความยาวสายตัวเข้ารหัสสัมบูรณ์
32-39 การตรวจติดตามตัวเอ็นโคดเดอร์
32-40 ส่วนปลายเอ็นโคดเดอร์
32-43 ควบคุม Enc.1
32-44 ไอดีของโหนด Enc.1
32-45 การ์ด Enc.1 CAN
32-5*แหล่งค่าป้อนกลับ
32-50 สเลฟต้นทาง
32-51 สิ่งต่อไปใน MCO 302
32-52 มาสเตอร์ต้นทาง
32-6*ตัวควบคุม PID
32-60 ตัวประกอบสัมพัทธ์
32-61 ตัวประกอบฟวง
32-62 ตัวประกอบสำคัญ
32-63 ค่าจำกัดสำหรับผลรวมหลัก
32-64 แบนด์วิธ PID
32-65 อัตราความเร็วจ่ายเดินหน้า
32-66 อัตราเร่งฟีดฟอร์เวิร์ด
32-67 ข้อผิดพลาดตำแหน่งที่ยอมรับสูงสุด
32-68 พฤติกรรมย้อนกลับสำหรับชุดรอง
32-69 เวลาการสุ่มตัวอย่างสำหรับส่วนควบคุม PID
32-70 เวลาสแกนสำหรับตัวสร้างโพรไฟล์
32-71 ขนาดหน้าต่างควบคุม (ใช้งาน)
32-72 ขนาดหน้าต่างควบคุม (ไม่ได้ใช้งาน)
32-73 เวลาตัวกรองชีดอินทิเกรต
32-74 เวลาตัวกรองตำแหน่งผิดพลาด
32-8*อัตราเร็ว & อัตราเร่ง
32-80 อัตราเร็วสูงสุด (ตัวเข้ารหัส)
32-81 เปลี่ยนความเร็วสั้นสุด
32-82 ประเภทการเปลี่ยนความเร็ว
32-83 ความละเอียดอัตราเร็ว
32-84 อัตราเร็วมาตรฐาน
32-85 อัตราเร่งมาตรฐาน
32-86 เร่งขึ้นเพื่อการกระตุกที่จำกัด
32-87 เร่งลงเพื่อการกระตุกที่จำกัด
32-88 ลดขึ้นเพื่อการกระตุกที่จำกัด
32-89 ลดลงเพื่อการกระตุกที่จำกัด
32-9*การพัฒนา
32-90 ดีบักแหล่งที่มา
33-ตั้งค่า MCO การตั้งค่า**
33-0*รูปแบบ Home
33-00 บังคับใช้ HOME
33-01 การชดเชยจุดศูนย์จากตำแหน่ง Home
33-02 การเปลี่ยนความเร็วสำหรับรูปแบบ Home
33-03 อัตราเร็วสำหรับรูปแบบ Home
33-04 พฤติกรรมระหว่างใช้รูปแบบ Home
33-1*การซิงค์
33-10 ซิงค์แฟคเตอร์มาสเตอร์
33-11 ซิงค์แฟคเตอร์สเลฟ

Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

33-12 การชดเชยตำแหน่งสำหรับการซิงค์
33-13 หน้าต่างความแม่นยำการซิงค์ตำแหน่ง
33-14 จำกัดอัตราเร็วสัมพัทธ์รอง
33-15 หมายเลขระบุสำหรับตัวหลัก
33-16 หมายเลขระบุสำหรับตัวรอง
33-17 ระยะระบุตัวหลัก
33-18 ระยะระบุตัวรอง
33-19 ประเภทระบุตัวหลัก
33-20 ประเภทระบุตัวรอง
33-21 หน้าต่างช่วงคลาดเคลื่อนระบุตัวหลัก
33-22 หน้าต่างช่วงคลาดเคลื่อนระบุตัวรอง
33-23 เริ่มพฤติกรรมสำหรับการซิงค์ตัวระบุ
33-24 หมายเลขระบุของฟอลต์
33-25 หมายเลขระบุเมื่อพร้อม
33-26 ตัวกรองอัตราเร็ว
33-27 เวลาตัวกรองชดเชย
33-28 การกำหนดตัวกรองส่วนระบุ
33-29 เวลาตัวกรองสำหรับตัวกรองส่วนระบุ
33-30 การแก้ไขส่วนระบุสูงสุด
33-31 ประเภทการซิงค์
33-32 การปรับให้เหมาะสมกับความเร็วป้อนเดินหน้า
33-33 หน้าต่างตัวกรองอัตราเร็ว
33-34 เวลาตัวกรองส่วนระบุสเลฟ
33-4* การจัดการขีดจำกัด
33-40 พฤติกรรมที่สวิตช์จำกัดตอนท้าย
33-41 ขีดจำกัดด้านซอฟต์แวร์เป็นลบ
33-42 ขีดจำกัดด้านซอฟต์แวร์เป็นบวก
33-43 เปิดใช้ขีดจำกัดด้านซอฟต์แวร์เป็นลบ
33-44 เปิดใช้ขีดจำกัดด้านซอฟต์แวร์เป็นบวก
33-45 เวลาที่หน้าต่างเป้าหมาย
33-46 ค่าจำกัดหน้าต่างเป้าหมาย
33-47 ขนาดของหน้าต่างเป้าหมาย
33-5* การกำหนดรูปแบบ I/O
33-50 ขั้วต่อ X57/1 อินพุทดิจิตัล
33-51 ขั้วต่อ X57/2 อินพุทดิจิตัล
33-52 ขั้วต่อ X57/3 อินพุทดิจิตัล
33-53 ขั้วต่อ X57/4 อินพุทดิจิตัล
33-54 ขั้วต่อ X57/5 อินพุทดิจิตัล
33-55 ขั้วต่อ X57/6 อินพุทดิจิตัล
33-56 ขั้วต่อ X57/7 อินพุทดิจิตัล
33-57 ขั้วต่อ X57/8 อินพุทดิจิตัล
33-58 ขั้วต่อ X57/9 อินพุทดิจิตัล
33-59 ขั้วต่อ X57/10 อินพุทดิจิตัล
33-60 ขั้วต่อ X59/1 และ X59/2 โหมด
33-61 ขั้วต่อ X59/1 อินพุทดิจิตัล
33-62 ขั้วต่อ X59/2 อินพุทดิจิตัล
33-63 ขั้วต่อ X59/1 เอาท์พุทดิจิตัล
33-64 ขั้วต่อ X59/2 เอาท์พุทดิจิตัล
33-65 ขั้วต่อ X59/3 เอาท์พุทดิจิตัล
33-66 ขั้วต่อ X59/4 เอาท์พุทดิจิตัล
33-67 ขั้วต่อ X59/5 เอาท์พุทดิจิตัล
33-68 ขั้วต่อ X59/6 เอาท์พุทดิจิตัล
33-69 ขั้วต่อ X59/7 เอาท์พุทดิจิตัล
33-70 ขั้วต่อ X59/8 เอาท์พุทดิจิตัล
33-8* พารามิเตอร์กลาง
33-80 หมายเลขโปรแกรมที่เปิดใช้
33-81 สถานะเริ่มการทำงาน
33-82 ระบบตรวจสอบสถานะชุดขับ
33-83 พฤติกรรมหลังเกิดข้อผิดพลาด
33-84 พฤติกรรมหลังยกเลิก
33-85 MCO จ่ายจากไฟ DC 24V จากภายนอก
33-86 ขั้วต่อเมื่อมีสัญญาณเตือน
33-87 ภาวะขั้วต่อเมื่อมีสัญญาณเตือน
33-88 เวิร์ดสถานะเมื่อมีสัญญาณเตือน
33-9* ตั้งค่าพอร์ต MCO
33-90 ไอดีของโหนด X62 MCO CAN
33-91 อัตราการส่งข้อมูล X62 MCO CAN
33-94 ขั้วอนุกรม RS485 X60 MCO
33-95 อัตราการส่งข้อมูลแบบอนุกรม X60 MCO RS485
34- ค่าข้อมูลที่อ่านได้ของ MCO**
34-0* พารามิเตอร์เขียน PCD
34-01 PCD 1 เขียนไปที่ MCO
34-02 PCD 2 เขียนไปที่ MCO
34-03 PCD 3 เขียนไปที่ MCO
34-04 PCD 4 เขียนไปที่ MCO
34-05 PCD 5 เขียนไปที่ MCO
34-06 PCD 6 เขียนไปที่ MCO
34-07 PCD 7 เขียนไปที่ MCO
34-08 PCD 8 เขียนไปที่ MCO
34-09 PCD 9 เขียนไปที่ MCO
34-10 PCD 10 เขียนไปที่ MCO
34-2* พารามิเตอร์อ่าน PCD
34-21 PCD 1 อ่านจาก MCO
34-22 PCD 2 อ่านจาก MCO
34-23 PCD 3 อ่านจาก MCO
34-24 PCD 4 อ่านจาก MCO
34-25 PCD 5 อ่านจาก MCO
34-26 PCD 6 อ่านจาก MCO
34-27 PCD 7 อ่านจาก MCO
34-28 PCD 8 อ่านจาก MCO
34-29 PCD 9 อ่านจาก MCO
34-30 PCD 10 อ่านจาก MCO
34-4* อินพุท & เอาท์พุท
34-40 อินพุทดิจิตัล
34-41 ดิจิตัลเอาท์พุท
34-5* ประมวลผลข้อมูล
34-50 ตำแหน่งที่แท้จริง
34-51 ตำแหน่งตามคำสั่ง
34-52 ตำแหน่งหลักที่แท้จริง
34-53 ตำแหน่งดัชนีรอง (Slave)
34-54 ตำแหน่งดัชนีหลัก (Master)
34-55 ตำแหน่งเส้นโค้ง
34-56 การตรวจสอบข้อผิดพลาด
34-57 ซิงโครไนซ์ผิดพลาด
34-58 ความเร็วที่แท้จริง
34-59 ความเร็วหลักที่แท้จริง
34-60 สถานะการซิงโครไนซ์
34-61 สถานะแกน
34-62 สถานะโปรแกรม
34-64 สถานะ MCO 302
34-65 ควบคุม MCO 302
34-66 ตัวนับข้อผิดพลาด SPI
34-7* ค่าวินิจฉัยที่อ่านได้
34-70 เวิร์ดสัญญาณเตือน MCO 1
34-71 เวิร์ดสัญญาณเตือน MCO 2
35- อุปกรณ์เสริมอินพุทตัวตรวจจับ**
35-0* อุณหภูมิ โหมดอินพุท
35-00 ขั้วต่อ หน่วยอุณหภูมิ X48/4
35-01 ขั้วต่อ X48/4 ประเภทอินพุท
35-02 ขั้วต่อ หน่วยอุณหภูมิ X48/7
35-03 ขั้วต่อ X48/7 ประเภทอินพุท
35-04 ขั้วต่อ หน่วยอุณหภูมิ X48/10
35-05 ขั้วต่อ X48/10 ประเภทอินพุท
35-06 ฟังก์ชันสัญญาณเตือนตัวตรวจอุณหภูมิ
35-1* อุณหภูมิ อินพุท X48/4
35-14 ขั้วต่อ X 48/4 ค่าคงที่เวลาตัวกรอง
35-15 ขั้วต่อ X48/4 การตรวจสอบ ตรวจติดตาม
35-16 ขั้วต่อ X48/4 ขีดจำกัดอุณหภูมิต่ำสุดจำกัด
35-17 ขั้วต่อ X48/4 ขีดจำกัดอุณหภูมิสูงสุดจำกัด
35-2* อุณหภูมิ อินพุท X48/7
35-24 ขั้วต่อ X 48/7 ค่าคงที่เวลาตัวกรอง
35-25 ขั้วต่อ X48/7 การตรวจสอบ ตรวจติดตาม
35-26 ขั้วต่อ X48/7 ขีดจำกัดอุณหภูมิต่ำสุดจำกัด
35-27 ขั้วต่อ X48/7 ขีดจำกัดอุณหภูมิสูงสุดจำกัด
35-3* อุณหภูมิ อินพุท X48/10
35-34 ขั้วต่อ X 48/10 ค่าคงที่เวลาตัวกรอง
35-35 ขั้วต่อ X48/10 อุณหภูมิ ตรวจติดตาม
35-36 ขั้วต่อ X48/10 ขีดจำกัดอุณหภูมิต่ำสุดจำกัด
35-37 ขั้วต่อ X48/10 ขีดจำกัดอุณหภูมิสูงสุดจำกัด
35-4* อินพุทอนาล็อก X48/2
35-42 ขั้วต่อ X48/2 กระแสระดับต่ำ
35-43 ขั้วต่อ X48/2 กระแสระดับสูง
35-44 ขั้วต่อ X 48/2 ค่าอ้างอิง/ค่าป้อนกลับต่ำค่า
35-45 ขั้วต่อ X48/2 ค่าอ้างอิง/ค่าป้อนกลับสูงค่า
35-46 ขั้วต่อ X 48/2 ค่าคงที่เวลาตัวกรอง
36- อุปกรณ์เสริม I/O ที่สามารถตั้งโปรแกรมได้**
36-0* โหมด I/O
36-03 ขั้ว X49/7 โหมด
36-04 ขั้ว X49/9 โหมด
36-05 ขั้ว X49/11 โหมด
36-4* เอาท์พุท X49/7
36-40 ขั้ว X49/7 เอาท์พุทอนาล็อก
36-42 ขั้ว X49/7 สเกลต่ำสุด
36-43 ขั้ว X49/7 สเกลสูงสุด
36-44 ขั้วต่อ X49/7 บัสควบคุม
36-45 ขั้วต่อ X49/7 ค่าหมดเวลาที่ตั้งไว้ล่วงหน้า
36-5* เอาท์พุท X49/9
36-50 ขั้ว X49/9 เอาท์พุทอนาล็อก
36-52 ขั้ว X49/9 สเกลต่ำสุด
36-53 ขั้ว X49/9 สเกลสูงสุด
36-54 ขั้วต่อ X49/9 บัสควบคุม
36-55 ขั้วต่อ X49/9 ค่าหมดเวลาที่ตั้งไว้ล่วงหน้า
36-6* เอาท์พุท X49/11
36-60 ขั้ว X49/11 เอาท์พุทอนาล็อก
36-62 ขั้ว X49/11 สเกลต่ำสุด
36-63 ขั้ว X49/11 สเกลสูงสุด
36-64 ขั้วต่อ X49/11 บัสควบคุม
36-65 ขั้วต่อ X49/11 ค่าหมดเวลาที่ตั้งไว้ล่วงหน้า
40- การตั้งค่าพิเศษ**
40-4* ขยาย บันทึกข้อผิด
40-40 บันทึกข้อบกพร่อง: คำแสดงสถานะค่าอ้างอิง
40-41 บันทึกข้อบกพร่อง: ความถี่
40-42 บันทึกข้อบกพร่อง: กระแส
40-43 บันทึกข้อบกพร่อง: แรงดัน
40-44 บันทึกข้อบกพร่อง: แรงดันการเชื่อมโยง DC
40-45 บันทึกข้อบกพร่อง: คำสั่งควบคุม
40-46 บันทึกข้อบกพร่อง: เวิร์ดสถานะ
40-5* การตั้งค่าควบคุมขั้นสูง
40-50 เปลี่ยนฟลักซ์โมเดลที่ไม่มีเซ็นเซอร์
40-51 การแก้ไขฟลักซ์ไม่มีเซนฯ ขยาย
42- ฟังก์ชันความปลอดภัย**
42-1* การตรวจติดตามความเร็ว
42-10 แหล่งความเร็วที่ถูกวัด
42-11 ความละเอียดของเอ็นโคดเดอร์
42-12 ทิศทางเอ็นโคดเดอร์
42-13 อัตราส่วนเกียร์
42-14 ประเภทการป้อนกลับ
42-15 ตัวกรองการป้อนกลับ
42-17 ความคลาดเคลื่อนผิดพลาด
42-18 ตัวตั้งเวลาความเร็วศูนย์
42-19 จำกัดความเร็วศูนย์
42-2* อินพุทนิรภัย
42-20 ฟังก์ชันความปลอดภัย
42-21 ประเภท
42-22 เวลาคลาดเคลื่อน
42-23 เวลาสัญญาณเสถียร
42-24 รูปแบบการรีสตาร์ท
42-3* ทั่วไป
42-30 การโต้ตอบความล้มเหลวภายนอก
42-31 แหล่งที่มาของการรีเซ็ต
42-33 ชื่อชุดพารามิเตอร์
42-35 ค่า S-CRC
42-36 รหัสผ่านระดับ 1
42-37 บัฟเฟอร์รหัสผ่านระดับ 1
42-4* SS1
42-40 ประเภท
42-41 โปรไฟล์การเปลี่ยนความเร็ว
42-42 หน่วงเวลา
42-43 เดลต้า T
42-44 อัตราการลดความเร็ว
42-45 เดลต้า V
42-46 ความเร็วศูนย์
42-47 เวลาในการเปลี่ยนความเร็ว
42-48 อัตราส่วนเปลี่ยนเร็วS ลด สตาร์ท
42-49 อัตราส่วนเปลี่ยนเร็วS ลด สิ้นสุด
42-5* SLS
42-50 ตัดความเร็ว
42-51 ขีดจำกัดความเร็ว
42-52 การตอบสนองด้านความปลอดภัยล้มเหลว
42-53 เริ่มเปลี่ยนความเร็ว
42-54 เวลาเปลี่ยนความเร็วลง
42-6* ฟิลด์บัสที่ปลอดภัย
42-60 การเลือกรูปแบบข้อความ
42-61 ที่อยู่ปลายทาง
42-8* สถานะ
42-80 สถานะอุปกรณ์เสริมด้านความปลอดภัย
42-81 สถานะอุปกรณ์เสริมด้านความปลอดภัย 2
42-82 คำสั่งควบคุมความปลอดภัย
42-83 เวิร์ดสถานะความปลอดภัย
42-85 ฟังก์ชันความปลอดภัยทำงาน
42-86 ข้อมูลอุปกรณ์เสริมด้านความปลอดภัย
42-87 เวลาจนถึงการทดสอบด้วยตนเอง
42-88 เวอร์ชันการปรับแต่งไฟล์ที่รองรับ
42-89 เวอร์ชั่นการปรับแต่งไฟล์
42-9* พิเศษ
42-90 รีสตาร์ทอุปกรณ์เสริมด้านความปลอดภัย
43- หน่วยของค่าที่อ่านได้**
43-0* สถานะส่วนประกอบ
43-00 อุณหภูมิส่วนประกอบ
43-01 อุณหภูมิเสริม
43-02 ไอดีซอฟต์แวร์ส่วนประกอบ
43-1* สถานะการ์ดกำลัง
43-10 อุณหภูมิ HS ph.U
43-11 อุณหภูมิ HS ph.V
43-12 อุณหภูมิ HS ph.W
43-13 ความเร็วพัดลม A PC
43-14 ความเร็วพัดลม B PC
43-15 ความเร็วพัดลม C PC
43-2* สถานะการ์ดกำลังพัดลม
43-20 ความเร็วพัดลม A FPC
43-21 ความเร็วพัดลม B FPC
43-22 ความเร็วพัดลม C FPC
43-23 ความเร็วพัดลม D FPC
43-24 ความเร็วพัดลม E FPC
43-25 ความเร็วพัดลม F FPC
600- PROFIsafe**
600-2 PROFIdrive/ปลอดภัยที่เลือก ที่เลือก 2
600-4 ตัวนับข้อความแสดงการเกิดฟอลต์ 4
600-4 หมายเลขฟอลต์ 7
600-5 ตัวนับสถานการณ์ฟอลต์ 2
601- PROFIdrive 2**
601-2 หมายเลขช่องสัญญาณปลอดภัย 2 PROFIdrive No.

ดัชนี

E

EMC..... 23, 24, 25

L

LCP
- เมนู..... 15
- ไฟแสดงสถานะ..... 14
- การแก้ไขปัญหา..... 96
- จอแสดงผล..... 13

M

MCT 10..... 70

P

PELV..... 107

R

RFI..... 31

RS485
- การกำหนดค่า..... 65
- คำอธิบายขั้วต่อ..... 63
- ผังการเดินสาย..... 26
- รูปแบบการเดินสาย..... 78

S

Safe Torque Off
- การเดินสายของ..... 66
- การเตือน..... 93
- ตำแหน่งขั้วต่อ..... 64
- ผังการเดินสาย..... 26
- รูปแบบการเดินสาย..... 75

U

USB
- ข้อมูลจำเพาะ..... 109

เ

เครื่องมือ..... 17

เจ้าหน้าที่ที่ได้รับอนุญาต..... 5

เจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการ..... 5

เซอร์กิตเบรคเกอร์..... 68

เทอร์มิสเตอร์
- การเตือน..... 93
- การวางสายเคเบิล..... 63
- ตำแหน่งขั้วต่อ..... 64
- รูปแบบการเดินสาย..... 79

เบรค
- ข้อความแสดงสถานะ..... 83
- ควบคุม..... 87
- ตัวต้านทาน..... 86
- พิกัดแรงบิดของขั้วต่อ..... 111

เบรคเชิงกล
- รูปแบบการเดินสาย..... 80

เบรคไฟฟ้าเชิงกล..... 81

เปิดอัตโนมัติ..... 14, 83

เพาเวอร์การ์ด
- การเตือน..... 93

เฟสหายไป..... 86

เมนู
- คำอธิบายของ..... 15
- ปุ่ม..... 14

เมนูด่วน..... 14, 15

เมนูหลัก..... 15

เวลาคายประจุ..... 6

เวลาที่ใช้ในการเพิ่มความเร็ว..... 97

เวลาที่ใช้ในการลดความเร็ว..... 98

เอ็นโคดเดอร์..... 71

เอ็นโคดเดอร์
- การกำหนดทิศทางเอ็นโคดเดอร์..... 80
- การกำหนดรูปแบบ..... 80

เอาท์พุท
- ข้อมูลจำเพาะ..... 107

แ

แบบคืนพลังงานกลับ..... 7

แผงควบคุมหน้าเครื่อง (LCP)..... 13

แผ่นกั้น
- ขนาด D1h..... 115
- ขนาด D2h..... 119
- ขนาด D5h..... 130
- ขนาด D6h..... 135
- ขนาด D7h..... 141
- ขนาด D8h..... 146
- พิกัดแรงบิด..... 111

แผ่นระบายความร้อน
- การเข้าถึง..... 129, 134, 139, 145
- การทำความสะอาด..... 18
- คำเตือน..... 93
- จุดตัดการทำงานเมื่อร้อนเกิน..... 99, 101
- พิกัดแรงบิดของแผงเข้า..... 111
- สัญญาณเตือน..... 91

แรงดัน
- ไม่สมดุล..... 86
- อินพุท..... 66

แรงดันเกิน..... 98

แรงดันสูง..... 89, 90

แรงบิด
- คุณลักษณะ..... 105
- จำกัด..... 87, 97
- พิกัดของตัวยึด..... 111
- รูปแบบการเดินสายสำหรับขีดจำกัดของแรงบิดและหยุด..... 81

แหล่งไฟหลักกระแสสลับ..... 31
- ดูเพิ่มเติม *ไฟฟ้าหลัก*

แหล่งข้อมูลเพิ่มเติม..... 4

แหล่งจ่ายไฟ 24 V DC..... 63

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

โ

โพเทนชิโอมิเตอร์..... 64, 77

โรเตอร์
การเตือน..... 94

โหมดไฟไหม้..... 94

โหมดการหลับ..... 84

ไ

ไฟแสดงสถานะ..... 85

ไฟฟ้า
การเชื่อมต่อ..... 23
การรั่วไหล..... 27
การสูญเสีย..... 99, 101, 103
พิกัด..... 99, 101, 103

ไฟฟ้าหลัก
ข้อมูลจำเพาะแหล่งจ่ายไฟ..... 104
คำเตือน..... 90
ซีลด์..... 6
พิกัดแรงบิดของขั้วต่อ..... 111

ก

กระแส
จำกัด..... 97
อินพุท..... 66

กระแสเกิน..... 87

กระแสรั่วไหล..... 6, 27

กราวด์
เดลต้าแบบลอย..... 31
เดลต้าที่มีกราวด์..... 31
การเตือน..... 91
การต่อสายดิน..... 29
พิกัดแรงบิดของขั้วต่อ..... 111
รายการตรวจสอบ..... 68
สายหลักแบบแยก..... 31

ก๊าซ..... 18

การเดินสายไฟขั้วต่อส่วนควบคุม..... 64

การเดินสายควบคุม..... 63, 64, 68

การเบรค
เบรคไฟฟ้าเชิงกล..... 81
รูปแบบการเดินสายสำหรับเบรคเชิงกล..... 80

การแก้ไขปัญหา
LCP..... 96
ไฟฟ้าหลัก..... 97
คำเตือนและสัญญาณเตือน..... 86
ฟิวส์..... 97
มอเตอร์..... 96, 97

การแบ่งโหลด
การเตือน..... 5, 90
ขนาดขั้วต่อ..... 34
ขั้วต่อ..... 12, 33
ผังการเดินสาย..... 26
พิกัดแรงบิดของขั้วต่อ..... 111

การแบ่งโหลด..... 7, 33

การแพร่กระจายฉับพลันขั้วครู่..... 27

การแยกกันทางไฟฟ้า..... 107

การควบแน่น..... 17

การควบคุม Smart Logic
รูปแบบการเดินสาย..... 0 , 80

การคืนพลังงานกลับ
พิกัดแรงบิดของขั้วต่อ..... 111

การจัดเก็บ..... 17

การจัดเก็บตัวเก็บประจุ..... 17

การชาร์จไฟ..... 17

การซีลด์
ไฟฟ้าหลัก..... 6
ตัวรัดสาย..... 23
ปลายบิดเกลียว..... 23

การ์ดการสเกลกระแส..... 88

การ์ดกำลังของพัดลม
การแก้ไขปัญหา..... 88

การ์ดควบคุม
การเตือน..... 92
ข้อมูลจำเพาะ..... 108
ข้อมูลจำเพาะ RS485..... 107
จุดตัดการทำงานเมื่อร้อนเกิน..... 99, 101

การตรวจติดตาม ATEX..... 18

การตั้งโปรแกรม..... 14

การตั้งค่าภูมิภาค..... 72, 148

การตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน..... 72

การติดตั้ง
เครื่องมือที่ต้องใช้..... 17
เจ้าหน้าที่ผู้ชำนาญการ..... 5
การเริ่มต้นใช้งาน..... 73
การสตาร์ท..... 72
ความสอดคล้อง EMC..... 25
ตั้งค่าด่วน..... 70
ทางไฟฟ้า..... 23
รายการตรวจสอบ..... 68

การติดตั้ง..... 18, 20, 22

การบำรุงรักษา..... 18, 82

การปรับการใช้พลังงานให้เหมาะสมโดยอัตโนมัติ..... 70

การปรับสมดุลความต่างศักย์..... 27

การป้องกันกระแสเกิน..... 23

การป้องกันความร้อน..... 4

การยก..... 17, 19

การรบกวน
EMC..... 24
วิทยุ..... 7

การระบายความร้อน
คำเตือนเกี่ยวกับฝุ่น..... 18
รายการตรวจสอบ..... 68

การระบายความร้อน..... 19

การรับรอง UL..... 4

การรีไซเคิล..... 4

การลดพิกัด
ข้อมูลจำเพาะ..... 105

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

การสตาร์ทโดยไม่ตั้งใจ..... 5, 82
การสื่อสารแบบอนุกรม
ค่าอธิบายและการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน..... 63
พิกัดแรงบิดของฝาปิด..... 111
การหมุนในลักษณะกังหันลม..... 6
การอนุมัติและการรับรอง..... 4

ข

ขนาด
ขั้วต่อ D1h..... 35
ขั้วต่อ D2h..... 37
ขั้วต่อ D3h..... 39
ขั้วต่อ D4h..... 41
ขั้วต่อ D5h..... 43
ขั้วต่อ D6h..... 47
ขั้วต่อ D7h..... 53
ขั้วต่อ D8h..... 57
ด้านนอก D1h..... 112
ด้านนอก D2h..... 116
ด้านนอก D3h..... 120
ด้านนอก D4h..... 123
ด้านนอก D5h..... 126
ด้านนอก D6h..... 131
ด้านนอก D7h..... 136
ด้านนอก D8h..... 142
ขนาด, การขนส่ง..... 7, 8
ขนาดขั้วต่อ
D1h..... 35
D2h..... 37
D3h..... 39
D4h..... 41
D5h..... 43
D6h..... 47
D7h..... 53
D8h..... 57
ขนาดภายนอก
D1h..... 112
D2h..... 116
D3h..... 120
D4h..... 123
D5h..... 126
D6h..... 131
D7h..... 136
D8h..... 142
ขนาดสายไฟ..... 29
ขนาดสำหรับการขนส่ง..... 7, 8
ข้อกำหนดในการเว้นพื้นที่ว่าง..... 19
ข้อมูลจำเพาะด้านไฟฟ้า 200-240 V..... 100
ข้อมูลจำเพาะด้านไฟฟ้า 380–500 V..... 102
ข้อมูลจำเพาะด้านไฟฟ้า 525–690 V..... 103
ข้อมูลจำเพาะทางไฟฟ้า..... 99, 101, 103
ข้อมูลจำเพาะอินพุท..... 106
ขั้วต่อ
การสื่อสารแบบอนุกรม..... 63
37..... 64, 65
ตำแหน่งส่วนควบคุม..... 63
อินพุท/เอาท์พุทดิจิตัล..... 64
อินพุท/เอาท์พุทอนาล็อก..... 64

ค

ควบคุม
การเดินสาย..... 27
คุณลักษณะ..... 108
ควบคุมด้วยมือ..... 14, 83
ความเร็ว
รูปแบบการเดินสายสำหรับการเพิ่ม/ลดความเร็ว..... 78
รูปแบบการเดินสายสำหรับค่าอ้างอิงความเร็ว..... 77
ความชื้น..... 17
ความสอดคล้องกับมาตรฐาน ADN..... 4
ค่าอ้างอิง
อินพุทความเร็ว..... 75
คำเตือน
ประเภทของ..... 85
รายการ..... 14, 86
คำเตือนแรงดันสูง..... 5
คำแนะนำเพื่อความปลอดภัย..... 23
คำแนะนำในการจำกัดทิ้ง..... 4
คำจำกัดความ
ข้อความแสดงสถานะ..... 83
คำย่อ..... 147
คืนพลังงาน
ขนาดขั้วต่อ..... 34
ขั้วต่อ..... 12, 33, 40, 42
คืนพลังงาน..... 33
ดูเพิ่มเติม *การคืนพลังงานกลับ*
คู่มือ
หมายเลขเวอร์ชั่น..... 4

ช

ช่อง/ฝาปิดด้านหน้า
พิกัดแรงบิด..... 111
ชั้นควบคุม..... 11
ชั้นประสิทธิภาพด้านพลังงาน..... 105
ชุดขับ
การเริ่มต้นใช้งาน..... 73
การยก..... 19
คำจำกัดความ..... 7
สถานะ..... 83
ชุดคำสั่ง..... 14

ซ

ซอฟต์แวร์ชุดคำสั่ง MCT 10..... 70

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

ฐ

ฐาน 20

ด

ดิจิตัล
ข้อมูลจำเพาะเอาท์พุท 107
ข้อมูลจำเพาะอินพุท 106

ต

ตัดการเชื่อมต่อ 66
ตัดการทำงาน
ตำแหน่งสำหรับชุดขับ 200–240 V 99
ตำแหน่งสำหรับชุดขับ 380–500 V 101
ตำแหน่งสำหรับชุดขับ 525–690 V 103
ตัวกรอง 18
ตัวต้านทานเบรค
การเดินสาย 66
การเตือน 89
ผังการเดินสาย 26

ท

ทรานสดิวเซอร์ 63

น

น้ำหนัก 7, 8

บ

บริการ 82
บันทึกฟอลต์ 14

ป

ประสิทธิภาพ
ข้อมูลจำเพาะ 99, 101, 103
ปรับตามมอเตอร์ออโต้ (AMA)
การเตือน 92
การกำหนดค่า 71
รูปแบบการเดินสาย 74
ป้ายชื่อ 16
ปุ่มลูกศรเลื่อนตำแหน่ง 14, 69

ผ

ผังการเดินสาย
ชุดขับ 26
ตัวอย่างการใช้งานทั่วไป 74

พ

พัดลม
การเตือน 94
การบริการ 18
คำเตือน 88
พัลส์
ข้อมูลจำเพาะอินพุท 107
รูปแบบการเดินสายสำหรับการสตาร์ท/หยุด 76
พารามิเตอร์ 15, 72, 148
พิกัดกระแสลัดวงจร 110
พื้นที่ที่เกิดการระเบิดได้ 18

ฟ

ฟอลต์ภายใน 91
ฟิลด์บัส 63
ฟิวส์
การแก้ไขปัญหา 97
การป้องกันกระแสเกิน 23
ข้อมูลจำเพาะ 109
รายการตรวจสอบก่อนสตาร์ท 68

ม

มอเตอร์
ไฟฟ้า 27
การเชื่อมต่อ 29
การเตือน 89
การแก้ไขปัญหา 96, 97
การตั้งค่า 15
การป้องกันของคลาส 18
การหมุน 71
การหมุนของมอเตอร์โดยไม่ตั้งใจ 6
ข้อมูล 97
ข้อมูลจำเพาะเอาท์พุท 105
คำเตือน 87
ผังการเดินสาย 26
พิกัดแรงบิดของขั้วต่อ 111
ร้อนเกินไป 87
รูปแบบการเดินสายเทอร์มิสเตอร์ 79
สายเคเบิล 23, 29
มุมมองภายใน D1h 9
มุมมองภายใน D2h 10

ร

ระยะห่างประตู 115, 119, 130, 135, 141, 146
รีเซ็ต 14, 85, 87, 93
รีเซ็ตสัญญาณเตือน 77
รีเลย์
ข้อมูลจำเพาะ 108
รีเลย์ความร้อนแบบอิเล็กทรอนิกส์ (ETR) 23
รูปแบบการเดินสายของการรีเซ็ตสัญญาณเตือนภายนอก 77
รูปแบบการเดินสายของการสตาร์ท/หยุด 75, 76

ล

ลัดวงจร 88

ว

วงรอบปิด 74

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

ส

สภาพแวดล้อม..... 105
สภาพแวดล้อมการติดตั้ง..... 17
สภาวะแวดล้อม
ข้อมูลจำเพาะ..... 105
สวิตช์
A53 และ A54..... 106
A53/A54..... 66
การเชื่อมต่อบัส..... 65
อุณหภูมิของตัวต้านทานเบรค..... 66
สวิตช์ขั้วต่อบัส..... 65
สวิตช์ปลดการเชื่อมต่อ..... 69
สัญญาณเตือน
บันทึก..... 14, 95
ประเภทของ..... 85
รายการ..... 14, 86
สายเคเบิล
การวางสาย..... 63, 68
ข้อมูลจำเพาะ..... 99, 101, 103, 106
ความยาวและพื้นที่หน้าตัดของสายเคเบิล..... 106
คำเตือนในการติดตั้ง..... 23
จำนวนและขนาดสูงสุดต่อเฟส..... 99, 101
ช่องเปิด..... 112, 116, 126, 131, 136, 142
ชีลด์..... 23
สายดิน..... 27

ห

หน้าสัมผัสเสริม..... 66
หมายเลขเวอร์ชั่นซอฟต์แวร์..... 4
หางหมู..... 23

อ

อนาล็อก
ข้อมูลจำเพาะเอาท์พุท..... 107
ข้อมูลจำเพาะอินพุท..... 106
รูปแบบการเดินสายสำหรับค่าอ้างอิงความเร็ว..... 75
อินพุท
แรงดัน..... 69
ไฟฟ้า..... 27
อินพุท/เอาท์พุทดิจิตัล
คำอธิบายและการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน..... 64
อินพุท/เอาท์พุทส่วนควบคุม
คำอธิบายและการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน..... 63
อินพุท/เอาท์พุทอนาล็อก
คำอธิบายและการตั้งค่ามาตรฐานจากโรงงาน..... 64
อุณหภูมิ..... 17
อุปกรณ์เสริม..... 65, 69
อุปกรณ์อินเตอร์ล็อค..... 65

ฮ

ฮีทเตอร์
การเดินสายของ..... 66
การใช้..... 17
ผังการเดินสาย..... 26

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

 Danfoss A/S © 09/2018 All rights reserved.

Danfoss ไม่รับผิดชอบต่อความผิดพลาดในแคตตาล็อก โบรชัวร์และสิ่งพิมพ์อื่นๆ Danfoss ขอสงวนสิทธิ์ที่จะเปลี่ยนแปลงผลิตภัณฑ์โดยไม่แจ้งล่วงหน้า รวมทั้งผลิตภัณฑ์ที่ได้ออเดอร์แล้ว ถ้าไม่ทำให้รายละเอียดเกี่ยวกับออเดอร์เปลี่ยนแปลงไปจากที่ได้ตกลงกันไว้แล้ว เครื่องหมายการค้าทั้งหมดในเอกสารนี้เป็นกรรมสิทธิ์ของแต่ละบริษัท Danfoss และโลโก้ของ Danfoss เป็นเครื่องหมายการค้าของ Danfoss A/S ซึ่งขอสงวนสิทธิ์ทุกประการ

Danfoss A/S
Ulsnaes 1
DK-6300 Graasten
vlt-drives.danfoss.com

130R0291 M0015201 09/2018