

操作説明書

VLT[®] Midi Drive FC 280



目錄

1 簡介	3
1.1 本手冊目的	3
1.2 其他資源	3
1.3 文件與軟體版本	3
1.4 產品概述	3
1.5 核可與認證	4
1.6 處置	4
2 安全性	5
2.1 安全符號	5
2.2 合格人員	5
2.3 安全預防措施	5
3 機械安裝	7
3.1 包裝拆封	7
3.2 安裝環境	7
3.3 安裝	7
4 電氣安裝	10
4.1 安全說明	10
4.2 符合 EMC 標準的安裝	10
4.3 接地	10
4.4 配線 概要	12
4.5 接口	14
4.6 馬達連接	14
4.7 AC 主電源連接	15
4.8 控制線路	15
4.9 安裝檢查表	18
5 試運行	19
5.1 安全說明	19
5.2 供應電源	19
5.3 操作 LCP 操作控制器	19
5.4 基本參數設定	27
5.5 檢查馬達轉動	28
5.6 檢查編碼器轉動	28
5.7 操作器控制測試	29
5.8 系統啟動	29
5.9 ST0 試運行	29
6 Safe Torque Off (STO)	30

6.1 ST0 的安全預防措施	30
6.2 Safe Torque Off 安裝	31
6.3 ST0 試運行	31
6.4 ST0 的維護與維修	33
6.5 ST0 技術資料	34
7 應用範例	35
8 維護、診斷與疑難排解	39
8.1 維護與維修	39
8.2 警告和警報類型	39
8.3 警告和警報顯示	39
8.4 警告與警報列表	40
8.5 疑難排解	41
9 規格	43
9.1 電氣資料	43
9.2 主電源供應 (三相)	45
9.3 馬達輸出與馬達數據	45
9.4 環境條件	45
9.5 電纜線規格	46
9.6 控制輸入/輸出與控制數據	46
9.7 連接鎖緊扭力	49
9.8 保險絲與斷路器	49
9.9 機箱尺寸、額定功率以及大小	50
10 附錄	51
10.1 符號、縮寫與慣例	51
10.2 參數設定表單結構	51
索引	57

1 簡介

1.1 本手冊目的

這些操作說明書提供 VLT® Midi Drive FC 280 變頻器的安全安裝與試運行資訊。

操作說明書主要提供給合格人員使用。

為安全專業地使用本變頻器，請閱讀並遵照本操作說明書。應特別注意安全說明與一般警告。務必這些操作手冊與變頻器一同放置。

VLT® 是註冊商標。

1.2 其他資源

我們提供您各項資源，可用於瞭解進階變頻器功能與程式設定：

- VLT® Midi Drive FC 280 設計指南。
- VLT® Midi Drive FC 280 程式設定指南。

Danfoss 提供補充出版品與手冊。請參閱 vlt-drives.danfoss.com/Support/Technical-Documentation/ 列表。

1.3 文件與軟體版本

本手冊將定期審閱與更新。歡迎提供任何改善建議。表 1.1 表示文件版本和相對應的軟體版本。

版本	備註	軟體版本
MG07A1	本手冊第一版	1.0

表 1.1 文件與軟體版本

1.4 產品概述

1.4.1 設計目的

變頻器是一種電子馬達控制器，其設計目的係：

- 依照系統回授或外部遙控器的遠端指令調節馬達轉速。電力驅動系統由變頻器、馬達與以馬達驅動的設備所組成。
- 系統及馬達狀態監測。

變頻器亦可用於保護馬達。

根據配置，變頻器可獨立應用或作為大型電氣設備、系統或安裝的組件使用。

依據當地法律和標準，變頻器可於住家、產業及商業環境中使用。

注意事項

在住家環境中，本產品可能會產生無線電干擾，在此情況下可能需要補充的干擾降低措施。

可預見的不當使用

勿在有特定操作條件與環境的非 UL 認證應用中使用本變頻器。務必遵守 章 9 規格 中的規定事項。

1.4.2 變頻器的區塊圖解

圖 1.1 是變頻器內部元件的區塊圖解。請參見表 1.2 以瞭解這些元件的功能。

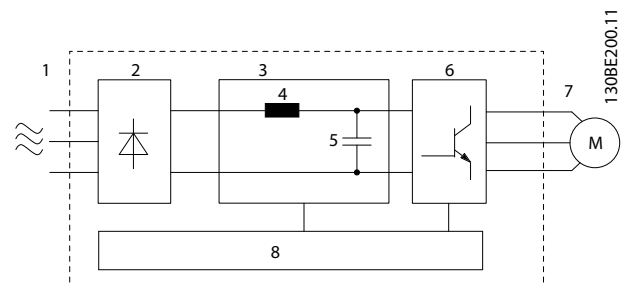


圖 1.1 變頻器區塊圖解

面積	元件	功能
1	主電源輸入	• 變頻器的 AC 主電源。
2	整流器	• 整流器電橋將 AC 輸入轉換成 DC 電流，藉此為逆變器供電。
3	DC 總線	• DC 總線中間電路能處理 DC 電流。
4	DC 電抗器	• 過濾 DC 中間電路電流。 • 提供線路暫態保護。 • 可降低平方根 (RMS) 電流。 • 提升反射回線路的功率因數。 • 減少交流電輸入上的諧波。
5	電容貯電模組	• 貯存 DC 電源。 • 於短暫失去電源時提供不間斷保護。
6	逆變器	• 可為傳遞至馬達的受控可變輸出而將 DC 轉換進受控的 PWM AC 波形。
7	輸出至馬達	• 調變輸出至馬達的三相電源。

面積	元件	功能
8	控制電路圖	<ul style="list-style-type: none"> • 監控著輸入功率、內部處理、輸出和馬達電流以提供高效率的操作與控制。 • 使用者介面和外部指令皆受監控與執行。 • 可提供狀態輸出與控制。

表 1.2 圖 1.1 的圖例

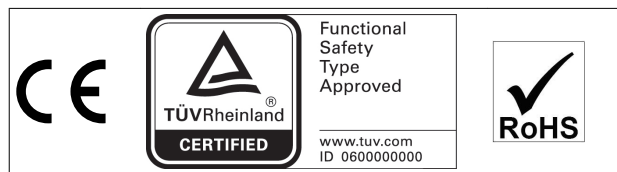
1.4.3 外殼尺寸與額定功率

如需變頻器的外殼類型與額定功率，請參考 章 9.9 機箱尺寸、額定功率以及大小。

1.4.4 Safe Torque Off (STO)

VLT® Midi Drive FC 280 變頻器支援 Safe Torque Off (STO)。請參閱 章 9.9 機箱尺寸、額定功率以及大小，以獲得關於 STO 的安裝、試運行、維護與資術資料之詳資訊。

1.5 核可與認證



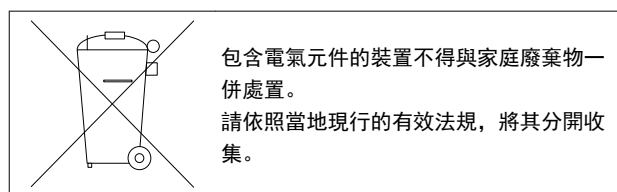
有關符合內河危險品國際運輸的歐洲協議 (ADN)，請參考 VLT® Midi Drive FC 280 「設計指南」中的符合 ADN 安裝。

STO 的適用標準和合規性

在端子 37 和 38 上使用 STO 功能時，使用者必須滿足包括相關法律、法規及規範等所有安全性規定。整合的 STO 功能符合以下的標準：

- IEC/EN 61508: 2010 SIL 2
- IEC/EN 61800-5-2: 2007 SIL2
- IEC/EN 62061: SIL2 的 2012 SILCL
- EN ISO 13849-1: 2008 類別 3 PL d

1.6 處置



2 安全性

2.1 安全符號

本文件使用了以下的符號：



表示可能會導致人員傷亡的潛在危險狀況。



表示可能會導致輕度或中度傷害的潛在危險狀況。也可用於危險施工方式的警示。



表示重要訊息，包含可能會損及設備或財產的狀況。

2.2 合格人員

若要變頻器無故障且安全地運作，需要正確且可靠的運輸、存放、安裝、操作和維護。僅限合格人員安裝或操作本設備。

合格人員係指受訓過員工，依據相關法規而授權可安裝、試運行與維護設備、系統和電路。此外，該人員務必熟悉本指南中所描述的操作說明與安全措施。

2.3 安全預防措施



高電壓

當變頻器連接至 AC 主輸入電源、直流電源、或負載共價時會含有高電壓。若由非合格人員執行安裝、啟動與維修工作，可能會導致人員的傷亡。

- 必須由合格人員執行安裝、啟動與維修工作。



意外啟動

當變頻器連接至 AC 主電源、直流電源或負載共價時，馬達可能會於任何時間啟動。若在進行參數設定、檢修或修復工作時意外啟動，會導致死亡、重傷或財產損失。馬達可透過多種方式啟動，包括外部開關、Fieldbus 命令、LCP 輸入設定值信號、使用 MCT 10 設定軟體 遠端操作，或在清除故障狀況後啟動。

欲防止馬達意外啟動：

- 斷開變頻器與主電源的連接。
- 參數設定之前，按下在 LCP 上的 [Off/Reset]。
- 將變頻器連接至 AC 主電源、直流電源或負載共價前，變頻器、馬達及任何驅動設備必須為完全接線並已裝配完成。



放電時間

變頻器含有 DC 路電容器，變頻器未通電時仍可繼續充電。即使警告 LED 已關閉，仍存在高電壓。若斷電後在等候指定時間到達之前即進行維修或修復，則會導致人員的傷亡。

- 停止馬達。
- 請斷開 AC 主電源以及遠端 DC 回路電源（含備用電池、UPS，以及接至其他變頻器的 DC 回路連接）。
- 斷開或鎖定 PM 馬達。
- 請等候電容完全放電。最短等待時間詳列於表 2.1。
- 在進行任何維護或維修作業前，請使用適當的電壓測量設備，以確保電容已完全放電。

電壓 [V]	功率範圍 [kW (hp)]	最短等待時間 (分鐘)
200 - 240	0.37 - 3.7 (0.5 - 5)	4
380 - 480	0.37 - 7.5 (0.5 - 10)	4
	11 - 22 (15 - 30)	15

表 2.1 放電時間



漏電電流危險

漏電電流超過 3.5 mA。變頻器接地不正確可能導致死亡或造成嚴重傷害。

- 確保由經認可的電氣安裝人員進行設備的正確接地。

警告**設備危險**

碰觸轉軸與電氣設備可能會造成死亡或人員重傷。

- 必須由受過訓練與合格的人員執行安裝、啟動與維護工作。
- 確保電氣工作符合全國與本地的電氣法規。
- 請遵循本手冊中的程序。

小心**內部故障危險**

若未正確關閉變頻器，當變頻器發生內部故障時可能導致嚴重傷害。

- 接上電源前，請先確認已蓋上所有安全護蓋並將其鎖緊。

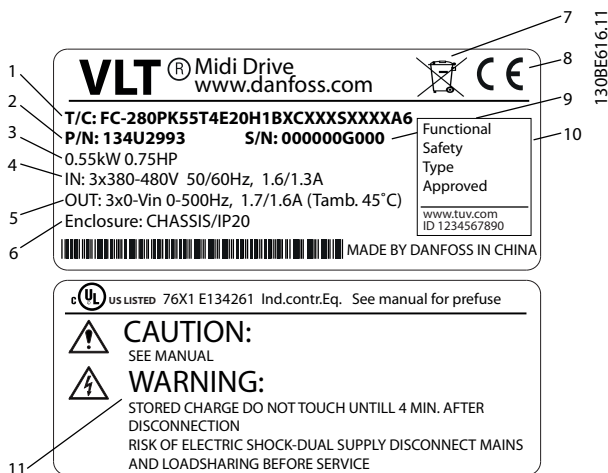
3 機械安裝

3.1 包裝拆封

3.1.1 供應項目

供應項目視產品配置可能會有不同。

- 確認銘牌上的供應項目和資訊與確認訂單相符。
- 以目視方式檢查包裝和變頻器是否於送貨期間因處理不當而受到損壞。若有，請向運輸業者提出索賠要求。保留損壞部分以供證明。



1	類型代碼
2	訂購代碼
3	額定功率
4	輸入電壓、頻率與電流（在高/低電壓部分）
5	輸出電壓、頻率與電流（在高/低電壓部分）
6	外殼類型與 IP 級別
7	處置
8	CE 標誌
9	序號
10	功能安全
11	相關環境溫度
12	放電時間（警告）

圖 3.1 產品銘牌（範例）

注意事項

勿移除變頻器上的銘牌（會使保固失效）。

3.1.2 存放

確認符合存放要求。如需詳細資訊，請參閱 章 9.4 環境條件。

3.2 安裝環境

注意事項

在含空氣傳播的液體、粒子或腐蝕性氣體的環境中，請確認設備 IP/類型的級別符合安裝環境。如果環境條件不符合要求，有可能縮短變頻器的使用壽命。確認空氣溫度、溫度與海平面高度符合要求。

振動和衝擊

變頻器符合以下安裝條件：在生產廠房的牆壁或地面上，以及在以螺栓固定到牆壁或地面上的面板上安裝。

詳細的環境條件規格，請參考 章 9.4 環境條件。

3.3 安裝

注意事項

安裝不適當可能會導致過熱與效能降低。

冷卻

- 確認已預留上方與底部 100 mm 的空氣冷卻空間。

舉吊

- 請檢查裝置重量以確認安全的吊掛方式，請參閱 章 9.9 機箱尺寸、額定功率以及大小。
- 請確保吊掛裝置適合此工作。
- 如有需求，可計劃適當級別的起重機、吊車或堆高機來移動裝置。
- 如需升吊，請使用裝置上的升吊環（如有提供）。

安裝

為配合 FC 280 的安裝孔，請聯絡當地的 Danfoss 供應商，訂購獨立的背板。

為安裝變頻器：

1. 請確保安裝位置的強度能支撐裝置重量。變頻器也可並列安裝。
2. 盡可能將設備設置在靠近馬達處。馬達電纜線要盡量短。
3. 若要提供冷卻氣流，請將裝置垂直安裝在實心平面或選配的背板上。
4. 若有提供背板，請使用裝置上含插槽的安裝孔以掛牆安裝。

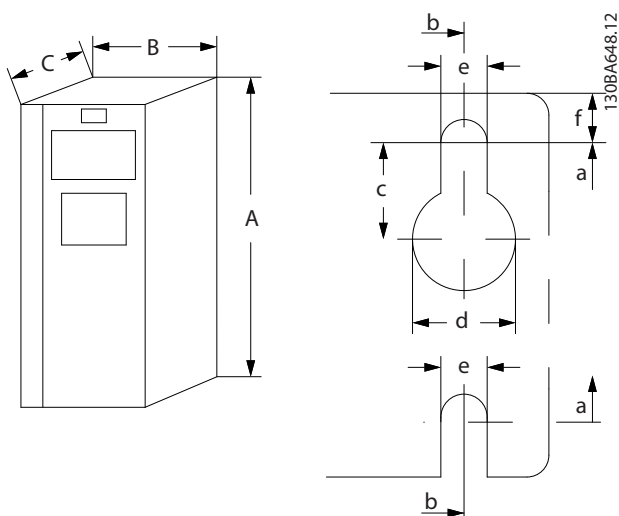


圖 3.2 頂部與底部安裝孔 (參閱 章 9.9 機箱尺寸、額定功率以及大小)

3.3.1 並列安裝

並列安裝

所有的 FC 280 裝置都可以垂直或水平並列安裝。裝置側邊無需額外的通風措施。

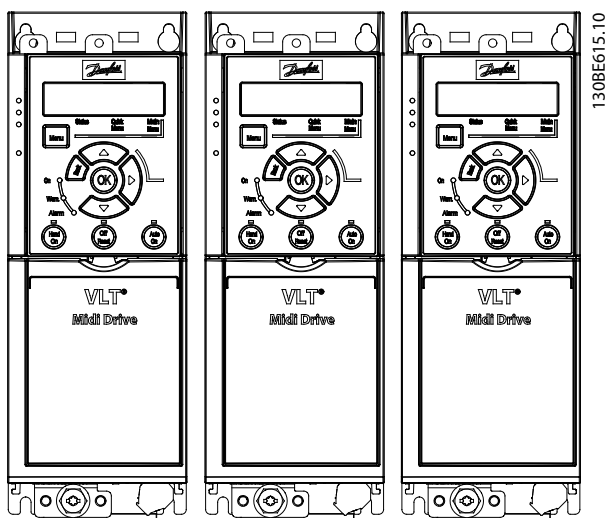


圖 3.3 並列安裝



過熱風險

如果使用的是 IP21 解決方案，並列安裝裝置可能會導致過熱及損壞設備。

- 如果使用的是 IP21 解決方案，請避免並列安裝裝置。

3.3.2 總線去耦板套件

總線去耦板套件可確保下列的控制盒型號之纜線的機械固定與電氣屏蔽：

- 附帶 PROFIBUS 的控制盒。
- 附帶 PROFINET 的控制盒。
- 附帶 CANopen 的控制盒。
- 附帶乙太網路的控制盒。

每個總線去耦板套件都包含 1 個水平去耦板及 1 個垂直去耦板。安裝垂直去耦板為選配。垂直去耦板可為 PROFINET 與乙太網路連接器與纜線提供更好的機械支撐。

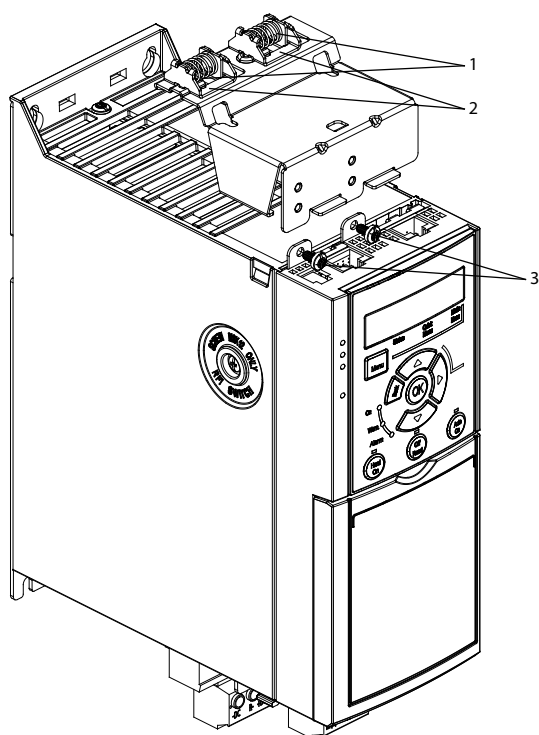
3.3.3 安裝

安裝總線去耦板套件：

1. 請將水平去耦板放在安裝在變頻器上的控制盒上，並依 圖 3.4 中所示使用兩顆螺絲以鎖緊去耦板。收緊扭力為 0.7 - 1.0 Nm。
2. 可選： 依照下列指示安裝垂直耦板：
 - 2a 從水平板上拆下 2 個機械彈簧與 2 個金屬夾鉗。
 - 2b 將機械彈簧與金屬夾鉗安裝在垂直板上。
 - 2c 依照 圖 3.5 中所示，使用兩顆螺絲來鎖緊垂直板。收緊扭力為 0.7 - 1.0 Nm。

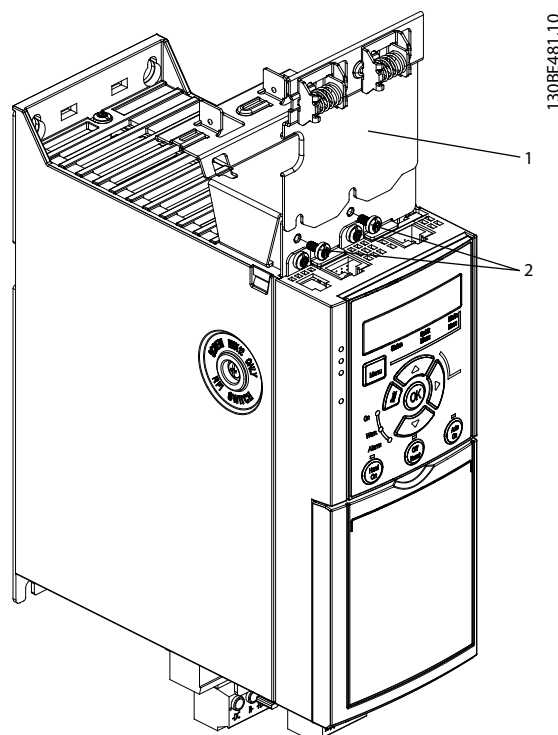
注意事項

若安裝了 IP21 頂蓋，請勿安裝垂直耦板，因為其高度會影響 IP21 頂蓋的適當安裝。



1	機械彈簧
2	金屬夾鉗
3	螺絲

圖 3.4 使用螺絲來鎖緊水平去耦板



1	垂直去耦板
2	螺絲

圖 3.5 使用螺絲來鎖緊垂直去耦板

圖 3.4 與 圖 3.5 都會顯示 PROFINET 套筒。實際的套筒是根據安裝在變頻器上的控制盒類型而定。

3. 請將 PROFIBUS/PROFINET/CANopen/ 乙太網路纜線連接器推入控制盒。
4.
 - 4a 請放置裝載彈簧的金屬夾鉗間的 PROFIBUS/CANopen 電纜，以便進行纜線與夾鉗間遮罩部份的機械固定與電氣連接。
 - 4b 請將 PROFINET/乙太網路纜線放在裝載彈簧的金屬夾鉗之間，以在纜線與夾鉗間進行機械固定。

3

4 電氣安裝

4.1 安全說明

請參閱 章 2 安全性 以取得一般安全說明。

警告

感應電壓

一同運作之不同變頻器而配置在一起的輸出馬達電纜線所產生的感應電壓，能在設備關閉及鎖定時照樣為設備電容器充電。若未能將輸出馬達電纜線分開佈線或使用有遮罩的電纜線，可能會導致人員的傷亡。

- 將輸出馬達電纜線分開佈置。
- 使用有遮罩的纜線。
- 同步鎖定所有的變頻器。

警告

電擊危險

變頻器可能在保護性接地導體中產生直流電，並因此致死或造成嚴重傷害。

- 使用殘餘電流保護裝置 (RCD) 提供電擊保護時，電源端只能使用 B 類 RCD。

若未遵守建議，RCD 可能不會提供預期的保護。

過電流保護

- 在多台馬達的應用中，變頻器與馬達間需要額外的保護設備，例如短路保護或馬達熱保護。
- 必須使用輸入保險絲以提供短路及過電流保護。若原廠未提供保險絲，安裝者則必須提供。請參見 章 9.8 保險絲與斷路器 中的最大保險絲額定值。

電線類別與級別

- 所有的線路必須符合與橫截面和環境溫度需求相關的地區性與全國性規定。
- 建議的電源連接線：最低 75 °C 的額定銅線。

請參閱 章 9.5 電纜線規格 以得知建議的電線規格與類型。

4.2 符合 EMC 標準的安裝

為使安裝能符合 EMC 標準，請依照 章 4.3 接地、章 4.4 配線概要、章 4.6 馬達連接，以及 章 4.8 控制線路 中的說明進行。

4.3 接地

警告

漏電電流危險

漏電電流超過 3.5 mA。變頻器接地不正確可能導致人員的傷亡。

- 確保由經認可的電氣安裝人員進行設備的正確接地。

在電氣安全方面

- 根據適用的標準與指令讓變頻器接地。
- 請使用輸入功率、馬達功率和控制線路的專用接地線。
- 請勿以雞菊鍊結方式將一台變頻器接地連接至另一台 (請參閱 圖 4.1)。
- 接地線連接要盡量短。
- 請遵照馬達製造商的配線要求。
- 電纜線最小橫截面積：10 mm² (7 AWG) (或分別使用 2 條終接的額定接地線)。

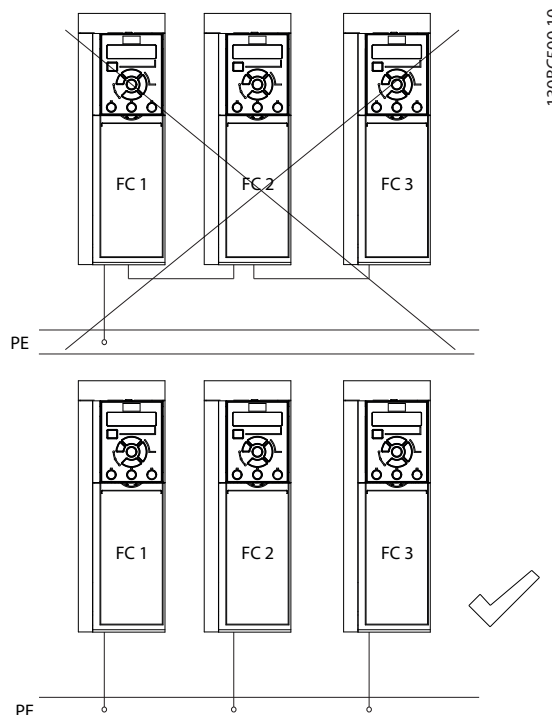


圖 4.1 接地原則

在符合 EMC 安裝標準方面

- 使用金屬電纜線固定頭或使用設備所提供的夾鉗，在電纜線遮罩與變頻器外殼間建立電氣接觸（請參閱 章 4.6 馬達連接）。
- 使用高標準的電線以減少電氣干擾。
- 勿使用豬尾形。

注意事項**潛在等化**

當變頻器和控制系統間的大地電位不同時，會有電氣干擾的風險。系統組件間請安裝等化電纜線。建議的最小纜線橫截面積：16 mm² (5 AWG)。

4.4 配線 概要

本章節描述如何為變頻器配線。

4

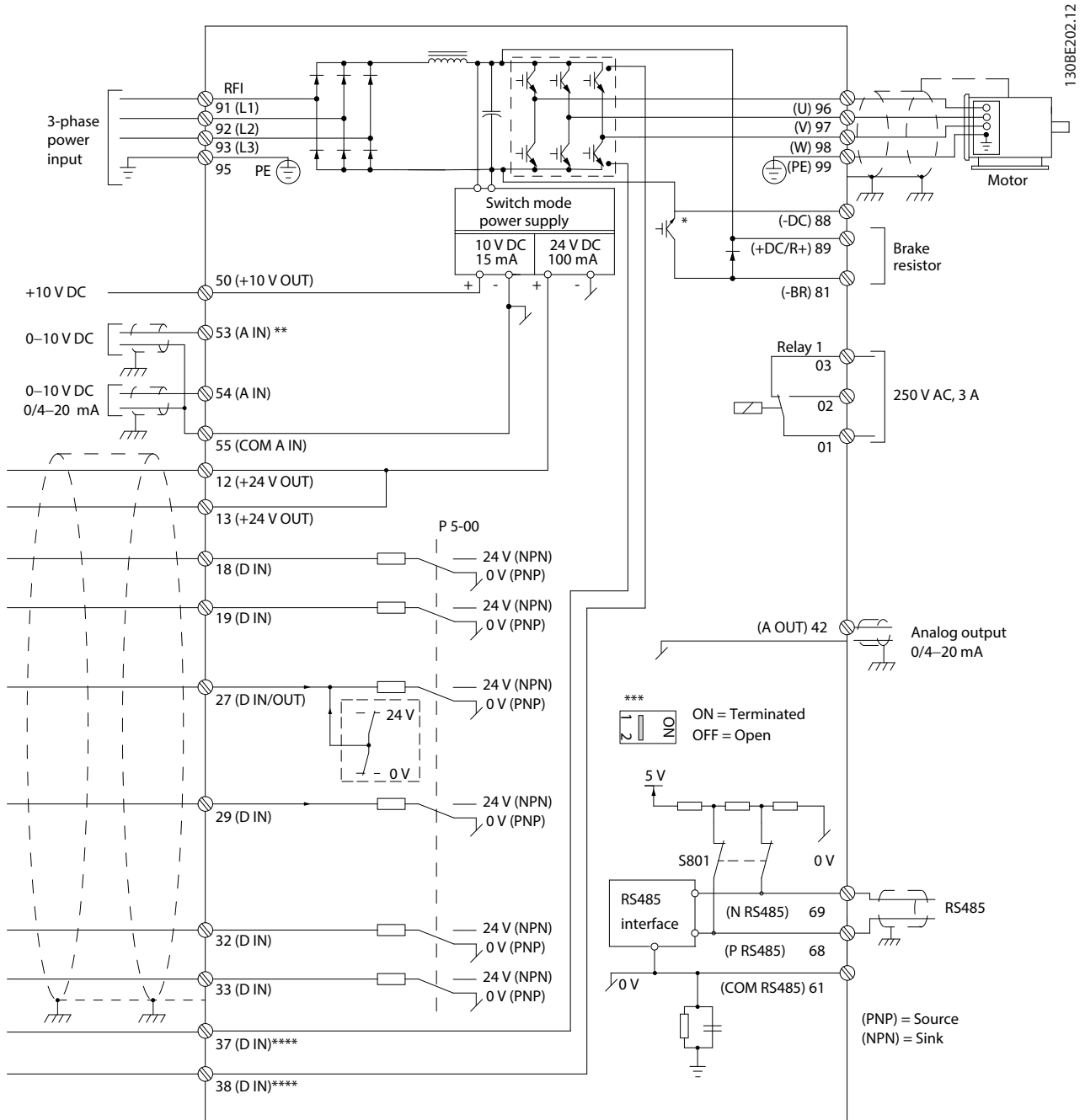


圖 4.2 基本配線概要圖表

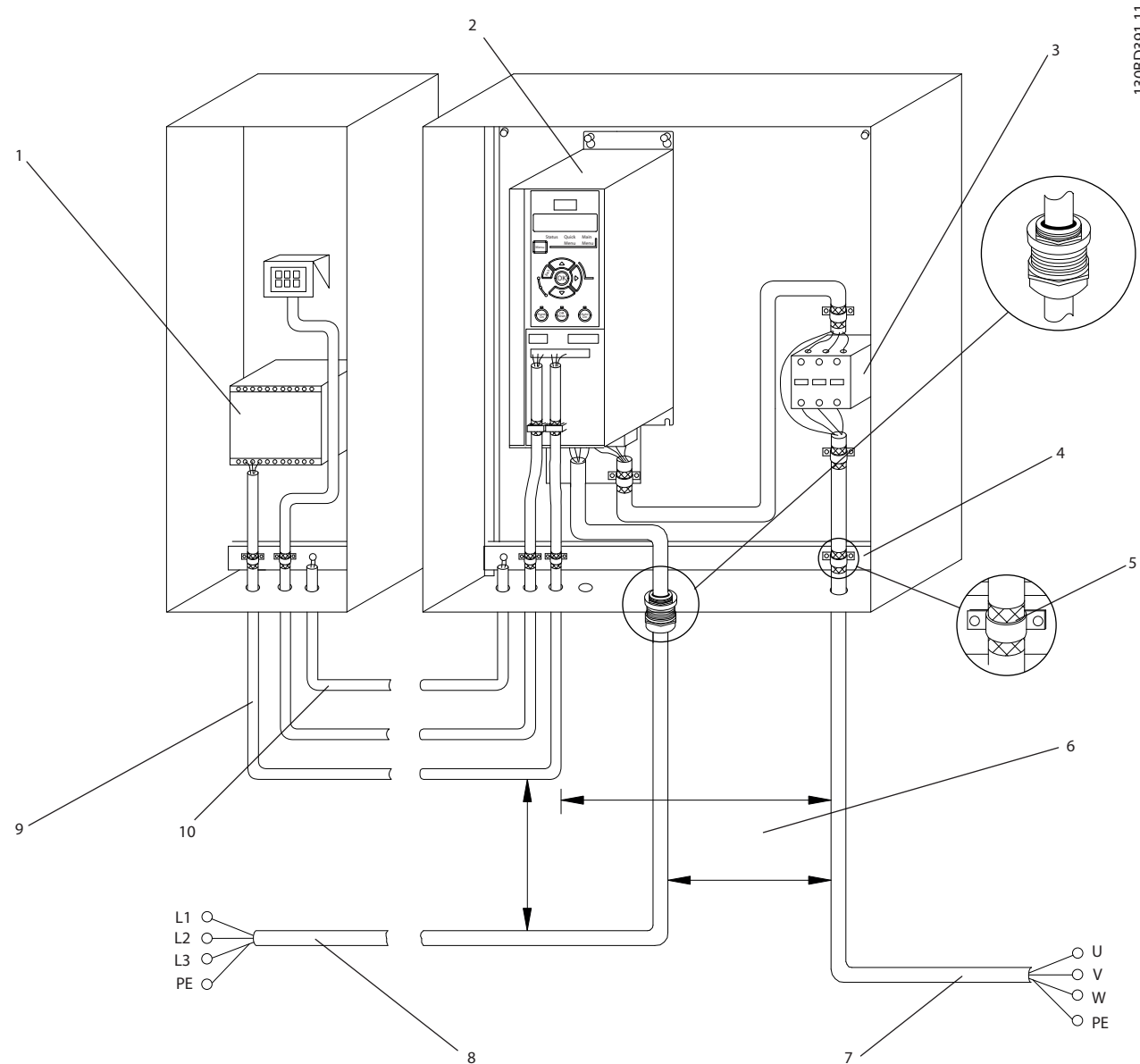
A = 類比, D = 數位

* 內建的煞車斷路器僅可用於 3 相設備。

** 端子 53 也可用作數位輸入。

*** 可使用開關 S801 (總線端子) 來終接 RS-485 埠 (端子 68 與 69)。

**** 請參閱 章 6 Safe Torque Off (STO) 以獲得正確進行 STO 配線之資訊。



130BD391.11

4

1	PLC	6	控制線路、馬達與主電源之間至少要有 200 mm (7.9 in) 的間隙。
2	變頻器	7	馬達、三相與保護性接地
3	輸出接觸器 (一般並不建議)	8	主電源、單相、三相與強化性保護接地
4	接地 橫軌 (保護性接地)	9	控制線路
5	電纜線絕緣層 (剝除)	10	等化最小 16 mm ² (6 AWG)

圖 4.3 典型電氣連接

4.5 接口

- 請使用螺絲起子移除存取蓋板。請參閱圖 4.4。

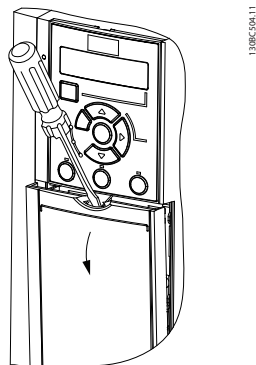


圖 4.4 控制線路存取

4.6 馬達連接

警告

感應電壓

來自一同運作之輸出馬達電纜線所產生的感應電壓，能為設備電容器充電，即便是在設備關閉及鎖定時也一樣。若未能將輸出馬達電纜線分開佈線或使用有遮罩的電纜線，可能會導致人員的傷亡。

- 將輸出馬達電纜線分開佈置。
- 使用有遮罩的纜線。
- 電纜線規格必須符合相關的地區性與全國性的電氣法規。有關最大電線尺寸的資訊，請參閱章 9.1 電氣資料。
- 請遵照馬達製造商的配線要求。
- IP21 (NEMA1/12) 裝置皆提供馬達線路擋板或存取面板。
- 請勿在變頻器和馬達之間接上放動或極數變更裝置 (例如：Dahlander 馬達或轉差環感應馬達)。

程序

- 剝除外部電纜線絕緣體。
- 將已剝除的電線置於電纜線夾鉗下方，以建立電纜線遮罩和接地之間的機械固定和電氣接觸。
- 依據章 4.3 接地 中所提供的接地說明將接地線連接到最近的接地端子。請參閱圖 4.5。
- 如圖 4.5 中所示，連接三相馬達線路至端子 96 (U)、97 (V) 與 98 (W)。
- 依照章 9.7 連接鎖緊扭力 中提供的資訊將端子鎖緊。

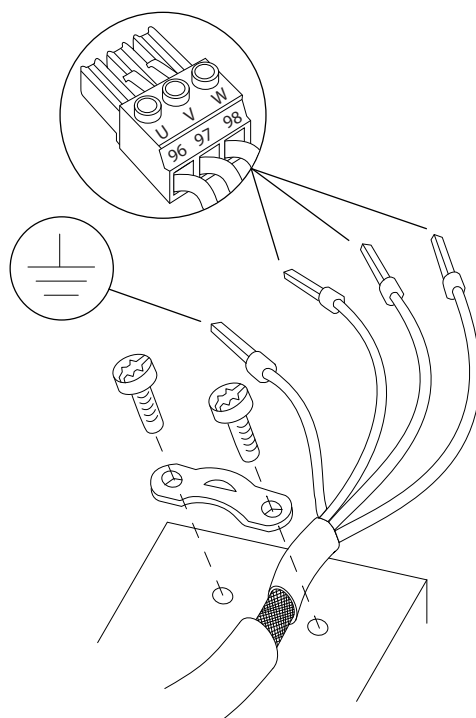


圖 4.5 馬達連接

單相與三相變頻器的主電源、馬達以及接地線分別顯示於圖 4.6 與圖 4.7 中。實際模式依裝置類型與選配設備而異。

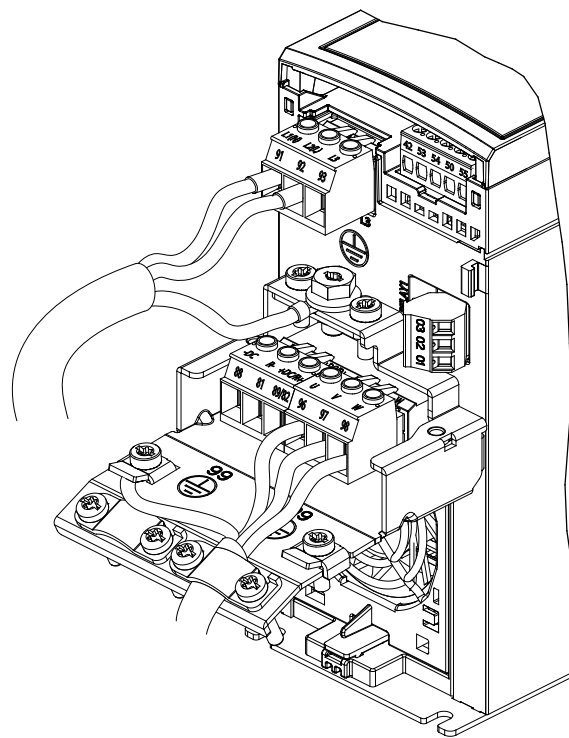


圖 4.6 主電源、馬達以及接地線連接可用於單向裝置

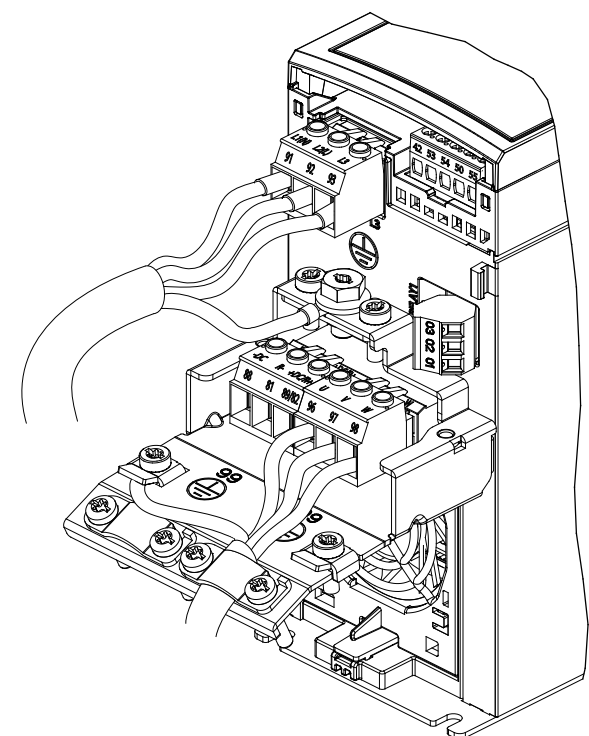


圖 4.7 三相裝置的主電源、馬達與接地連接

4.7 AC 主電源連接

- 請依據變頻器的輸入電流按尺寸製作配線 有關最大電線尺寸的資訊，請參見 章 9.1 電氣資料。
- 電纜線規格必須符合相關的地區性與全國性的電氣法規。

程序

- 請將 AC 輸入電源線插入單相裝置 (請參見 圖 4.6) 的端子 N 與 L，或三相裝置的端子 L1、L2、L3 (請參見 圖 4.7)。
- 根據設備的模式而定，將輸入功率連接至主電源輸入端子或輸入斷開連接。
- 根據 章 4.3 接地 中所提供的接地說明將電纜線接地。
- 當由絕緣的主電源 (IT 主電源或浮動三角) 或帶有接地腳 (接地三角) 的 TT/N-S 主電源供電時，確認已移除 RFI 濾波器器螺絲，以免損壞中間電路並同時降低接地電容電流，以符合 IEC 61800-3。

4.8 控制線路

4.8.1 控制端子類型

圖 4.8 顯示了可移除的變頻器連接器。表 4.1 與表 4.2 中提供端子功能與出廠設定的相關概述。

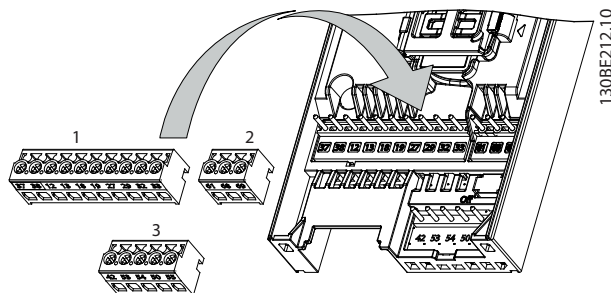


圖 4.8 控制端子位置

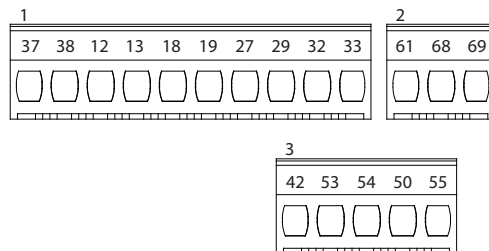


圖 4.9 端子編號

有關端子額定值的詳細資訊，請參閱 章 9.6 控制輸入/輸出與控制數據。

端子	參數	出廠設定	說明
數位 I/O、脈衝 I/O、編碼器			
12, 13	-	+24 V DC	24 V DC 輸入電壓。所有 24 V 負載的最大輸出電流共為 100 mA。
18	參 數 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] 啟動	數位輸入。
19	參 數 5-11 Terminal 19 Digital Input	[10] 反轉	
27	參 數 5-12 Terminal 27 Digital Input 參 數 5-30 Terminal 27 Digital Output	DI [2] 自 由旋轉停機 DO [0] 未 運作	

端子	參數	出廠設定	說明
29	參數 5-13 Terminal 29 Digital Input	[14] 寸動	數位輸入。
32	參數 5-14 Terminal 32 Digital Input	[0] 無作用	數位輸入，24V 編碼器 端子 33 也可用作脈衝輸入。
33	參數 5-15 Terminal 33 Digital Input	[16] 預置設定值位元 0	
37, 38	-	STO	功能安全輸入。
類比輸入/輸出			
42	參數 6-91 Terminal 42 Analog Output	[0] 無作用	可參數設頂之類比輸出。類比信號於最大值 500 Ω 時為 0-20 mA 或 4-20 mA。也可以程式設定為數位輸出。
50	-	+10 V DCT	10 V DC 類比輸入電壓。最大 15 mA 通常用於電位計或熱敏電阻。
53	6-1* 參數群組	-	類比輸入。僅支援電壓模式。它也可以用作數位輸入。
54	6-2* 參數群組	-	類比輸入。可選擇電壓或電流模式。
55	-	-	類比輸入基準點

表 4.1 端子說明 - 數位輸入/輸出 類比輸入/輸出

端子	參數	出廠設定	說明
串列通訊			
61	-	-	適用於電纜外皮的整合式 RC 濾波器。「僅」在遭遇 EMC 問題時用於連接遮罩。
68 (+)	8-3* 參數群組	-	RS485 介面。提供控制卡開關以終端電阻。
69 (-)	8-3* 參數群組	-	
繼電器			

端子	參數	出廠設定	說明
01, 02, 03	5-40	[9] 警報	C 型繼電器輸出。這些繼電器根據變頻器模式與尺寸而位於不同的位置中。適用於交流電或直流電電壓與電阻性或電感性負載。

表 4.2 端子說明 - 串列通訊

4.8.2 控制端子配線

控制端子連接器可自變頻器拔除連接以達到安裝簡易的目的，如圖 4.8 所示。

如需關於 STO 配線的詳細資訊，請參閱章 6 Safe Torque Off (STO)。

注意事項

控制線路要盡量短並與高功率電纜線分開，將干擾降至最低。

1. 鬆開端子的螺絲。
2. 將袖端控制導線插入插槽。
3. 轉緊端子的螺絲。
4. 請確保已牢固地建立接觸器，而非鬆脫。控制線路鬆脫可能是設備故障或低於最佳操作效能的原因。

請參閱章 9.5 電纜線規格 瞭解控制端子線路尺寸，並參閱章 7 應用範例 瞭解典型的控制線路連接。

4.8.3 啟用馬達 (端子 27)

當使用原廠預設程式設定運轉值時，在端子 12 (或 13) 和 27 之間可能需要跳線電線供變頻器運作。

- 數位輸入端子 27 設計用於接收 24 V DC 的外部互鎖命令。
- 當未使用互鎖裝置時，將控制端子 12 (建議) 或 13 之間的跳線配線至端子 27。此跳線會在端子 27 上提供了一個內部 24 V 的信號。
- 僅適用於 GLCP：當位於 LCP 最下方的狀態行顯示自動遠端自由旋轉時，這指示著裝置已作好運作準備，但缺少端子 27 上的輸入信號。

注意事項

無法啟動

除非將端子 27 的參數重新設定，否則變頻器無法在端子 27 無信號的狀況下運作。

4.8.4 機械煞車控制

在起重/升降應用中，必須能夠控制電氣機械煞車：

- 使用繼電器輸出或數位輸出控制煞車（端子 27）。
- 只要變頻器無法讓馬達靜止不動（例如負載太重），就將輸出保持關閉（無電壓）。
- 在參數群組 5-4* 繼電器中選取 [32] 機械煞車控制，以便在包含電氣機械煞車的應用中使用。
- 馬達電流超過參數 2-20 釋放煞車時電流中預先設定的值時，就會放開煞車。
- 輸出頻率小於參數 2-22 啟動煞車速度 [Hz] 中設定的頻率，而且僅在變頻器執行停機指令時，煞車才會啣合。

如果變頻器進入警報模式或出現過電壓情況，機械煞車會立即關閉。

變頻器並不是安全的裝置。系統設計人員有責任依照相關的國家吊車/吊掛規定加入安全裝置。

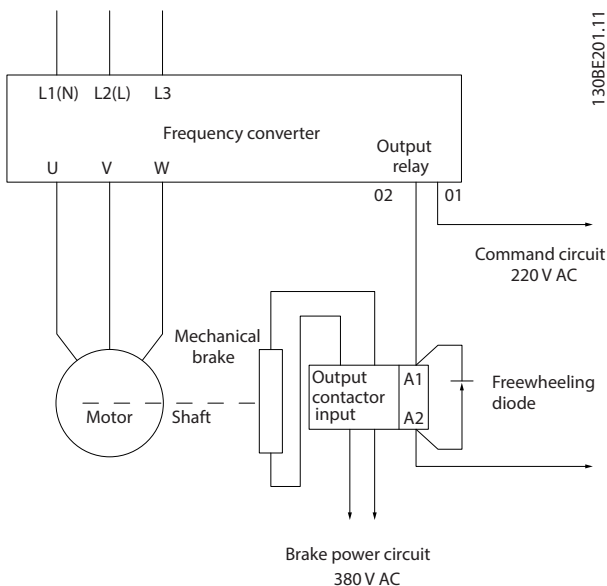


圖 4.10 將機械煞車連接致變頻器

4.8.5 RS485 串列通訊

連接 RS485 串列通訊線路至端子 (+) 68 與 (-) 69。

- 建議使用含遮罩的串列通訊電纜線。
- 請參閱 章 4.3 接地 以取得正確的接地方法。

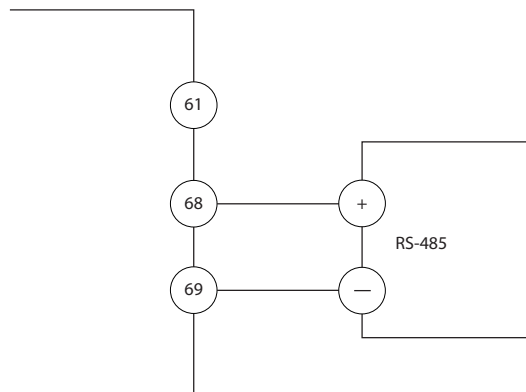


圖 4.11 串列通訊配線圖

若要進行基本的串列通訊設定，請選擇下列設定

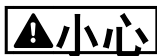
1. 協議類型於參數 8-30 Protocol。
 2. 變頻器位址於參數 8-31 Address。
 3. 傳輸速率於參數 8-32 Baud Rate。
- 變頻器內部具有兩個通訊協議。請遵照馬達製造商的配線要求。
 - Danfoss FC
 - Modbus RTU
 - 可透過使用協議軟體與 RS485 連接或在參數群組 8-** 通訊和選項內由遠端進行功能的參數設定。
 - 選擇特定的通訊協議會變更各種預設的參數設定，以符合協議的規格並建立有效的額外協議特定參數。

4.9 安裝檢查表

完成裝置安裝之前，請依照 表 4.3 檢查整個安裝細節。請檢查這些項目並在完成後打勾。

檢查	說明	☑
輔助設備	<ul style="list-style-type: none"> 尋找可能位於變頻器輸入電源側或馬達的輸出側的輔助設備、開關、斷開連接或輸入保險絲/斷路器。確保其已準備好進行完整速度操作。 檢查用以回授至變頻器的任何感測器之功能與安裝。 移除馬達上所有的功率因數校正電容器。 調整主電源端所有的功率因數校正電容器，務必將其衰減。 	
電纜線佈線方式	<ul style="list-style-type: none"> 請確認已將馬達線路與控制線路分開、加上遮罩或是置於三個獨立的金屬導線管中，以隔離高頻率雜訊。 	
控制線路	<ul style="list-style-type: none"> 檢查是否有破裂或損壞的電線與連接鬆脫的情形。 檢查控制線路是否已和電源及馬達線路隔離以達到雜訊耐受性。 如有必要，請檢查信號的電壓來源。 <p>建議使用有遮罩的電纜線或雙絞電纜線。確保遮罩已正確終止。</p>	
冷卻空間	<ul style="list-style-type: none"> 確認上方和底部空間是否充足，以確保能有適當的冷卻氣流，請參閱 章 3.3 安裝。 	
環境條件	<ul style="list-style-type: none"> 確認環境條件符合要求。 	
保險絲與斷路器	<ul style="list-style-type: none"> 檢查保險絲或斷路器是否合適。 確認所有的保險絲已牢固地插入並可正常使用，且所有的斷路器均位於開放位置。 	
接地	<ul style="list-style-type: none"> 檢查接地連接是否良好並確認連接牢固且無氧化現象。 請勿將接地線接到導線管，或將背板安裝至金屬表面。 	
輸入與輸出功率線路	<ul style="list-style-type: none"> 檢查連接是否鬆脫。 檢查馬達與主電源是否位於不同的導線管或個別有遮罩的電纜線中。 	
配電箱內部	<ul style="list-style-type: none"> 檢查裝置內部是否無灰塵、金屬碎片、濕氣與腐蝕。 確認裝置係安裝在未塗漆的金屬表面上。 	
開關	<ul style="list-style-type: none"> 確保所有的開關與斷開連接設定皆在適當的位置。 	
振動	<ul style="list-style-type: none"> 檢查裝置的安裝是否穩固，或是必須使用減震器。 檢查有無不尋常的振動量。 	

表 4.3 安裝檢查表



發生內部故障可能造成危險

若未正確關閉變頻器，會有人員傷亡的風險。

- 接上電源前，請先確認已蓋上所有安全護蓋並將其鎖緊。

5 試運行

5.1 安全說明

請參閱 章 2 安全性 取得一般安全說明。



高電壓

當變頻器連接至 AC 主輸入電源時會含有高電壓。若並非由合格人員執行安裝、啟動與維修工作，則可能會導致人員的傷亡。

- 安裝、啟動與維修工作必須由合格人員執行。

在供應電源之前：

1. 蓋妥護蓋。
2. 確認已將電纜線夾鉗牢牢鎖緊。
3. 確認裝置的輸入電源處於 OFF（關閉）與鎖定狀態。請勿依賴變頻器斷開連接開關進行輸入電源的隔絕。
4. 確認已無任何電壓存在於輸入端子 L1 (91)、L2 (92) 與 L3 (93) 之上、相對相與相對地之間。
5. 確認已無任何電壓存在於輸出端子 96 (U)、97 (V) 與 98 (W) 之上、相對相與相對地之間。
6. 透過測量在 U - V (96 - 97)、V - W (97 - 98) 以及 W - U (98 - 96) 上的 Ω 值以確認馬達的持續性。
7. 檢查變頻器與馬達是否正確接地。
8. 檢查變頻器的端子連接是否鬆脫。
9. 確認輸入電壓符合變頻器與馬達的電壓。

5.2 供應電源

使用以下步驟來為變頻器供電：

1. 確認輸入電壓保持平衡在 3% 之內。如果不是，則在繼續進行之前先修正輸入電壓的不平衡。在電壓修正之後，請重複此程序。
2. 請確保所有選配設備配線符合安裝應用。
3. 請確保所有的操作裝置處於關閉（OFF）狀態。面板門務必關閉，且牢牢鎖定護蓋。
4. 對裝置進行供電。請勿在此時啟動變頻器。對於具有斷開連接開關的裝置而言，可將變頻器調整至開啟（ON）的位置進行通電。

5.3 操作 LCP 操作控制器

變頻器支援數值化的操作控制器（LCP）、圖象化的操作控制器（GLCP）以及盲蓋。本章介紹使用 LCP 與 GLCP 的操作。

注意事項

亦可透過經由 RS485 通訊埠從 MCT 10 設定軟體 程式設定變頻器。可利用代碼 130B1000 訂購此軟體，或自 Danfoss 網站下載該軟體：www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/softwaredownload。

5.3.1 LCP 操作控制器（LCP）

數值化操作控制器（LCP）的功能分為四個部份。

- A. 數字顯示器。
- B. 表單按鍵。
- C. 導航鍵及指示燈（LED）。
- D. 操作按鍵和指示燈（LED）。

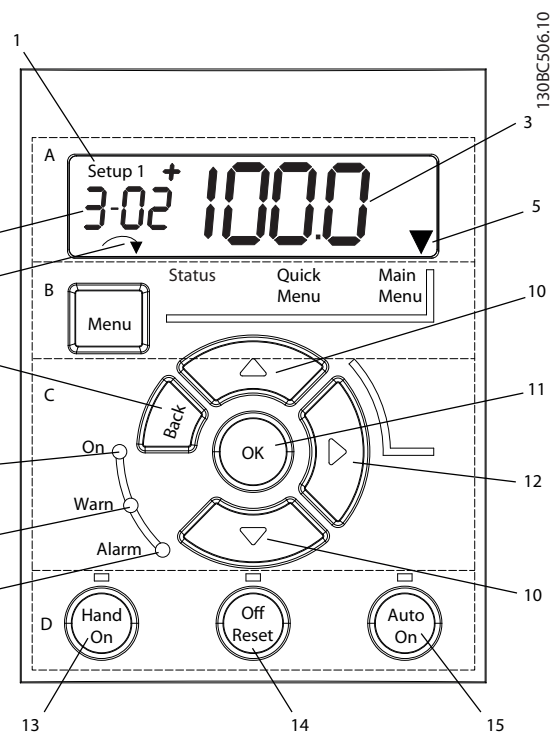


圖 5.1 LCP 的外觀

A. 數字顯示器

LCD 顯示器帶有背光，可以顯示 1 行數字資訊。所有數據顯示在 LCP 上。

1	設定表單編號顯示有效設定表單及編輯設定表單。如果同一個設定表單既是有有效設定表格又是編輯設定表單，則只顯示一個設定表單編號（出廠設定）。如果有效設定表單與編輯設定表單不同，則顯示兩個編號（例如設定表單 12）。編號閃爍，表示編輯設定表單。
2	參數號碼。
3	參數值。
4	馬達的方向會顯示在顯示器底部的左側。小箭頭會指出順時針或反時針的方向。
5	三角形表示 LCP 位於狀態表單、快速表單或主表單中。

表 5.1 圖 5.1 的圖例，A 部分。



圖 5.2 顯示資訊

B. 表單按鍵

使用 [MENU]（表單）按鍵選擇狀態、快速表單或主表單。

C. 導引鍵及指示燈 (LED)

按鍵	功能
9 [Back]	用於回到前一個步驟或導航結構中的上一層。
1 箭頭 [▲] [▼]	用於在參數群組之間、參數以及參數內移動，或增減參數值。箭頭也可用於設定本地參考值。
1 [OK]	按下後可存取參數群組或啟用選擇。
1 [▶]	用於在參數值內從左到右移動，以個別變更每個數字。

表 5.2 圖 5.1 的圖例，導引鍵

指示燈	燈號	功能
6 開啟	綠色	當變頻器接收到主電源電壓、DC 總線端子或外接 24 V 電源時，On（開啟）燈將會亮起。
7 警告	黃色	當達到警告條件時，黃色的 WARN（警告）燈會亮起，並會於顯示區域中出現用來識別問題的文字。
8 警報	紅色	故障情況會造成紅色警報燈閃爍，並會顯示警報文字。

表 5.3 圖 5.1 的圖例，指示燈 (LED)

D. 操作按鍵和指示燈 (LED)

按鍵	功能
13 手動啟動	啟動於操作器控制中的變頻器。 • 來自控制輸入或串列通訊的外部停機信號將取代操作器手動信號。
14 關閉/復歸	停止馬達但不切段變頻器的供電，或者在錯誤已清除後將變頻器手動復歸。
15 自動開啟	使系統處於遠端操作模式中。 • 回應來自控制端子或串列通訊的外部啟動指令。

表 5.4 圖 5.1 的圖例，D 部分。

警告

觸電危險

即便是在按下 [Off/Reset] 鍵之後，電壓都會存在於變頻器的端子處。按下 [Off/Reset] 鍵並不會將變頻器從主電源斷開。接觸帶電的零件可能導致人員的重傷或死亡。

- 請勿接觸任何的帶電零件。

5.3.2 LCP 的右鍵功能

按 [▶] 可個別任意編輯顯示器上 4 個數字。當按下 [▶] 一次，游標會移動至第一個數字，且數字會開始閃爍，如 圖 5.3 中所示。利用 [▲] [▼] 變更數值。按下 [▶] 並不會變更數字的值或移動小數點。

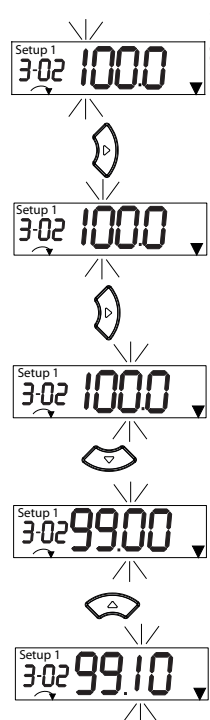


圖 5.3 右鍵功能

[▶] 也可用於在參數群組間移動。在主設定表單中時，按 [▶] 可移動至下一個參數群組中的第一個參數（例如，從參數 0-03 Regional Settings [0] 國際移動至參數 1-00 Configuration Mode [0] 開放迴路）。

注意事項

啟動時，LCP 會顯示 *INITIALISING* 訊息。不再出現此訊息時，則變頻器已準備就緒，可進行操作。新增或移除選項會增加啟動時間。

5.3.3 按下 LCP 上的 Quick Menu（快速表單）。

Quick Menu（快速表單）可以輕鬆使用最常用到的參數。

1. 如要進入快速表單，請按 [Menu]，直到顯示器中的指示燈置於快速表單上方為止。
2. 按下 [▲] [▼] 以選擇 QM1 或 QM2，接著按 [OK]。
3. 按下 [▲] [▼] 以瀏覽快速表單中的參數。
4. 按下 [OK] 以選擇參數。
5. 按下 [▲] [▼] 以變更參數設定值。
6. 按下 [OK] 以接受變更。
7. 如要退出，請按兩下 [Back]（或者在 QM2 與 QM3 中按三下）以進入「Status」（狀態），或按一下 [Menu] 以進入「Main Menu」（主設定表單）。

130BC445.12

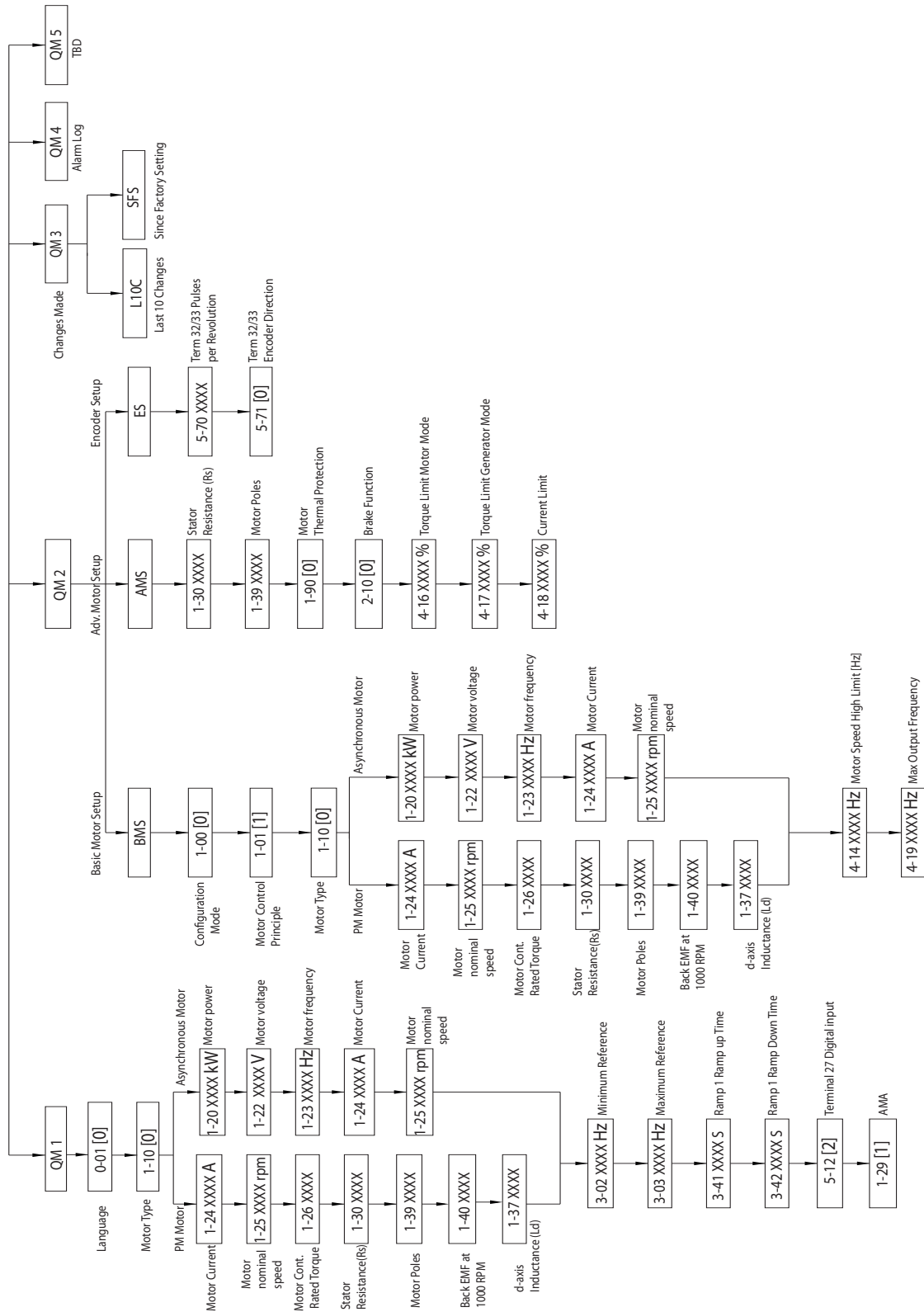


圖 5.4 快速表單結構

5.3.4 LCP 上的 Main Menu (主設定表單)

Main Menu (主設定表單) 讓您可以存取所有的參數。

1. 如要進入主設定表單，請按 [Menu]，直到顯示器中的指示燈置於主設定表單上方為止。
2. [▲] [▼]：瀏覽快速參數群組。
3. 按下 [OK] 以選擇參數群組。
4. [▲] [▼]：瀏覽特定群組中的參數。
5. 按下 [OK] 以選擇參數。
6. [▶] 與 [▲] [▼]：設定/變更參數值。
7. 按下 [OK] (確認) 以接受數值。
8. 如要退出，請按兩下 [Back] (或者對數組參數則為按三下) 以進入「Main Menu」(主設定表單)，或按一下 [Menu] 以進入「Status」(狀態)。

請參閱 圖 5.5、圖 5.6 與 圖 5.7 來分別了解如何變更連續、列舉以及數組參數的原則。圖解中的動作在表 5.5、表 5.6 和 表 5.7 中介绍。

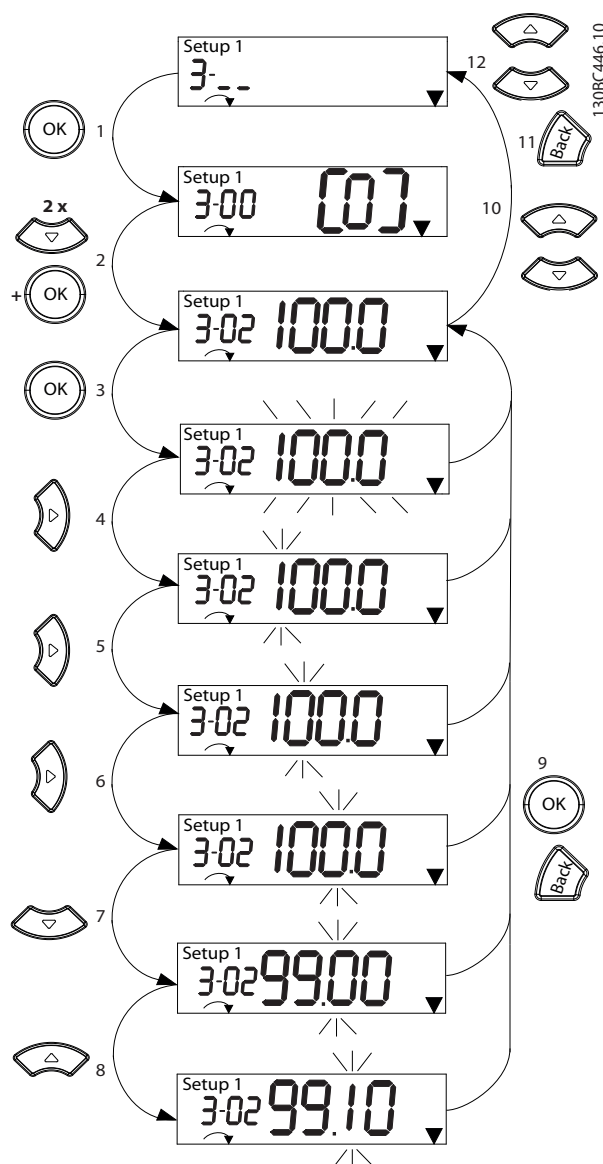


圖 5.5 主設定表單互動 - 連續參數

1	[OK]: 會顯示群組中的第一個參數。
2	重複按下 [▼] 以往下移動至參數。
3	按下 [OK] (確認) 以開始編輯。
4	[▶]: 第一位數字閃爍 (可編輯)。
5	[▶]: 第二位數字閃爍 (可編輯)。
6	[▶]: 第三位數字閃爍 (可編輯)。
7	[▼]: 會減少參數值，且小數點會自動變更。
8	[▲]: 增加參數值。
9	[Back]: 取消變更，回到 2。 [OK]: 接受變更，回到 2。
10	[▲][▼]: 選擇群組內的參數。
11	[Back]: 移除值並顯示參數群組。
12	[▲][▼]: 選擇群組。

表 5.5 變更連續參數中的數值

對於列舉參數，互動方式和其它參數類似，但因為 LCP 上的數字限制（4 個大數字），參數值會顯示在括弧中，且列舉值可大於 99。當列舉值大於 99 時，LCP 僅能顯示括弧的第一個部分。

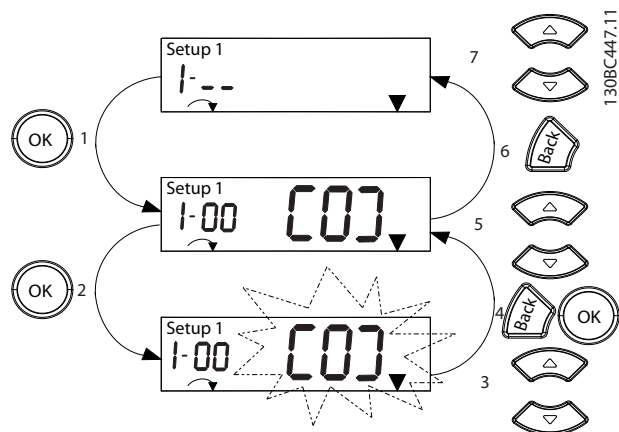


圖 5.6 主設定表單互動 - 列舉參數

1	[OK]: 會顯示群組中的第一個參數。
2	按下 [OK] (確認) 以開始編輯。
3	[▲][▼]: 變更參數值 (閃爍)
4	按下 [Back] (返回) 以取消變更, 或按 [OK] (確定) 以接受變更 (返回畫面 2)。
5	[▲][▼]: 選擇群組內的參數。
6	[Back]: 移除值並顯示參數群組。
7	[▲][▼]: 選擇群組。

表 5.6 變更列舉參數中的數值

數組參數功能描述如下:

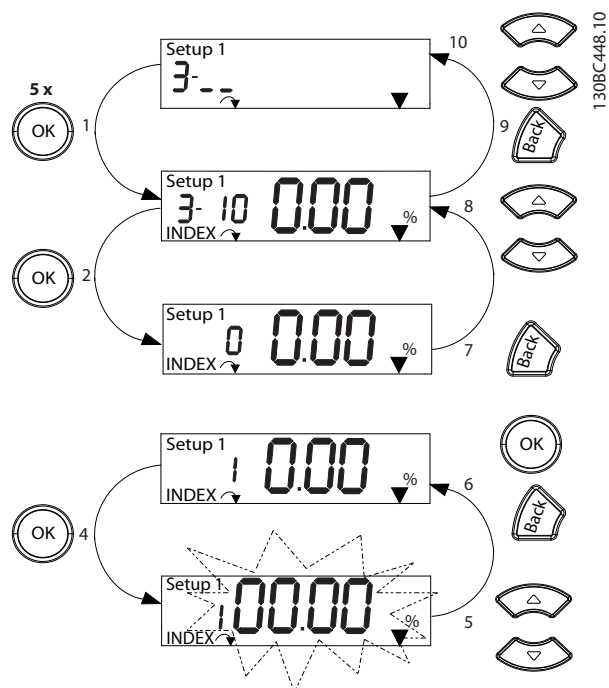


圖 5.7 主設定表單互動 - 數組參數

1	[OK]: 顯示參數編號與第一個索引中的值。
2	[OK]: 可選擇索引。
3	[▲][▼]: 選擇索引。
4	[OK]: 可以編輯值。
5	[▲][▼]: 變更參數值 (閃爍)
6	[Back]: 取消變更。 [OK]: 接受變更。
7	[Back]: 取消編輯索引, 可以選擇新參數。
8	[▲][▼]: 選擇群組內的參數。
9	[Back]: 移除參數索引值, 並顯示參數群組。
10	[▲][▼]: 選擇群組。

表 5.7 變更數組參數中的數值

5.3.5 GLCP 配置

GLCP 分為四個功能群組 (請參閱 圖 5.8)。

- A. 顯示區域
- B. 顯示表單按鍵
- C. 導引鍵及指示燈 (LED)
- D. 操作鍵與復歸

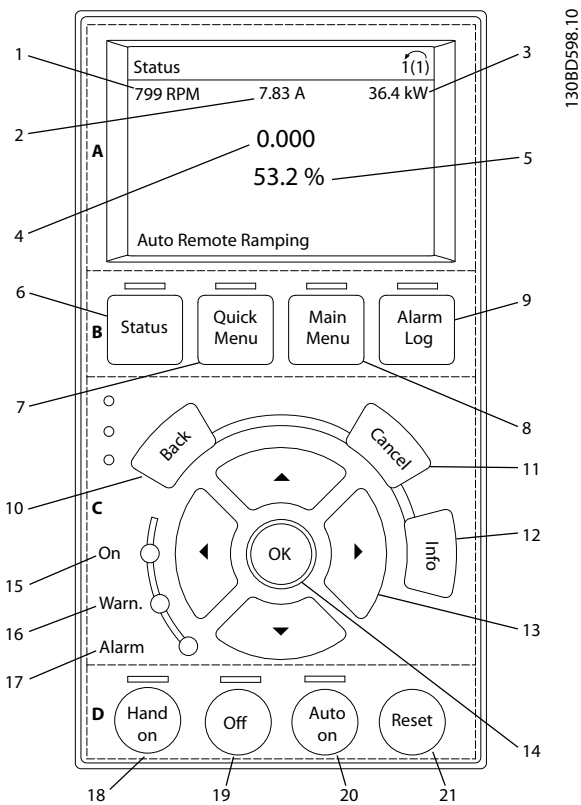


圖 5.8 圖形化 LCP 操作控制器 (GLCP)

A. 顯示區域

當變頻器接入主電源電壓、DC 總線端子或外接 24 V 電源時，會啟用顯示區域。

顯示在 LCP 上的資訊能依照使用者的應用來自訂。從快速表單「Q3-13 顯示設定」中選取選項。

顯示器	參數號碼	出廠設定
1	0-20	[1602] 設定值 [%]
2	0-21	[1614] 馬達電流
3	0-22	[1610] 功率 [kW]
4	0-23	[1613] 頻率
5	0-24	[1502] kWh 時計

表 5.8 圖 5.8 的圖例，顯示區域

B. 顯示表單按鍵

表單按鍵用於表單存取參數設定、在一般操作中切換狀態顯示模式與檢視故障記錄資料。

按鍵	功能
6 狀態	顯示操作資訊。
7 快速表單	供存取程式設定參數，以取得初始設定說明及許多詳細的應用說明。
8 主設定表單	允許存取所有的參數設定參數。
9 警報記錄	顯示電流警告清單、最近 10 個警報與維修記錄。

表 5.9 圖 5.8 的圖例，顯示表單按鍵

C. 導引鍵及指示燈 (LED)

導引鍵是用於參數設定功能與移動顯示游標。導引鍵也提供在操作器操作中控制轉速的功能。另外有三種變頻器狀態指示燈也位於此區域。

按鍵	功能
10 返回	讓您回到前一個步驟或設定表單結構中的清單。T
11 取消	取消最後一個變更或指令，直到顯示模式再度變更。
12 資訊	按下以取得即將顯示的功能之說明。
13 導引鍵	請使用四個導引鍵在表單內的項目中移動。
14 OK	按下後可存取參數群組或啟用選擇。

表 5.10 圖 5.8 的圖例，導引鍵

指示燈	燈號	功能
15 開啟	綠色	當變頻器接收到主電源電壓、DC 總線端子或外接 24 V 電源時，On (開啟) 燈將會亮起。
16 警告	黃色	當達到警告條件時，黃色的 WARN (警告) 燈會亮起，並會於顯示區域中出現用來識別問題的文字。
17 警報	紅色	故障情況會造成紅色警報燈閃爍，並會顯示警報文字。

表 5.11 圖 5.8 的圖例，指示燈 (LED)

D. 操作鍵與復歸

操作器控制所用的操作鍵位於 LCP 的底部。

按鍵	功能
18 手動啟動	啟動於操作器控制中的變頻器。 • 來自控制輸入或串列通訊的外部停機信號將取代操作器手動信號。
19 Off	將馬達停機，但不斷開變頻器的電源。
20 自動開啟	使系統處於遠端操作模式中。 • 回應來自控制端子或串列通訊的外部啟動指令。
21 復歸	在手動清除故障後，請將變頻器復歸。

表 5.12 圖 5.8 的圖例，操作鍵與復歸

注意事項

可以按下 [Status] 與 [▲]/[▼] 按鍵調整顯示器的對比度。

5.3.6 參數設定

為應用建立正確的參數設定時常需要在數個相關的參數中設定功能。章 10.2 參數設定表單結構中有詳細的參數資訊。

程式設定數據儲存於變頻器內部。

- 若要備份，請將數據上載至 LCP 的記憶體。
- 若要將數據下載至其他的變頻器，請將 LCP 連接至該設備，然後下載儲存的設定值。
- 若將變頻器恢復出廠設定，並不會變更儲存於 LCP 記憶體中的數據。

5.3.7 變更 GLCP 的參數設定

可從「主設定表單」或「快速表單」存取和變更參數設定值。[Quick Menu] 僅能存取有限數量的參數。

1. 按下 LCP 上的 [Quick Menu] 或 [Main Menu]。
2. 按下 [▲] [▼] 以瀏覽整個參數群組，按下 [OK] 選擇一個參數群組。
3. 按下 [▲] [▼] 以瀏覽整個參數，按下 [OK] 選擇一個參數。
4. 按下 [▲] [▼] 以變更參數設定值。
5. 當十進制參數處於編輯狀態時，按下 [◀] [▶] 以改變參數。
6. 按下 [OK] 以接受變更。
7. 按兩下 [Back] 以進入狀態，或按一下 [Main Menu] 以進入主設定表單。

檢視變更

快速表單 Q5 - 所做的變更列出所有對出廠設定有所變更的參數。

- 此表僅顯示目前編輯設定中變更的參數。
- 復歸到預設值的參數不會列出。
- 訊息空白表示沒有變更之參數。

5.3.8 將數據上傳至 GLCP / 從 GLCP 下載數據

1. 請在上載或下載數據之前按下 [Off]，先將馬達停機。
2. 按下 [Main Menu] 參數 0-50 LCP Copy，然後按下 [OK]。
3. 選擇 [1] All to LCP (上傳所有參數至 LCP) 或選擇 [2] All from LCP (從 LCP 下載所有參數)。
4. 按下 [OK]。進度顯示條會顯示上載或下載進度。

5. 按下 [Hand On] 或 [Auto On] 以返回正常操作。

5.3.9 將 GLCP 回復為出廠設定

注意事項

恢復成預設值可能會失去參數設定、馬達數據、本地化與監測記錄。若要進行備份，請在初始化之前將數據上載至 LCP。

變頻器的初始化會將變頻器的參數設定回復至預設值。可透過參數 14-22 Operation Mode (建議) 或手動方式進行初始化。初始化未重新設定參數 1-06 Clockwise Direction 的設定值。

- 使用參數 14-22 Operation Mode 進行初始化不會復歸變頻器設定值，如運行時數、串列通訊選擇、個人設定表單設定、警報記錄與其他監測功能。
- 手動初始化會消除所有的馬達、程式設定、本土化與監測數據並回復成出廠設定。

建議透過參數 14-22 Operation Mode 進行初始化

1. 連按兩下 [Main Menu] 存取參數。
2. 捲動至參數 14-22 Operation Mode 並按下 [OK]。
3. 捲動至 [2] 初始化，然後按下 [OK]。
4. 斷開裝置的電源並等待顯示關閉。
5. 對裝置進行供電。

在啟動期間會回復成預設的參數設定。這可能會較平時花費稍長的時間。

6. 顯示警報 80。
7. 按下 [Reset] 以返回操作模式。

手動初始化程序

1. 斷開裝置的電源並等待顯示關閉。
2. 在裝置通電時，同時按住 [Status]、[Main Menu] 與 [OK] 不放 (大約 5 秒或直到發出按鈕聲且風扇啟動為止)。

於啟動期間，會回復至出廠預設參數設定。這可能會較平時花費稍長的時間。

手動初始化不會復歸以下變頻器資訊：

- 參數 15-00 Operating hours
- 參數 15-03 Power Up's
- 參數 15-04 Over Temp's
- 參數 15-05 Over Volt's

5.4 基本參數設定

5.4.1 感應馬達設定

輸入以下馬達數據。在馬達銘牌上可以找到這些資訊。

1. 參數 1-20 Motor Power [kW].
2. 參數 1-22 Motor Voltage.
3. 參數 1-23 Motor Frequency.
4. 參數 1-24 Motor Current.
5. 參數 1-25 Motor Nominal Speed.

為了在 VVC⁺ 模式下發揮最佳的效能，需要利用其他的馬達數據來設定以下參數。可在馬達數據表上找到數據（此數據通常不會標示在馬達銘牌上）。使用參數 1-29 馬達自動調諧 (AMA) [1] 啟用完整 AMA 執行完整 AMA 或手動輸入以下參數。

1. 參數 1-30 定子電阻值 (RS).
2. 參數 1-31 轉子電阻值 (Rr).
3. 參數 1-33 定子漏抗值 (X1).
4. 參數 1-35 主電抗值 (Xh).

執行 VVC⁺ 時的應用特定調整

VVC⁺ 為最健全的控制模式。在大多數情況下，無須作其他調整即可提供最佳效能。請執行完整 AMA 以發揮最佳的效能。

5.4.2 於 VVC⁺ 中的永磁型馬達

初步參數設定步驟

1. 設定下列選項的參數 1-10 Motor Construction, 以進行 PM 馬達操作：
 - [1] PM, 不明顯的 SPM
 - [2] PM, 內藏式永磁馬達 IPM, 非飽和
 - [3] PM, 內藏式永磁馬達 IPM, 飽和
2. 在參數 1-00 Configuration Mode 中選擇 [0] 開放迴路。

注意事項

PM 馬達不支援編碼器回授。

參數設定馬達資料

在參數 1-10 Motor Construction 設定永磁型馬達後，在參數群組 1-2* 馬達資料、1-3* 馬達進階 馬達數據及 1-4* 進階。馬達資料 11。

本資訊位於馬達銘牌及馬達數據資料中。

按照所列的順序設定下列參數。

1. 參數 1-24 Motor Current.
2. 參數 1-26 Motor Cont. Rated Torque.
3. 參數 1-25 Motor Nominal Speed.

4. 參數 1-39 Motor Poles.

5. 參數 1-30 Stator Resistance (Rs).

輸入線路到共用定子線圈電阻值 (Rs)。如果僅有線路-線路數據時，將線路-線路值除以 2 以達到線路到公共 (星點) 值。

您也可以使用歐姆計測量此值，這樣也會考慮到電纜的電阻值。將測量值除以 2 並輸入得到的結果。

6. 參數 1-37 d-axis Inductance (Ld).

輸入每相的永磁型馬達的直軸電感。

如果僅有線路-線路數據時，將線路-線路值除以 2 以達到線路到公共 (星點) 值。

您也可以使用電感表測量此值，這樣也會考慮到電纜的電感值。將測量值除以 2 並輸入得到的結果。

7. 參數 1-40 Back EMF at 1000 RPM.

輸入永磁型馬達在 1000 RPM 機械運轉速度下的線路到線路反電動勢 (RMS 值)。反電動勢是在未連接變頻器且外部啟動轉軸時，由永磁型馬達所產生的電壓。反電動勢通常指定為馬達額定轉速或兩線路之間測得 1000 RPM。如果針對 1000 RPM 馬達轉速未提供該值，請按以下方式計算正確值：T 例如，若反電動勢於 1800 RPM 時為 320 V，則於 1000 RPM 時的計算方式如下：

反電動勢 = (電壓 / RPM) x 1000 = (320 / 1800) x 1000 = 178。

為參數 1-40 Back EMF at 1000 RPM 設定此值。

測試馬達操作

1. 以低速啟動馬達 (100 至 200 RPM)。如果馬達未運轉，請檢查安裝、一般的參數設定與馬達數據。

駐停時間

對於馬達是以低速旋轉的應用案例 (如風扇應用中的風車旋轉)，建議使用此功能。參數 2-06 Parking Current 與參數 2-07 Parking Time 是可以調整的。對具有高慣性的應用案例，請調高這些參數的出廠設定。

以額定轉速啟動馬達。如果無法順利執行此應用案例，請檢查 VVC⁺ 的永磁型馬達設定。表 5.13 顯示不同應用案例的建議值。

應用	設定
低慣性的應用案例 1 負載 / 1 馬達 < 5	<ul style="list-style-type: none"> • 以因子 5 到 10 增加參數 1-17 Voltage filter time const. 的值。 • 減少參數 1-14 Damping Gain 的值。 • 減少參數 1-66 Min. Current at Low Speed 的值 (<100%)。
中慣性應用 50 > 1 負載 / 1 馬達 > 5	保留計算值。

應用	設定
高慣性應用案例 負載/ 馬達 > 50	增加 參數 1-14 Damping Gain、 參數 1-15 Low Speed Filter Time Const. 和 參數 1-16 High Speed Filter Time Const. 的值
低速有高負載案例 <30% (額定轉速)	增加 參數 1-17 Voltage filter time const. 的值 增加 參數 1-66 Min. Current at Low Speed 的值 (長時間超過 100% 可能使馬達過熱)。

表 5.13 不同應用案例的建議值

如果馬達在特定轉速下震盪，請增加 參數 1-14 Damping Gain。小幅度增加值。

啟動轉矩可於 參數 1-66 Min. Current at Low Speed 調整。100% 的設定會提供額定轉矩以作為啟動轉矩。

5.4.3 馬達自動調諧 (AMA)

自動馬達調諧 (AMA)

強烈建議您進行馬達自動調諧 (AMA)，因為它會測量馬達的電氣特性，以最佳化在 VVC+ 模式下的變頻器與馬達之間的相容性。

- 變頻器建置了一種馬達的數學模型，用以調節輸出馬達電流，因此提升馬達的效能。
- 部份馬達可能無法執行完整版本的測試。在該情形下，請在 參數 1-29 Automatic Motor Adaption (AMA) 中選擇 [2] 「啟用部份 AMA」。
- 如果出現警告或警報，請參見 章 8.4 警告與警報列表。
- 請在馬達冷機的狀態下執行該程序，以取得最佳的結果

使用 LCP 執行 AMA

- 根據預設的參數設定，請在執行 AMA 前連接端子 12 與 27。
- 進入主設定菜單
- 前往參數群組 1-**「負載與馬達」。
- 按下 [OK]。
- 對參數群組 1-2* 馬達資料使用名牌資料來設定馬達參數。
- 在 參數 1-42 Motor Cable Length 中設定馬達電纜線長度。
- 前往 參數 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)。
- 按下 [OK]。
- 選擇 [1]「啟用完整 AMA」
- 按下 [OK]。

- 本測試會自動執行並於完成時指示。

根據功率規格的不同，AMA 的完成時間需時 3 到 10 分鐘。

注意事項

AMA 功能並不會導致馬達運轉，也不會損壞馬達。

5.5 檢查馬達轉動

在變頻器運轉之前，請檢查馬達的轉向。

- 按下 [Hand ON]。
- 為正向轉速設定值按下 [▲]。
- 檢查顯示的轉速是否為正值。
- 檢查變頻器和馬達之間的配線是否正確。
- 檢查馬達的轉向是否符合 參數 1-06 順時針方向中的設定。
 - 當 參數 1-06 順時針方向 設為 [0] 正常 (預設為順時針) 時：
 - 確認馬達是否以順時針旋轉。
 - 確認 LCP 方向箭頭是否為順時針。
 - 當 參數 1-06 順時針方向 設為 [1] 反向 (逆時針)：
 - 確認馬達是否以逆時針旋轉。
 - 確認 LCP 方向箭頭是否為逆時針。

5.6 檢查編碼器轉動

只在使用編碼器回授時檢查編碼器轉動。

- 在 參數 1-00 控制方式 中選擇 [0] 開放迴路。
- 在 參數 7-00 速度 PID 回授來源 中選擇 [1] 24 V 編碼器。
- 按下 [Hand ON]。
- 為正向轉速設定值按下 [▲] (參數 1-06 順時針方向 設於 [0] 正常)。
- 檢查 參數 16-57 Feedback [RPM] 中的回授是否為正值。

注意事項

負回授

若回授為負值，表示編碼器連接錯誤。使用 參數 5-71 端子 32/33 編碼器轉向 調換方向，或者反向連接編碼器的纜線。

5.7 操作器控制測試

1. 按下 [Hand On] 提供變頻器操作器啟動指令。
2. 透過按下 [▲] 至全速可加速變頻器。將游標移動至小數點的左方可提供更快的輸入變更。
3. 請注意任何的加速問題。
4. 按下 [Off]。請注意任何減速問題。

若發生加速或減速問題，請參閱 章 8.5 疑難排解。請參見 章 8.2 警告和警報類型瞭解有關跳脫後將變頻器復歸的資訊。

5.8 系統啟動

此節的程序需要完成使用者配線與應用的程式設定。在使用者完成應用設定之後，建議進行下列程序。

1. 按下 [Auto On]。
2. 執行外部運轉指令。
3. 調整整個速度範圍內的速度設定值。
4. 取消外部運轉指令。
5. 檢查馬達吵雜與振動的程度，確認系統如預期運作。

如果警告或警報產生，請參閱 章 8.2 警告和警報類型取得有關在跳脫後將變頻器復歸的資訊。

5.9 STO 試運行

請參閱 章 6 Safe Torque Off (STO) 以獲得 STO 的正確安裝與試運行資訊。

6 Safe Torque Off (STO)

Safe Torque Off (STO) 功能是安全控制系統中的一個元件。STO 能防止裝置產生轉動馬達所需的電力，因此確保緊急情況下的安全性。

STO 功能的設計與核准，係符合下列標準的要求：

- IEC/EN 61508: 2010 SIL 2
- IEC/EN 61800-5-2: 2007 SIL2
- IEC/EN 62061: SIL2 的 2012 SILCL
- EN ISO 13849-1: 2008 類別 3 PL d

為達成希望的操作安全性等級，請適當地選擇與使用安全控制系統中的元件。在使用 STO 前，請為安裝執行完整的風險分析，以決定 STO 功能和安全程度是否合宜且足夠。

變頻器中的 STO 功能是透過控制端子 37 與 38 進行控制。當 STO 啟用時，IGBT 門驅動電路的高端和低端會中斷。圖 6.1 顯示 STO 架構。表 6.1 根據端子 37 與 38 是否通電，顯示 STO 狀態。

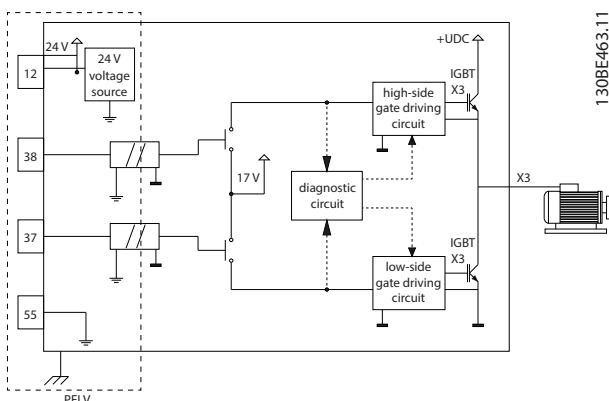


圖 6.1 STO 架構

端子 37	端子 38	轉矩	警告或警報
已通電 1)	已通電	是 2)	無警告或警報。
斷電 3)	斷電	否	警告 / 警報 68: 安全停機。
斷電	已通電	否	警報 188: STO 功能故障。
已通電	斷電	否	警報 188: STO 功能故障。

表 6.1 STO 狀態

- 1) 電壓範圍為 24 V ±5 V，端子 55 為參考值端子。
- 2) 扭矩只會在變頻器運作中時進行設定。
- 3) 開放迴路，或範圍在 0 V ±1.5 V 內的電壓，端子 55 為參考值端子。

測試脈衝濾波

對於在 STO 控制線路上會發出測試脈衝的安全裝置，若脈衝訊號維持在低水準 (≤1.8 V) 不超過 5 ms，會如圖 6.2 中所示忽略它們。

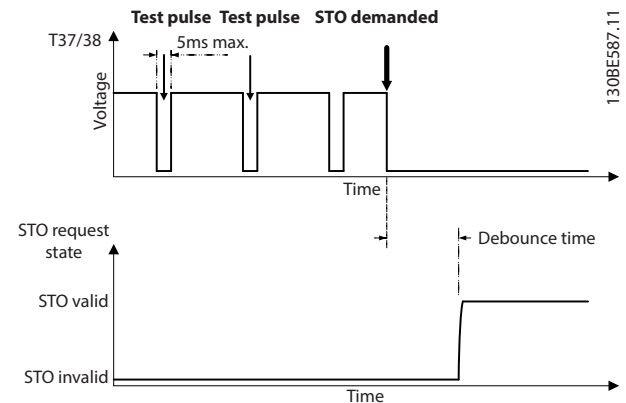


圖 6.2 測試脈衝濾波

不同步輸入容差

2 個端子上的輸入訊號並非永遠同步。若 2 個訊號間的差異不超過 12 ms，便會發出 STO 故障警報 (警報 188, STO 功能故障)。

有效訊號

如要啟用 STO，2 個訊號必須都在低水準至少 80 ms。如要終止 STO，2 個訊號必須皆在高水準至少 20 ms。請參照 章 9.6 控制輸入/輸出與控制數據 以獲得電壓等級與 STO 端子輸入電流的資訊。

6.1 STO 的安全預防措施

合格人員

僅限合格人員安裝或操作本設備。

合格人員係指受訓過員工，依據相關法規而授權可安裝、試運行與維護設備、系統和電路。此外，該人員務必熟悉本手冊中所描述的操作說明與安全措施。

注意事項

安裝 Safe Torque Off (STO) 功能後，請執行 章 6.3.3 STO 試運行測試 中所指明的試運行測試。最初安裝和每次改動安全安裝後，系統必須通過試運行測試。

警告

電擊風險

STO 功能「並未」將主電源電壓與變頻器或輔助電路隔離，因此不提供電氣安全性。未將主電源電壓自裝置隔離並等候指定的時間可能會造成傷亡。

- 唯有在隔離主電源電壓並等候於 章 2.3.1 放電時間 中指定的時間後，才能在變頻器或馬達的電氣零件上作業。

注意事項

當設計機器應用時，請考慮自由旋轉到停機 (STO) 之間的時間安排和距離。如需更多有關停機類別的資訊，請參考 EN 60204-1。

6.2 Safe Torque Off 安裝

對於馬達連接、交流電連接和控制接線，請遵循 章 4 電氣安裝 中的安全安裝指示。

啟用整合的 Safe Torque Off 功能的方式如下：

1. 移除控制端子 12 (24 V)、37 和 38 之間的跳線電線。僅僅切斷或斷開該跳線不足以避免短路。請參見 圖 6.3 中的跳線。

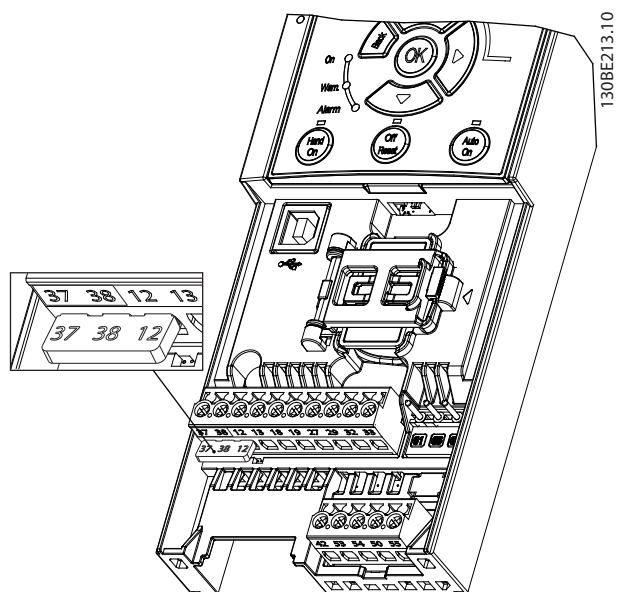
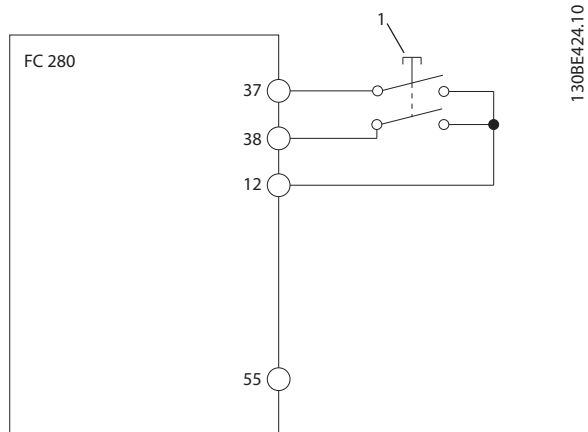


圖 6.3 端子 12 (24 V)、37 和 38 之間的跳線

2. 請將雙通道安全裝置 (例如安全 PLC、光幕、安全繼電器或緊急停止按鈕) 連接至端子 37 和 38，以形成安全應用。裝置必須符合根據安全評估的期望安全等級。圖 6.4 顯示變頻器與安全裝置在同一機櫃內時，STO 應用的配線架構。圖 6.5 顯示使用外部供電時的 STO 應用配線架構。

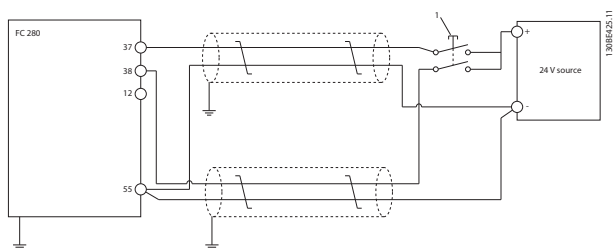
注意事項

STO 訊號必須採用 PELV 供應。



1 安全裝置

圖 6.4 1 個機櫃中的 STO 配線，變頻器提供輸入電壓



1 安全裝置

圖 6.5 STO 配線、外部電源

3. 請根據 章 4 電氣安裝 中的指示完成配線，並：
 - 消除短路風險。
 - 請在 STO 纜線的長度超過 20 公尺時，其經過遮蔽。
 - 請將安全裝置直接連接到端子 37 和 38。

6.3 STO 試運行

6.3.1 Safe Torque Off 的啟動

如欲啟動 STO 功能，請斷開變頻器端子 37 和 38 上的電壓。

啟動 STO 時，變頻器會發出警報 68 緊急停止或警告 68 安全停止、使裝置跳脫，並使馬達自由旋轉至停止。使用 STO 功能在緊急停機狀況中停止變頻器。若在不需使用 STO 的正常操作模式下，則改用標準停機功能。

注意事項

若在變頻器發出警告 8 或警報 8 (直流電壓不足) 時, 變頻器會跳過警報 68 安全停止, 但 STO 的運作則不受影響。

6.3.2 安全扭矩關閉的停用

請遵照 表 6.2 中的指示停用 STO 功能, 並根據 STO 功能的重新啟動模式恢復正常運作。

警告

死亡或受傷風險

將 24 V DC 供電重新送到端子 37 或 38 會消除 SIL2 STO 狀態, 並可能會重新啟動馬達。意料之外地啟動馬達, 可能會造成人員受傷或死亡。

- 請確定在重新將 24 V DC 供電送到端子 37 與 38 前, 已採取所有的安全措施。

重新啟動模式	停用 STO 並恢復正常運作	重新啟動模式設定
手動重新啟動	1. 將 24 V DC 供電重新送到端子 37 與 38。 2. 初始化復歸訊號 (透過現場匯流排、數位 I/O 或 LCP 上的 [Reset]/[Off Reset] 鍵)。	預設設定。 參數 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP= [1] 安全停機警告
自動重新啟動	將 24 V DC 供電重新送到端子 37 與 38。	參數 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP= [3] 安全停機警告。

表 6.2 STO 停用

6.3.3 STO 試運行測試

完成安裝後且在首次運轉之前, 請使用 Safe Torque Off 功能執行安裝的試運行測試。每當修改了含有 STO 功能的系統或應用後, 請再次執行這樣的測試。

注意事項

在首次安裝或是對安裝進行每次後續更動後, 都需要 STO 功能試運行測試成功。

進行試運行測試的方法:

- 若 STO 設定為手動重新啟動模式, 請遵照 章 6.3.4 手動重新啟動模式中的 STO 應用測試中的說明操作。
- 若 STO 設定為自動重新啟動模式, 請遵照 章 6.3.5 自動重新啟動模式中的 STO 應用測試中的說明操作。

6.3.4 手動重新啟動模式中的 STO 應用測試

關於 參數 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP 設為預設值 [1] 安全停機警報的應用, 請依下列說明進行試機。

- 請將 參數 5-40 Function Relay 設定為 [190] 安全功能有效。
- 當變頻器驅動馬達時, 使用安全裝置將端子 37 和 38 的 24 V 直流電源斷開 (即不斷開主電源)。
- 請確認:
 - 馬達會自由旋轉。馬達停止需要的時間可能略長。
 - 客戶繼電器啟用 (如果有連接)。
 - 若已安裝 LCP, 在 LCP 上會顯示警報 68, 安全停機。若已安裝 LCP, 參數 15-30 Alarm Log: Error Code 中會登入警報 68, 安全停機。
- 將 24 V DC 供電重新送到端子 37 與 38。
- 確保馬達保持自由旋轉狀態, 並且客戶繼電器 (如果有連接) 保持啟動狀態。
- 傳送復歸訊號 (透過現場匯流排、數位 I/O 或 LCP 上的 [Reset]/[Off Reset] 鍵)。
- 請確定馬達可運轉, 且在原始的速度範圍內運作。

如果通過了所有上述步驟, 則表示試運行測試成功。

6.3.5 自動重新啟動模式中的 STO 應用測試

關於 參數 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP 設定為 [3] 安全停機警報的應用, 請依下列說明進行試機測試:

- 當變頻器驅動馬達時, 使用安全裝置將端子 37 和 38 的 24 V 直流電源斷開 (即不斷開主電源)。
- 請確認:
 - 馬達會自由旋轉。請注意, 馬達停止需要的時間可能略長。
 - 客戶繼電器啟用 (如果有連接)。
 - 若已安裝 LCP, LCP 上會顯示警報 68 安全停機 W68。
 - 若未安裝, 會在 參數 15-30 Alarm Log: Error Code 中登入警報 68 安全停機 W68。
- 將 24 V DC 供電重新送到端子 37 與 38。
- 請確定馬達可運轉, 且在原始的速度範圍內運作。

如果通過了所有上述步驟, 則表示試運行測試成功。

注意事項

請參閱 章 6.1 STO 的安全預防措施 中對重新啟動行為的警告。

6.4 STO 的維護與維修

- 採取安全措施是使用者的責任。
- 變頻器參數可透過密碼保護。

功能測試包含兩部分：

- 基本功能測試。
- 診斷功能測試。

當所有的步驟都已順利完成後，表示功能測試成功。

基本功能測試

若 STO 功能一年未使用，請進行基本功能測試，以偵測 STO 是否有任何故障或失效的情形。

1. 請確定將參數 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP 設定為 *[1] 安全停機警報。
2. 移除端子 37 和 38 的 24 V 直流電壓。
3. 檢查 LCP 是否顯示了警報 68 安全停機。
4. 確認變頻器使裝置跳脫。
5. 確認馬達正在自由旋轉，並且完全停止。
6. 初始化開始訊號（透過現場匯流排、數位 I/O 或 LCP），並確認馬達並未啟動。
7. 將 24 V 直流電源電壓重新接回端子 37 和 38。
8. 確認馬達並未自動啟動，並只藉由給予復歸信號（透過 LCP 上的現場匯流排、數位輸入/輸出或 [Reset]/[Off Reset] 鍵）而重新啟動。

診斷功能測試

1. 確認在 24 V 電源已連接至端子 37 與 38 時，不會發出警告 68 安全停機警報和警報 68 安全停機。
2. 移除端子 37 的 24 V 電源，並確認在安裝 LCP 時，LCP 顯示警報 188 STO 功能故障。若已安裝 LCP，請確認在參數 15-30 Alarm Log: Error Code 內登入警報 188 STO 功能故障。
3. 將 24 V 電源重新送到端子 37，並確認重新設定警報成功。
4. 移除端子 38 的 24 V 電源，並確認在安裝 LCP 時，LCP 顯示警報 188 STO 功能故障。若已安裝 LCP，請確認在參數 15-30 Alarm Log: Error Code 內登入警報 188 STO 功能故障。
5. 將 24 V 電源重新送到端子 38，並確認重新設定警報成功。

6.5 STO 技術資料

故障模式、影響與診短分析 (FMEDA) 是根據下列的假設進行：

- FC 280 會使用 10% 的 SIL2 安全迴路總故障預算。
- 故障率的根據是 Siemens SN29500 資料庫。
- 故障率為恆定； 不包含磨損機制。
- 對每個通道來說，安全性相關元件會視為 A 類，硬體固障承受力為 0。
- 壓力等級對產業環境來說為平均等級，且元件的工作溫度高達 85 °C。
- 安全錯誤（例如安全狀態中的輸出）會在 8 小時內修復。
- 無轉矩輸出處於安全狀態。

6

安全標準	機器安全	ISO 13849-1, IEC 62061
	功能安全	IEC 61508
安全功能	Safe Torque Off	IEC 61800-5-2
安全裝置	ISO 13849-1	
	類別	類別 3
	偵測覆蓋率 (DC)	60% (低)
	危險故障平均時間 (MTTFD)	2400 年 (高等)
	效能水準	PL d
	IEC 61508/IEC 61800-5-2/IEC 62061	
	安全性完整程度	SIL2
	每小時危險故障的機率 (PFH) (高要求模式)	7.54E-9 (1/h)
	要求時發生危險故障的機率 (PFD _{avg} PTI = 20 年) (低要求模式)	6.05E-4
	安全故障分數 (SFF)	> 84%
	硬體故障公差 (HFT)	1 (類型 A, 1oo2D)
	驗證測試間隔 ²⁾	20 年
	一般原因故障 (CCF)	$\beta = 5\%$; $\beta_D = 5\%$
	診斷測試間隔 (DTI)	160 ms
系統性能	SC 2	
反應時間 ¹⁾	輸入到輸出的反應時間	機箱尺寸 K1-K3: 最久 50 毫秒 機箱尺寸 K4 與 K5: 最久 30 毫秒

表 6.3 STO 的技術資料

1) 反應時間是從觸發 STO 的輸入訊號狀態直到馬達上的扭矩已關閉為止的時間。

2) 請參閱 章 6.4 STO 的維護與維修 以瞭解驗證測試的執行方式。

7 應用範例

此節的範例主要用於通用應用方面的快速參考。

- 參數設定為區域預設值，除非有其他指示（於參數 0-03 Regional Settings 中選擇）。
- 與該端子及其設定相關的參數顯示在製圖旁
- 需要的類比端子 53 或 54 的開關設定，也具有圖解說明。

注意事項

當不使用 STO 功能時，在端子 12、37 和 38 之間可能需要跳線電線供變頻器以工廠預設值運作。

7.1.1 AMA

		參數	
FC		功能	設定
+24 V	12	參數 1-29 馬達自動調諧 (AMA)	[1] 啟用完整 AMA
+24 V	13		
D IN	18	參數 5-12 端子 27 數位輸入	*[2] 自由旋轉停機, 反邏輯
D IN	19		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
*=出廠預設值			
備註/意見: 必須根據馬達規格來設定參數群組 1-2* 馬達資料。			
注意事項			
若未連接端子 12 與 27, 請將參數 5-12 Terminal 27 Digital Input 設定為 [0] 無作用。			

表 7.1 已連接 T27 的 AMA

7.1.2 轉速

		參數	
FC		功能	設定
+24 V	12	參數 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0.07 V*
+24 V	13		
D IN	18	參數 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*
D IN	19		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
*=出廠預設值			
備註/意見:			
+10 V	50	參數 6-15 Terminal 53 High Ref. / Feedb. Value	50
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42	參數 6-19 Terminal 53 mode	[1] 電壓
*=出廠預設值			
備註/意見:			

表 7.2 類比轉速設定值 (電壓)

		參數	
FC		功能	設定
+24 V	12	參數 6-12 Terminal 53 Low Current	4 mA*
+24 V	13		
D IN	18	參數 6-13 Terminal 53 High Current	20 mA*
D IN	19		
D IN	27	參數 6-14 Terminal 53 Low Ref. / Feedb. Value	0
D IN	29		
D IN	32	參數 6-15 Terminal 53 High Ref. / Feedb. Value	50
D IN	33		
+10 V	50	參數 6-19 Terminal 53 mode	[0] 電流
A IN	53		
A IN	54	*=出廠預設值	
COM	55	備註/意見:	
A OUT	42		

表 7.3 類比轉速設定值 (電流)

		參數	
FC		功能	設定
+24 V	12	參數 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0.07 V*
+24 V	13		
D IN	18	參數 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*
D IN	19		
D IN	27	參數 6-14 Terminal 53 Low Ref. / Feedb. Value	0
D IN	29		
D IN	32	參數 6-15 Terminal 53 High Ref. / Feedb. Value	50
D IN	33		
+10 V	50	參數 6-19 Terminal 53 mode	[1] 電壓
A IN	53		
A IN	54	*=出廠預設值	
COM	55	備註/意見:	
A OUT	42		

表 7.4 轉速設定值 (使用手動電位計)

		參數	
FC		功能	設定
+24 V	12	參數 5-10 Terminal 18 Digital Input	*[8] 啟動
+24 V	13		
D IN	18	參數 5-12 Terminal 27 Digital Input	[19] 凍結 設定值
D IN	19		
D IN	27	參數 5-13 端子 29 數位輸入	[21] 加速
D IN	29		
D IN	32	參數 5-14 端子 32 數位輸入	[22] 減速
D IN	33		
+10 V	50	*=出廠預設值	
A IN	53	備註/意見:	
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		

表 7.5 加速/減速

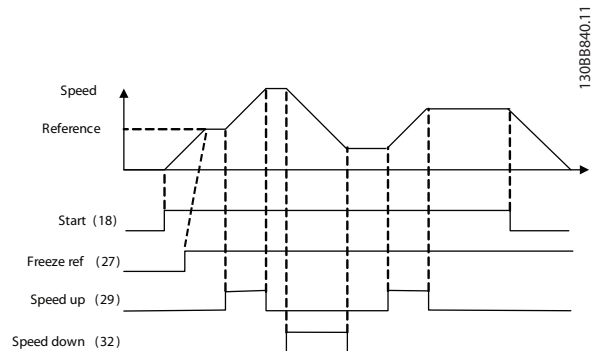


圖 7.1 加速/減速

7.1.3 啟動/停機

		參數	
		功能	設定
		參數 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] 啟動
		參數 5-11 端子 19 數位輸入	*[10] 反轉
		參數 5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] 無作用
		參數 5-14 端子 32 數位輸入	[16] 預置設定值位元 0
		參數 5-15 端子 33 數位輸入	[17] 預置設定值位元 1
		參數 3-10 預置設定值	
		預置設定值 0	25%
		預置設定值 1	50%
		預置設定值 2	75%
		預置設定值 3	100%
		* = 預設值	
		備註/意見:	

表 7.6 啟動/停機 (含反轉功能與 4 個預置轉速)

7.1.4 外部警報復歸

		參數	
		功能	設定
		參數 5-11 Terminal 19 Digital Input	[1] 復歸
		*=出廠預設值	
		備註/意見:	

表 7.7 外部警報復歸

7.1.5 馬達熱敏電阻

注意事項

為符合 PELV 絕緣需求，請在熱敏電阻上使用強化或雙重絕緣。

		參數	
		功能	設定
		參數 1-90 Motor Thermal Protection	[2] 熱敏電阻跳脫
		參數 1-93 Thermistor Source	[1] 類比輸入端 53
		參數 6-19 Thermal 53 mode	[1] 電壓
		* = 預設值	
		備註/意見: 若只需要發出警告，請將參數 1-90 Motor Thermal Protection 設定為 [1] 熱敏電阻警告。	

表 7.8 馬達熱敏電阻

7.1.6 SLC

		參數	
FC		功能	設定
+24 V	12	參數 4-30 馬達回授缺損功能	[1] 警告
+24 V	13	參數 4-31 馬達回授轉速錯誤	50
D IN	18	參數 4-32 馬達回授缺損時間截止	5 s
D IN	19	參數 7-00 速度 PID 回授來源	[1] 24V 編碼器
D IN	27	參數 5-70 Term 32/33 Pulses Per Revolution	1024*
D IN	29	參數 13-00 SL Controller Mode	On On
D IN	32	參數 13-01 啟動事件	[19] 警告
D IN	33	參數 13-02 停機事件	[44] 復歸鍵
+10 V	50	參數 13-10 比較器運算元	[21] 警告號碼
A IN	53	參數 13-11 比較器運算符	*[1] ≈
A IN	54	參數 13-12 Comparator Value	61
COM	55	參數 13-51 SL 控制器事件	[22] 比較器 0
A OUT	42	參數 13-52 SL 控制器動作	[32] 數位輸出 A 設為低
RI	01, 02, 03	參數 5-40 繼電器功能	[80] SL 數位輸出 A
		* = 預設值	
		備註/意見: 若超過回授監控器中的極限，將會發出警告 61 回授監控。SLC 會監控警告 61 回授監控。若警告 61 回授監控變為「TRUE (真)」時，則會觸發繼電器 1。外部設備可能會指示需進行維修。若回授誤差在 5 秒內再次低於極限，則變頻器會繼續運作且警告會消失。但繼電器 1 仍將跳開，直到按下 [Off/Reset] 為止。	

表 7.9 使用 SLC 設定繼電器

7

8 維護、診斷與疑難排解

8.1 維護與維修

在正常的操作情況與負載程度下，變頻器在使用壽命期間是無需維修的。為避免故障、危險和損害，請依照運作情況定期檢查變頻器。請以原廠備用零件或標準零件更換磨損或損壞的零件。如需服務與支援，請聯絡當地 Danfoss 供應商。

警告

意外啟動

當變頻器連接至 AC 主電源、直流電源或負載共價時，馬達可能會於任何時間啟動。若在進行參數設定、檢修或修復工作時意外啟動，會導致死亡、重傷或財產損失。馬達可透過多種方式啟動，包括外部開關、Fieldbus 命令、LCP 輸入設定值信號、使用 MCT 10 設定軟體 遠端操作，或在清除故障狀況後啟動。

欲防止馬達意外啟動：

- 斷開變頻器與主電源的連接。
- 參數設定之前，按下在 LCP 上的 [Off/Reset]。
- 將變頻器連接至 AC 主電源、直流電源或負載共價前，變頻器、馬達及任何驅動設備必須為完全接線並已裝配完成。

8.2 警告和警報類型

警告/警報類型	說明
警告	警告會指出異常的運作狀態，引發警報。警告會於不正常狀況消失時停止。
警報	警報會指出需要立即注意的故障情形。故障總是會觸發跳脫或跳脫鎖定。在警報後會將變頻器復歸。 以下列四種方法中任何一種復歸變頻器： <ul style="list-style-type: none"> • 按下 [Reset]/[Off/Reset]。 • 數位復歸輸入指令。 • 串列通訊復歸輸入指令。 • 自動復歸。

跳脫

當變頻器跳脫時，變頻器會中止運作，以避免對變頻器以及其它設備造成損壞。當發生跳脫時，馬達會自由旋轉至停機。變頻器邏輯繼續運作並監控變頻器的狀態。在故障情況糾正後，便可復歸變頻器。

跳脫鎖定

當變頻器跳脫鎖定时，變頻器會中止運作，以避免對變頻器以及其它設備造成損壞。當發生跳脫鎖定时，馬達會自由旋轉至停機。變頻器邏輯繼續運作並監控變頻器的狀態。變頻器僅會於發生可能損壞變頻器或其它設備的嚴重故障時，才會開始跳脫鎖定。在故障修復後，請在復歸變頻器前先關閉再開啟輸入電源。

8.3 警告和警報顯示

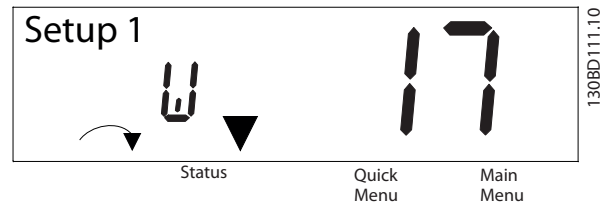


圖 8.1 警告顯示

警報或跳脫鎖定警報會與警報號碼一起在顯示器上顯示。

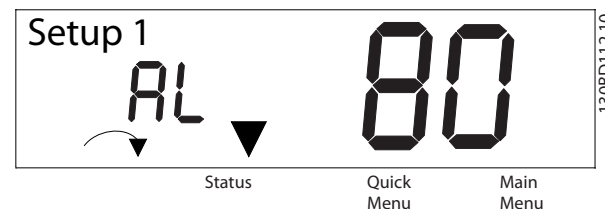


圖 8.2 警報/跳脫鎖定警報

除了在變頻器顯示器上的文字與警報號碼之外，還有三個狀態指示燈 警告指示燈在發出警告時為黃色。警報指示燈在發出警報時為紅色，並且會閃爍。

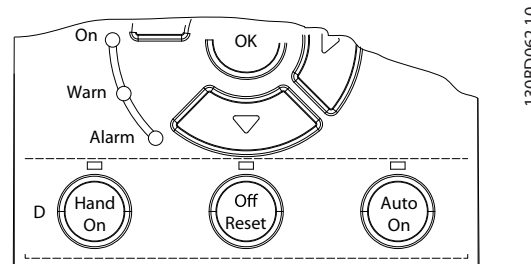


圖 8.3 狀態指示燈

8.4 警告與警報列表

在表 8.1 中標記的 (X) 會指出已發生警告或警報。

號碼	說明	警告	警報	跳脫鎖定	原因
2	信號浮零故障	X	X	-	端子 53 或 54 上的信號不到在 參數 6-10 Terminal 53 Low Voltage、參數 6-20 Terminal 54 Low Voltage 與 參數 6-22 Terminal 54 Low Current 中設定的值的 50%。
3	無馬達	X	-	-	沒有馬達連接到變頻器的輸出端。
4	電源缺相 ¹⁾	X	X	X	電源端少了一相，或電壓不平衡過高。請檢查輸入電壓。
7	DC 過電壓 ¹⁾	X	X	-	直流連接電壓超過限制。
8	DC 電壓不足 ¹⁾	X	X	-	直流連接電壓降到「低電壓警告」的極限以下。
9	逆變器過載	X	X	-	超載超過 100% 的時間太久。
10	ETR 溫度過高	X	X	-	因超載超過 100% 的時間太久，馬達已經過熱。
11	馬達熱敏電阻溫度過高	X	X	-	熱敏電阻或熱敏電阻連接已經斷開，或馬達過熱。
12	轉矩限制	X	X	-	轉矩超過 參數 4-16 Torque Limit Motor Mode 或 參數 4-17 Torque Limit Generator Mode 中所設定的值。
13	過電流	X	X	X	已超過逆變器的尖峰電流極限。若此警報出現在啟動時，請檢查電線是否錯誤地連接到馬達的端子上。
14	接地故障	X	X	X	輸出相位對接地放電。
16	短路	-	X	X	馬達內或馬達端子上發生短路。
17	控字組時間止	X	X	-	到變頻器的通訊終止。
25	煞車電阻短路	-	X	X	會發生煞車電阻短路的情形，因此造成煞車功能中斷。
26	煞車過載	X	X	-	過去 120 秒內傳輸到煞車電阻的功率超過限制。可能的改正方式：透過降低速度或延長加減速時間來降低煞車能量。
27	煞車晶體/煞車斷路器短路	-	X	X	煞車電晶體短路，因此造成煞車功能中斷。
28	煞車功能檢查	-	X	-	煞車電阻迄未連接/沒有作用
30	馬達 U 相缺相	-	X	X	馬達 U 相缺相。請檢查相位。
31	馬達 V 相缺相	-	X	X	馬達 V 相缺相。請檢查相位。
32	馬達 W 相缺相	-	X	X	馬達 W 相缺相。請檢查相位。
34	Fieldbus/故障	X	X	-	已出現 PROFIBUS 通訊問題。
35	選項故障	-	X	-	現場匯流排偵測到內部錯誤。
36	主電源故障	X	X	-	本警告/警報僅在送到變頻器的輸入電壓低於在 參數 14-11 Mains Voltage at Mains Fault 中的設定值，且 參數 14-10 Mains Failure 並「未」設定為 [0] 無作用時有效。
38	內部故障	-	X	X	請聯絡當地 Danfoss 供應商。
40	超載 T27	X	-	-	檢查端子 27 的負載或移除短路的連線。
41	過載 T29	-	-	-	檢查端子 29 的負載或移除短路的連線。
46	閘極驅動器電壓故障	-	X	X	
47	24 V 電源過低	X	X	X	24V DC 可能過載。
51	AMA 檢查 U_{nom} 與 I_{nom}	-	X	-	馬達電壓與/或馬達電流設定錯誤。
52	AMA I_{nom} 過低	-	X	-	馬達電流過低。請檢查設定。
53	AMA 馬達過大	-	X	-	馬達功率規格過大，AMA 無法作用。
54	AMA 小馬達	-	X	-	馬達功率規格過小，AMA 無法作用
55	AMA 參數範圍	-	X	-	馬達參數值不在可接受的範圍內。AMA 未執行。
56	AMA 中斷	-	X	-	AMA 已被中斷。
57	AMA 暫停	-	X	-	
58	AMA 內部故障	-	X	-	聯絡人 Danfoss。
59	電流限制	X	X	-	變頻器過載。

號碼	說明	警告	警報	跳脫鎖定	原因
61	編碼器丟失	X	X	-	
63	機械煞車過低	-	X	-	實際的馬達電流尚未超過在啟動延遲時限內的釋放煞車電流。
65	控制卡溫度	X	X	X	控制卡的斷開溫度為 80 °C。
67	選項內容已變	-	X	-	已偵測到新的選項或已移除安裝的選項。
68	安全停機	X	X	-	STO 已經啟動。若 STO 在手動重新啟動模式 (預設)，要恢復正常運作，請在端子 37 與 38 上加上 24 V DC 的電壓，然後發出復歸信號 (透過現場匯流排、數位 I/O 或按下 [Reset]/[Off Reset] 鍵)。若 STO 在自動重新啟動模式，請在端子 37 和 38 加上 24 V DC 的電壓，然後會自動將變頻器恢復為正常運作。關於更多詳細資訊，請參考 章 6.3 STO 試運行。
69	功率卡溫度	X	X	X	
80	變頻器出廠值		X		所有的參數設定值都會初始化為出廠設定。
87	自動直流煞車	X	-	-	當變頻器自由旋轉，且 400 V 裝置的 DC 電壓高於 830 V，200V 裝置高於 425 V 時會發生。直流電的電力會被馬達消耗。此功能可在 參數 0-07 Auto DC Braking 中啟用/停用。
88	選項偵測	-	X	X	該選項已成功移除。
95	斷裂皮帶	X	X	-	
120	位置控制故障	-	X	-	
188	STO 內部故障	-	X	-	24V 直流電源僅連接至 2 個 STO 端子的其中一個 (37 和 38)，或者偵測到 STO 通道發生故障。請確定兩個端子皆連接到 24 V 直流電源，且兩個端子之間的差異小於 12 毫秒。若故障仍存在，請聯絡當地的 Danfoss 供應商。
空轉	不能在運轉中進行	-	-	-	參數僅可在馬達停止時變更。
錯誤	輸入錯誤的密碼	-	-	-	在變更密碼保護參數而使用錯誤的密碼時會發生。

表 8.1 警告和警報代碼清單

1) 這些故障可能因為主電源失真而發生。安裝 Danfoss 線路濾波器可以校正此問題。

關於診斷，請閱讀警報字組、警告字組和擴展狀態字組。

8.5 疑難排解

徵兆	可能原因	測試	解決方案
馬達未運轉	LCP 停機	檢查是否已按下 [Off]。	按下 [Auto On] 或 [Hand On] (視操作模式而定) 以讓馬達運轉。
	遺失啟動信號 (待機)	檢查 參數 5-10 Terminal 18 Digital Input 啟動以瞭解端子 18 是否正確設定 (使用出廠設定)。	施加有效的啟動信號以啟動馬達。
	馬達自由旋轉信號有效 (自由旋轉)	檢查 參數 5-12 Terminal 27 Digital Input 以瞭解端子 27 是否正確設定 (使用出廠設定)。	在端子 27 上供應 24 V 電源或將此端子設定為 [0] 無作用。
	錯誤設定值信號來源	檢查以下項目： <ul style="list-style-type: none"> 設定值信號為現場、遠端或總線設定值？ 預置設定值是否有效？ 端子連接是否正確？ 端子的比例率是否正確？ 是否提供設定值信號？ 	設定正確的設定。透過參數群組 3-1* 設定值，設定有效的預置設定值。檢查配線是否正確。檢查端子的比例率。檢查設定值信號。

徵兆	可能原因	測試	解決方案
馬達的旋轉方向錯誤	馬達轉動限制	檢查 參數 4-10 <i>Motor Speed Direction</i> 是否正確設定。	設定正確的設定。
	有效反轉信號	在參數群組「5-1* 數位輸入」中檢查是否已為端子設定反轉命令。	停用反轉信號。
	錯誤的馬達相位連接	更改 參數 1-06 <i>Clockwise Direction</i> 。	
馬達未達到最大轉速	頻率極限設定錯誤	在 參數 4-14 <i>Motor Speed High Limit [Hz]</i> 及 參數 4-19 <i>Max Output Frequency</i> 中檢查輸出極限。	設定正確的極限。
	未正確訂定設定值輸入信號的比例率	在 6-** 類比輸入/輸出模式與參數群組 3-1* 設定值中檢查設定值輸入信號比例率。	設定正確的設定。
馬達轉速不穩定	可能的錯誤參數設定	檢查所有馬達參數的設定，包括所有馬達補償設定。對於閉迴路操作，檢查 PID 設定。	檢查參數群組 6-** 類比輸入/輸出模式中的設定。
馬達運轉不順暢	可能過度磁化	在所有馬達參數中檢查是否有錯誤的馬達設定。	在參數群組 1-2* <i>馬達資料</i> 、1-3* <i>進階馬達資料</i> 與 1-5* <i>與負載無關的設定</i> 中檢查馬達設定。
馬達無法煞車	煞車參數中可能有錯誤的設定。可能減速時間過短。	檢查煞車參數。檢查加減速時間設定。	檢查參數群組 2-0* <i>DC 煞車</i> 與 3-0* <i>設定值限幅</i> 。
電源保險絲斷開或斷路器跳脫	相對相短路	馬達或面板有相對相的短路情形。請檢查馬達和面板是否具有短路情形。	排除任何檢測出的短路狀況。
	馬達過載	在該應用方面，馬達已過載。	執行啟動測試並確認馬達電流是否在規格範圍內。若馬達電流超過銘牌全負載電流，馬達僅可在負載降低的情況下運轉。請檢閱該應用所適用的規格。
	鬆脫的連接	執行預先啟動檢查是否連接鬆脫。	鎖緊鬆脫的連接。
主電源電流不平衡，大於 3%	主電源出現問題 (請參見警報 4, <i>電源缺相</i> 的說明)	輪換輸入電源線導致變頻器 1 的位置: A 到 B、B 到 C、C 到 A。	如果不平衡的接腳跟隨著電線，則是電源問題。請檢查電源供應。
	變頻器裝置出現問題	輪換輸入電源線導致變頻器 1 的位置: A 到 B、B 到 C、C 到 A。	如果不平衡的接腳停留在相同的輸入端子，則是裝置問題。請聯絡供應商。
馬達電流不平衡，大於 3%	馬達或馬達線路問題	輪換輸出馬達導致 1 個位置: U 到 V、V 到 W、W 到 U。	如果不平衡的接腳跟隨著引線，則問題在馬達內或馬達線路中。檢查馬達和馬達線路。
	變頻器裝置出現問題	輪換輸出馬達導致 1 個位置: U 到 V、V 到 W、W 到 U。	如果不平衡的接腳停留在相同的輸出端子，則是裝置問題。請聯絡供應商。
噪音或震動 (例如風扇葉片在某些頻率下產生噪音或震動)	例如馬達/風扇系統中的共振	利用參數群組「4-6* 回避轉速」中的參數來回避臨界頻率。 在 參數 14-03 <i>Overmodulation</i> 中關閉過度調制。 在 參數 1-64 <i>Resonance Dampening</i> 中增加共振衰減。	檢查噪音和/或震動是否降至可接受的限幅。

表 8.2 疑難排解

9 規格

9.1 電氣資料

變頻器	HK37	HK55	HK75	H1K1	H1K5	H2K2	H3K0
典型軸輸出 [kW]	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3
外殼 IP20	K1	K1	K1	K1	K1	K1	K2
輸出電流							
轉軸輸出 [kW]	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3
持續 (3x380-440 V) [A]	1.2	1.7	2.2	3	3.7	5.3	7.2
持續 (3x441-480 V) [A]	1.1	1.6	2.1	2.8	3.4	4.8	6.3
間歇 (60 秒過載) [A]	1.9	2.7	3.5	4.8	5.9	8.5	11.5
持續 kVA 值 (400 V AC) [kVA]	0.84	1.18	1.53	2.08	2.57	3.68	4.99
持續 kVA 值 (480 V AC) [kVA]	0.9	1.3	1.7	2.5	2.8	4.0	5.2
最大輸入電流							
持續 (3x380-440 V) [A]	1.2	1.6	2.1	2.6	3.5	4.7	6.3
持續 (3x441-480 V) [A]	1.0	1.2	1.8	2.0	2.9	3.9	4.3
間歇 (60 秒過載) [A]	1.9	2.6	3.4	4.2	5.6	7.5	10.1
其他規格							
最大電纜線橫截面 (主電源、馬達、煞車與負載共償) [mm ² (AWG)]	4 (12)						
預估的功率損失於額定最大負載 [W] ¹⁾	20.88	25.16	30.01	40.01	52.91	73.97	94.81
IP20 外殼重量	2.3	2.3	2.3	2.3	2.3	2.5	3.6
效率 [%] ²⁾	96.2	97.0	97.2	97.4	97.4	97.6	97.5

表 9.1 主電源 3x380-480 V AC

變頻器	H4K0	H5K5	H7K5	H11K	H15K	H18K	H22K
典型軸輸出 [kW]	4	5.5	7.5	11	15	18.5	22
IP20	K2	K2	K3	K4	K4	K5	K5
輸出電流							
轉軸輸出	4	5.5	7.5	11	15	18.5	22
持續 (3x380-440 V) [A]	9	12	15.5	23	31	37	42.5
持續 (3x441-480 V) [A]	8.2	11	14	21	27	34	40
間歇 (60 秒過載) [A]	14.4	19.2	24.8	34.5	46.5	55.5	63.8
持續 kVA 值 (400 V AC) [kVA]	6.24	8.32	10.74	15.94	21.48	25.64	29.45
持續 kVA 值 (480 V AC) [kVA]	6.8	9.1	11.6	17.5	22.4	28.3	33.3
最大輸入電流							
持續 (3x380-440 V) [A]	8.3	11.2	15.1	22.1	29.9	35.2	41.5
持續 (3x441-480 V) [A]	6.8	9.4	12.6	18.4	24.7	29.3	34.6
間歇 (60 秒過載) [A]	13.3	17.9	24.2	33.2	44.9	52.8	62.3
其他規格							
最大電纜線規格 (主電源、馬達、煞車) [mm ² (AWG)]	4 (12)			16 (6)			
預估的功率損失於額定最大負載 [W] ¹⁾	115.5	157.54	192.83	289.53	393.36	402.83	467.52
外殼 (IP20) 重量 [kg]	3.6	3.6	4.1	9.4	9.5	12.3	12.5
效率 [%] ²⁾	97.6	97.7	98.0	97.8	97.8	98.1	97.9

表 9.2 主電源 3x380-480 V AC

1) 典型的功率損失是發生在額定負載條件，並且損失期望值是在 $\pm 15\%$ 之內 (容差與電壓和電纜線條件的變異有關)。

這些值基於典型的馬達效率而定 (IE2/IE3 的邊界值)。具有較低效率的馬達也將增加變頻器的功率損失，而較高效率的馬達會降低功率損失。

適用於測量變頻器冷卻的尺寸。如果載波頻率高於預設值，功率損失可能會增加。其中已包括 LCP 功率消耗與典型控制卡功率消耗。進一步的選項與客戶負載可能會增加 30 W 的功率損失 (雖然全負載的控制卡或匯流排通常只會額外增加 4 W 的功率損失)。

如需以 EN 50598-2 為依據的功率損失數據，請參閱 www.danfoss.com/vltenergyefficiency。

2) 用 50 米有遮罩的馬達電纜線在額定負載和額定頻率下測量。有關省電效率等級的資訊，請參閱 章 9.4 環境條件。有關零件負載損失的資訊，請參閱 www.danfoss.com/vltenergyefficiency。

9.2 主電源供應 (三相)

主電源 (L1、L2、L3)

電源端子	L1、L2、L3
輸入電壓	380 - 480 V: -15% (-25%) ¹⁾ 至 +10%

1) 變頻器可以在 -25% 的輸入電壓下，以較低的效能運作。變頻器在 -25% 輸入電壓下的最大輸出功率為 75%，而在 -15% 的輸入電壓下則為 85%。

若主電源電壓比變頻器的最低馬達額定電壓低 10% 時，則無法達到全轉矩的狀態。

輸入頻率	50/60 Hz ±5%
主電源相位間的暫時最大不平衡電壓	馬達額定電壓的 3.0%
真實功率因數 (λ)	在額定負載時 ≥ 0.9 額定值
位移功率因數 (cos φ)	接近一致 (> 0.98)
輸入電源側 L1、L2、L3 的切換次數 (上電次數) ≤ 7.5 kW	每分鐘最多兩次。
輸入電源側 L1、L2、L3 的切換次數 (上電次數) 11 - 22 kW	每分鐘最多一次。

本裝置適合用在可以傳遞不超過 5000 RMS 對稱安培的電路上，最大電壓為 480 V。

9.3 馬達輸出與馬達數據

馬達輸出 (U、V、W)

輸出電壓	輸入電壓的 0 - 100%
輸出頻率	0 - 500 Hz
VVC ⁺ 模式的輸出頻率	0 - 200 Hz
輸出側切換	無限制
加減速時間	0.05 - 3600 s

轉矩特性

啟動轉矩 (定轉矩)	最大 160%，達 60 秒 ¹⁾
過轉矩 (定轉矩)	最大 160%，達 60 秒 ¹⁾
啟動轉矩 (可變轉矩)	最大 110%，達 60 秒 ¹⁾
過轉矩 (可變轉矩)	最大 110%，達 60 秒
啟動電流	最大 200%，達 1 秒
VVC ⁺ 的轉矩上升時間 (與 F _{sw} 無關)	最久 50 毫秒

1) 相對於額定轉矩的百分比。

9.4 環境條件

環境條件

IP 級別	IP20
所有外殼類型振動測試	1.0 g
相對濕度	5 - 95% (IEC 721-3-3; 操作時為類別 3K3 (非冷凝))
環境溫度 (在 DPWM 切換模式)	
- 含額定值降低	最高 55°C ¹⁾
- 某些功率規格的完整持續輸出電流	最高 50 °C
- 完整持續輸出電流	最高 45 °C
全幅操作時的最低環境溫度	0 °C
降低效能時的最低環境溫度	-10 °C
存放/運輸時的溫度	-25 到 +65/70 °C
海平面以上的最大高度 (不降低額定值)	1000 m
海平面以上的最大高度 (降低額定值)	3000 m
EMC 標準, 干擾	EN 61800-3、EN 61000-3-2、EN 61000-3-3、EN 61000-3-11 EN 61000-3-12、EN 61000-6-3/4、EN 55011、IEC 61800-3
EMC 標準, 耐受性	EN 61800-3、EN 61000-6-1/2、EN 61000-4-2、EN 61000-4-3 EN 61000-4-4、EN 61000-4-5、EN 61000-4-6、EN 61326-3-1

省電效率等級 2)

IE2

1) 請參閱設計指南的特殊條件一節，取得以下資訊：

- 因高環境溫度降低額定值。
- 因高海拔降低額定值。

2) 根據 EN50598-2 判斷於：

- 額定負載
- 90% 額定頻率
- 載波頻率出廠設定
- 載波模式出廠設定

9.5 電纜線規格

電纜線長度和橫截面¹⁾

馬達電纜線最大長度，有遮罩	50 m
馬達電纜線最大長度，無遮罩	75 m
控制端子的最大橫截面，軟線/硬線	2.5 mm ² /14 AWG
控制端子的最小橫截面	0.55 mm ² /30 AWG
STO 輸入線最大長度，無遮罩	20 m

1) 有關電源電纜線資訊，請參閱表 9.1 至表 9.2。

9.6 控制輸入/輸出與控制數據

數位輸入

端子號碼	18, 19, 27 ¹⁾ , 29, 32, 33
邏輯	PNP 或 NPN
電壓等級	0 – 24 V DC
電壓等級，邏輯 0 PNP	<5 V DC
電壓等級，邏輯 1 PNP	>10 V DC
電壓等級，邏輯 0 NPN	>19 V DC
電壓等級，邏輯 1 NPN	<14 V DC
輸入的最大電壓	28 V DC
脈衝頻率範圍	4 – 32 kHz
(工作週期) 最小脈衝寬度	4.5 ms
輸入電阻值，R _i	大約 4 kΩ

1) 端子 27 也可以程式設定為輸出端。

STO 輸入¹⁾

端子號碼	37, 38
電壓等級	0 – 30 V DC
電壓等級，低	<1.8 V DC
電壓等級，高	>20 V DC
輸入的最大電壓	30 V DC
最小輸入電流 (每根針腳)	6 mA

1) 請參閱章 6 Safe Torque Off (STO) 以獲得關於 STO 輸入的更詳細資訊。

類比輸入

類比輸入的數量	2
端子號碼	53 ¹⁾ , 54
模式	電壓或電流
模式選取	軟體
電壓等級	0 – 10 V
輸入電阻值，R _i	大約 10 kΩ
最大電壓	-15 V 到 +20 V

電流等級	0/4 到 20 mA (可調整)
輸入電阻值, R_i	大約 200 Ω
最大電流	30 mA
類比輸入的解析度	11 位元
類比輸入的精確度	最大誤差為全幅的 0.5%
頻寬	100 Hz

類比輸入已經和輸入電壓 (PELV) 及其他高電壓端子電氣絕緣。

1) 端子 53 僅支援電壓模式, 並且也可用作數位輸入。

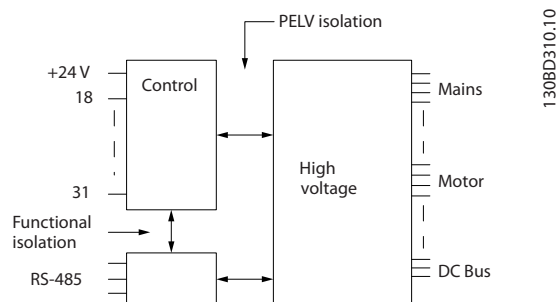


圖 9.1 類比輸入

脈衝輸入

可程式的脈衝輸入	2
端子編號脈衝	29, 33
端子 29、33 的最大頻率	32 kHz (推挽式驅動)
端子 29、33 的最大頻率	5 kHz (開路集電極)
端子 29、33 的最小頻率	4 Hz
電壓等級	請參閱數位輸入部分。
輸入的最大電壓	28 V DC
輸入電阻值, R_i	大約 4 k Ω
脈衝輸入精確度 (0.1 - 1 kHz)	最大誤差: 全幅的 0.1%
脈衝輸入精確度 (1 - 32 kHz)	最大誤差: 全幅的 0.05%

數位輸出

可程式設定的數位/脈衝輸出	1
端子號碼	27
數位/頻率輸出的電壓等級	0 - 24 V
最大輸出電流 (散熱片或熱源)	40 mA
頻率輸出時的最大負載	1 k Ω
頻率輸出時的最大電容負載	10 nF
在頻率輸出的最小輸出頻率	4 Hz
在頻率輸出的最大輸出頻率	32 kHz
頻率輸出的精確度	最大誤差: 全幅的 0.1%
輸出頻率的解析度	10 位元

1) 端子 27 也可以程式設定為輸入端。

數位輸出已經和輸入電壓 (PELV) 和其他高電壓端子電氣絕緣。

類比輸出

可參數設定的類比輸出的數目	1
端子號碼	42
在類比輸出端的電流範圍	0/4 - 20 mA
在類比輸出端至共用端的最大電阻負載	500 Ω
類比輸出的精確度	最大誤差: 全幅的 0.8%
類比輸出的解析度	10 位元

類比輸出已經和輸入電壓 (PELV) 和其他高電壓端子電氣絕緣。

控制卡, 24 V DC 輸出

端子號碼	12, 13
最大負載	100 mA

24 V 直流電源已經和輸入電壓 (PELV) 電氣絕緣, 但與類比和數位輸入及輸出有相同電位。

控制卡, +10 V DC 輸出

端子號碼	50
輸出電壓	10.5 V \pm 0.5 V
最大負載	15 mA

10 V 直流電源已經和輸入電壓 (PELV) 及其他高電壓端子電氣絕緣。

控制卡, RS485 串列通訊

端子號碼	68 (P, TX+, RX+), 69 (N, TX-, RX-)
端子編號 61	端子 68 和 69 共用

RS-485 串列通訊電路已經和輸入電壓 (PELV) 電氣絕緣。

繼電器輸出

可參數設定的繼電器輸出	1
繼電器 01	01 - 03 (NC), 01 - 02 (NO)
於 01 - 02 (NO) 的最大端子負載 (AC-1) ¹⁾ (電阻性負載)	250 V AC, 3 A
於 01 - 02 (NO) 的最大端子負載 (AC-15) 1) ($\cos\phi$ 等於 0.4 時的電感性負載)	250 V AC, 0.2 A
於 01 - 02 (NO) 的最大端子負載 (DC-1) ¹⁾ (電阻性負載)	30 V DC, 2 A
於 01 - 02 (NO) 的最大端子負載 (DC-13) ¹⁾ (電感性負載)	24 V DC, 0.1 A
於 01 - 03 (NC) 的最大端子負載 (AC-1) ¹⁾ (電阻性負載)	250 V AC, 3 A
於 01 - 03 (NO) 的最大端子負載 (AC-15) 1) ($\cos\phi$ 等於 0.4 時的電感性負載)	250 V AC, 0.2 A
於 01 - 03 (NC) 的最大端子負載 (DC-1) ¹⁾ (電阻性負載)	30 V DC, 2 A
01 - 03 (NC)、01 - 02 (NO) 的最小端子負載	24 V DC 10 mA, 24 V AC 20 mA

1) IEC 60947 標準的第 4 與第 5 部分

繼電器接點藉由強化絕緣從電路的其餘部份採取高壓絕緣。

控制卡效能

掃描時間間隔	1 ms
--------	------

控制特性

在輸出頻率為 0-500 Hz 的解析度	\pm 0.003 Hz
系統回應時間 (端子 18、19、27、29、32 和 33)	\leq 2 ms
轉速控制範圍 (開迴路)	同步轉速的 1:100
轉速精確度 (開迴路)	\pm 0.5% 的額定速度時
轉速精確度 (閉迴路)	\pm 0.1% 的額定速度時

所有控制特性是以 4 極異步馬達為準的。

9.7 連接鎖緊扭力

請確定在轉緊所有的電氣接頭時，使用正確的扭矩。扭矩太低或太高可能會造成電氣連接不良。請使用扭力扳手，以確保有鎖上正確扭力。

外殼類型	功率 [kW]	轉矩 [Nm]					
		主電源	馬達	DC 連接	煞車	接地	控制 / 繼電器
K1	0.37 - 2.2	0.8	0.8	0.8	0.8	3	0.5
K2	3.0 - 5.5	0.8	0.8	0.8	0.8	3	0.5
K3	7.5	0.8	0.8	0.8	0.8	3	0.5
K4	11 - 15	1.2	1.2	1.2	1.2	1.6	0.5
K5	18.5 - 22	1.2	1.2	1.2	1.2	1.6	0.5

表 9.3 收緊扭力

9.8 保險絲與斷路器

請在電源端上使用保險絲和/或斷路器，以保護維修人員及設備在變頻器內的元件報銷時（首次故障），免受傷害與損壞。

分支電路保護

必須依照國家和國際規定，對所有安裝部位（包含切換齒輪與機器）的分支電路，施以短路保護和過電流保護。

注意事項

提供之建議並未涵蓋 UL 的分支電路保護。

表 9.4 列出了已經過測試的建議使用保險絲與斷路器。

警告

人員受傷和設備損壞風險

若發生故障或沒有依照建議事項執行，可能會造成人身風險並損壞變頻器和其他設備。

- 請根據建議選擇保險絲。可能的變頻器損壞可限制在變頻器內部發生。

注意事項

必須使用保險絲和/或斷路器，以確保符合 CE 的 IEC 60364 規定。

Danfoss 建議您在可傳遞 5000 A_{rms}（對稱）380-480 V 上的表 9.4 中，根據變頻器的電壓額定值使用保險絲與斷路器。使用正確的保險絲和/或斷路器時，變頻器的短路電流額定值（SCCR）為 5000 A_{rms}。

外殼規格	功率 [kW]	符合 CE 認證的保險絲	LVD 斷路器
K1	0.37 - 2.2	gG-10	PKZM0-16
K2	3.0 - 5.5	gG-25	PKZM0-20
K3	7.5	gG-32	PKZM0-25
K4	11 - 15	gG-50	
K5	18.5 - 22	gG-80	

表 9.4 CE 保險絲, 380 - 480 V

9.9 機箱尺寸、額定功率以及大小

請參閱 圖 3.2 以獲得關於尺寸以及頂端和底部安裝孔的資訊。

功率規格 [kW]	外觀規格	K1						K2			K3	K4		K5	
		0.37	0.55	0.75	1.1	1.5		2.2			-	-		-	
200 - 240 V	單相	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5		2.2			-	-		-	
	3 相	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5		2.2			3.7	-		-	
	3 相	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3	4	5.5	7.5	11	15	18.5	22
尺寸 [mm]	高度 A	210						272.5			272.5	317.5		410	
	寬度 B	75						90			115	133		150	
	深度 C	168						168			168	245		245	
安裝孔	a	198						260			260	297.5		390	
	b	60						70			90	105		120	
	c	5						6.4			6.5	8		7.8	
	d	9						11			11	12.4		12.6	
	e	4.5						5.5			5.5	6.8		7	
	f	7.3						8.1			9.2	11		11.2	

表 9.5 機箱尺寸、額定功率以及大小

10 附錄

10.1 符號、縮寫與慣例

°C	攝氏度數
AC	交流電
AEO	自動能量最優化
AWG	美規線徑
AMA	馬達自動調諧
DC	直流電
EMC	電磁相容性
ETR	電子熱動繼電器
$f_{M,N}$	額定馬達頻率
FC	變頻器
I_{INV}	額定逆變器輸出電流
I_{LIM}	電流限制
$I_{M,N}$	額定馬達電流
$I_{VLT,MAX}$	最大輸出電流
$I_{VLT,N}$	變頻器提供的額定輸出電流
IP	侵入防護
LCP	LCP 操作控制器
MCT	動作控制工具
n_s	同步馬達轉速
$P_{M,N}$	額定馬達功率
PELV	保護性超低電壓
PCB	印刷電路板
永磁馬達	永磁馬達
PWM	脈衝寬度調制
RPM	每分鐘轉速
STO	Safe Torque Off
T_{LIM}	轉矩限制
$U_{M,N}$	額定馬達電壓

表 10.1 符號與縮寫

慣例

- 所有尺寸都以 [mm] 為單位。
- 星字符號表示參數的預設選項。
- 編號清單表示程序。
- 項目清單表其他資訊。
- 斜體字表示：
 - 參照索引
 - 連接
 - 參數名稱

10.2 參數設定表單結構

0-0*	Operation/Display	*[0]	>No copy	>Enable Reduced AMK	[2]	>Thermistor warning<	3-18	Relative Scaling Reference Resource	
0-0*	Basic Settings	[1]	>Copy from setup 1<	1-3*	Adv. Motor Data I	>Thermistor trip<	3-4*	Ramp 1	
0-01	Language	[2]	>Copy from setup 2<	1-30	Stator Resistance (Rs)	>EIR warning 1<	3-40	Ramp 1 Type	
0-03	Regional Settings	[9]	>Copy from Factory setup<	1-31	Rotor Resistance (Rr)	>EIR trip 1<	3-40	>Line ar<	
0-04	Operating State at Power-up	0-6*	Password	1-33	Stator Leakage Reactance (Xl)	1-93	Thermistor Source	[1]	
0-06	GridType	0-60	Main Menu Password	1-35	Main Reactance (Xh)	2-2*	Brakes	>Sine Ramp<	
[10]	>380-440V/50Hz/1I-grid<	1-0*	Load and Motor	1-37	d-axis Inductance (Ld)	2-0*	DC-Brake	>Sine 2 Ramp<	
[11]	>380-440V/50Hz/Delta<	1-0*	General Settings	1-38	q-axis Inductance (Lq)	2-00	DC Hold/Motor Preheat Current	>0.05-3600 s< * Size related	
[12]	>380-440V/50Hz<	1-00	Configuration Mode	1-39	Motor Poles	2-01	DC Brake Current	>0.05-3600 s< * Size related	
[20]	>440-480V/50Hz/1I-grid<	[10]*	>Open Loop<	1-4*	Adv. Motor Data II	2-02	DC Braking Time	Ramp 2 Type	
[21]	>440-480V/50Hz/Delta<	[1]	>Speed closed loop<	1-40	Back EMF at 1000 RPM	2-04	DC Brake Cut In Speed	Ramp 2 Ramp Up Time	
[22]	>440-480V/50Hz<	[2]	>Torque closed loop<	1-42	Motor Cable Length	2-06	Parking Current	Ramp 2 Ramp Down Time	
[110]	>380-440V/60Hz/1I-grid<	[3]	>Process Closed Loop<	1-43	Motor Cable Length Feet	2-07	Parking Time	Ramp 3 Type	
[111]	>380-440V/60Hz/Delta<	[4]	>Torque open loop<	1-5*	Load Indep. Setting	2-1*	Brake Energy Funct.	Ramp 3 Ramp up Time	
[112]	>380-440V/60Hz<	[6]	>Surface Winder<	1-50	Motor Magnetisation at Zero Speed	2-10	Brake Function	Ramp 3 Ramp down Time	
[120]	>440-480V/60Hz/1I-grid<	[7]	>Extended PID Speed 0L<	1-52	Min Speed Normal Magnetising [Hz]	[0]	>Off<	Ramp 4 Type	
[121]	>440-480V/60Hz/Delta<	[10]	>U/f<	1-55	U/f Characteristic - U [Hz]	[1]	>Resistor brake<	Ramp 4 Ramp up Time	
[122]	>440-480V/60Hz<	[1]	>VW<	1-56	U/f Characteristic - F	[2]	>AC brake<	Ramp 4 Ramp down Time	
0-07	Auto DC Braking	*[1]	>VW<	1-55	U/f Characteristic - U	2-11	Brake Resistor (ohm)	Ramp 4 Type	
0-01*	Set-up Operations	*[1]	Torque Characteristics	1-56	U/f Characteristic - F	2-12	Brake Power Limit (kW)	Ramp 4 Ramp up Time	
0-10	Active Set-up	*[0]	>Constant torque<	1-6*	Load Depen. Setting	2-14	Brake voltage reduce	Ramp 4 Ramp down Time	
*[1]	>Set-up 1<	[1]	>Variable Torque<	1-60	Low Speed Load Compensation	2-16	AC Brake, Max current	Ramp 4 Type	
[2]	>Set-up 2<	[2]	>Auto Energy Opt.im. CT<	1-61	High Speed Load Compensation	2-17	Over-voltage Control	Ramp 4 Ramp up Time	
[9]	>Multi Set-up<	1-06	Clockwise Direction	1-62	Slip Compensation	*[0]	>Disabled<	Ramp 4 Ramp down Time	
0-11	Programming Set-up	1-08	Motor Control Bandwidth	1-63	Slip Compensation Time Constant	[1]	>Enabled (not at stop)<	Other Ramps	
0-12	Link Setups	1-1*	Motor Selection	1-64	Resonance Dampening	[2]	>Enabled<	3-80	Jog Ramp Time
0-14	Readout: Edit Set-ups / Channel	1-10	Motor Construction	1-65	Resonance Dampening Time Constant	2-19	Over-voltage Gain	3-81	Quick Stop Ramp Time
0-16	Application Selection	1-14	Damping Gain	1-7*	Start Adjustments	2-20	Mechanical Brake	3-9*	Digital Potentiometer
[1]	>Simple Process Close Loop<	1-15	Low Speed Filter Time Const.	1-71	Start Delay	2-20	Release Brake Current	3-90	Step Size
[2]	>Local/Remote<	1-16	High Speed Filter Time Const.	1-72	Start Function	2-22	Activate Brake Speed [Hz]	3-92	Power Restore
[3]	>Speed Open Loop<	[0]	>DC Hold/delay time<	3-0*	Reference Limits	3-00	Reference Range	3-93	Maximum Limit
[4]	>Simple Speed Close Loop<	[1]	>Coast/delay time<	*[0]	>Min - Max<	[0]	>Min - Max<	3-94	Minimum Limit
[5]	>Multi Speed<	[3]	>Start speed cw<	[1]	>Max - +Max<	[1]	>Max - +Max<	3-95	Ramp Delay
[6]	>0GD Function<	[4]	>Horizontal operation<	3-01	Reference/Feedback Unit	3-01	Reference/Feedback Unit	3-96	Maximum Limit Switch Reference
0-20	LGP Display	[2]	>0.12 kW - 0.16 hp<	3-02	Minimum Reference	*[2]	>Both directions<	4-1*	Motor Limits
0-20	Display Line 1.1 Small	[3]	>0.18 kW - 0.25 hp<	3-03	Maximum Reference	3-03	Maximum Reference	4-10	Motor Speed Direction
0-21	Display Line 1.2 Small	[5]	>0.37 kW - 0.5 hp<	3-04	Reference Function	*[0]	>Sum<	[0]	>Clockwise<
0-22	Display Line 1.3 Small	[6]	>0.55 kW - 0.75 hp<	1-73	Flying Start	3-04	>External/Preset<	*[2]	>Both directions<
0-23	Display Line 2 Large	[7]	>0.75 kW - 1 hp<	*[0]	>Disabled<	3-04	>External/Preset<	4-12	Motor Speed Low Limit [Hz]
0-24	Display Line 3 Large	[8]	>1.1 kW - 1.5 hp<	[1]	>Enabled<	*[0]	>Sum<	4-14	Motor Speed High Limit [Hz]
0-3*	LGP Custom Readout	[9]	>1.5 kW - 2 hp<	[2]	>Enabled Always<	[1]	>External/Preset<	4-16	Torque Limit Motor Mode
0-30	Custom Readout Unit	[10]	>2.2 kW - 3 hp<	[3]	>Enab. Always Ref. Dir.<	3-10	Preset Reference	4-17	Torque Limit Generator Mode
0-31	Custom Readout Min Value	[11]	>3 kW - 4 hp<	1-75	Start Speed [Hz]	3-10	>100-100% *0%<	4-18	Current Limit
0-32	Custom Readout Max Value	[12]	>3.7 kW - 5 hp<	1-76	Start Current	3-11	Jog Speed [Hz]	4-19	Max Output Frequency
0-37	Display Text 1	[13]	>4 kW - 5.4 hp<	1-78	Compressor Start Max Speed [Hz]	3-12	Catch up/slow Down Value	4-2*	Limit Factors
0-38	Display Text 2	[14]	>5.5 kW - 7.5 hp<	1-79	Compressor Start Max Time to Trip	3-14	Preset Relative Reference	4-20	Torque Limit Factor Source
0-39	Display Text 3	[15]	>7.5 kW - 10 hp<	1-80	Stop Adjustments	3-15	Reference 1 Source	4-21	Speed Limit Factor Source
0-4*	LGP keypad	[16]	>11 kW - 15 hp<	[0]	>No function<	[0]	>No function<	4-22	Break Away Boost
0-40	[Hand on] Key on LCP	[17]	>15 kW - 20 hp<	1-80	Function at Stop	*[1]	>Analog Input 53<	4-3*	Motor Fb Monitor
0-42	[Auto on] Key on LCP	[18]	>18.5 kW - 25 hp<	*[0]	>Coast<	[2]	>Analog Input 54<	4-30	Motor Feedback Loss Function
0-44	[Off/Reset] Key on LCP	[19]	>22 kW - 30 hp<	[1]	>DC hold / Motor Preheat<	[7]	>Frequency input 29<	4-31	Motor Feedback Speed Error
0-50	LCP/Save	1-22	Motor Voltage	[3]	>Pre-magnetizing<	[8]	>Frequency input 33<	4-32	Motor Feedback Loss Timeout
[0]	>No copy<	1-23	Motor Frequency	1-82	Min Speed for Function at Stop [Hz]	[11]	>Local bus reference<	4-4	Adj. Warnings 2
[1]	>All to LCP<	1-24	Motor Current	1-88	AC Brake Gain	[20]	>Digital pot.meter<	4-40	Warning Freq. Low
[2]	>All from LCP<	1-25	Motor Nominal Speed	1-9*	Motor Temperature	[32]	>Bus POC<	4-41	Warning Freq. High
[3]	>Size indep. from LCP<	1-29	Motor Cont. Rated Torque	*[0]	>Off<	3-16	Reference 2 Source	4-42	Adjustable Temperature Warning
0-51	Set-up Copy	[1]	>Enable Complete AMK	3-17	Reference 3 Source	3-17	Reference 3 Source	4-5*	Adj. Warnings
								4-50	Warning Current Low
								4-51	Warning Current High

4-54	Warning Reference Low	[72]	>PID error inverse<	[31]	>Relay 123<	*[9]	>Alarm<	[172]	>Position Control Fault<
4-55	Warning Reference High	[73]	>PID reset 1 part<	[32]	>Mech brake ctrl<	[10]	>Alarm or warning<	[173]	>Position Mech Brake<
4-56	Warning Feedback Low	[74]	>PID enable<	[36]	>Control word bit 11<	[11]	>At torque limit<	[190]	>Safe Function active<
4-57	Warning Feedback High	[150]	>Go To Home<	[37]	>Control word bit 12<	[12]	>Out of current range<	[193]	>Sleep Mode<
4-58	Missing Motor Phase Function	[151]	>Home Ref. Switch<	[40]	>Out of ref range<	[13]	>Below current, low<	[194]	>Broken Belt Function<
4-6*	Speed Bypass	[155]	>HW Limit Positive Inv<	[41]	>Below reference, low<	[14]	>Above current, high<	[239]	STO function fault
4-61	Bypass Speed From [Hz]	[156]	>HW Limit Negative Inv<	[42]	>Above ref, high<	[15]	>Out of frequency range<	5-41	On Delay, Relay
4-63	Bypass Speed To [Hz]	[157]	>Pos. Quick Stop Inv<	[43]	>Extended PID Limit<	[16]	>Below frequency, low<	5-42	Off Delay, Relay
5-*	Digital In/Out	[160]	>Go To Target Pos<	[45]	>Bus ctrl.<	[17]	>Above frequency, high<	5-5*	Pulse Input
5-0*	Digital I/O mode	[162]	>Pos. Idx Bit0<	[46]	>Bus control, timeout: On<	[18]	>Out of feedb. range<	5-50	Term. 29 Low Frequency
5-00	Digital I/O Mode	[163]	>Pos. Idx Bit1<	[47]	>Bus control, timeout: Off<	[19]	>Below feedback, low<	5-51	Term. 29 High Frequency
*[0]	>PNP<	[164]	>Pos. Idx Bit2<	[55]	>Pulse output<	[20]	>Above feedback, high<	5-52	Term. 29 Low Ref./Feedb. Value
[1]	>NPN<	[171]	>Limit switch cw inverse<	[56]	>Heat sink cleaning warning, high<	[21]	>Thermal warning<	5-53	Term. 29 High Ref./Feedb. Value
5-01	Terminal 27 Mode	[172]	>Limit switch ccw inverse<	[60]	>Comparator 0<	[22]	>Ready, no thermal warning<	5-55	Term. 33 Low Frequency
5-02	Terminal 29 Mode	5-11	Terminal 19 Digital Input	[61]	>Comparator 1<	[23]	>Remote, ready, no TW<	5-56	Term. 33 High Frequency
5-1*	Digital Inputs	5-12	Terminal 27 Digital Input	[62]	>Comparator 2<	[24]	>Ready, no over/under voltage<	5-57	Term. 33 Low Ref./Feedb. Value
5-10	>No operation<	5-13	Terminal 29 Digital Input	[63]	>Comparator 3<	[25]	>Reverse<	5-58	Term. 33 High Ref./Feedb. Value
[1]	>Reset<	[32]	Pulse time based	[64]	>Comparator 4<	[26]	>Bus OK<	5-6*	Pulse Output
[2]	>Coast inverse<	[82]	Encoder input B	[65]	>Comparator 5<	[27]	>Torque limit & stop<	5-60	Terminal 27 Pulse Output
[3]	>Coast and reset inv<	5-15	Terminal 33 Digital Input	[70]	>Logic rule 0<	[28]	>Brake, no brake warning<	*[0]	>No operation<
[4]	>Quick stop inverse<	[32]	Pulse time based	[71]	>Logic rule 1<	[29]	>Brake ready, no fault<	[45]	>Bus ctrl.<
[5]	>DC-brake inverse<	[81]	Encoder input A	[72]	>Logic rule 2<	[30]	>Brake fault (IGBT)<	[48]	>Bus ctrl., timeout<
[6]	>Stop inverse<	5-19	Terminal 37/38 SAFE STOP	[73]	>Logic rule 3<	[32]	>Mech brake ctrl.<	[100]	>Output frequency<
*[8]	>Start<	*[0]	>Safe Stop Alarm<	[74]	>Logic rule 4<	[36]	>Control word bit 11<	[101]	>Reference<
[9]	>Latched start<	[1]	>Reversing<	[75]	>Logic rule 5<	[37]	>Control word bit 12<	[102]	>Process Feedback<
[10]	>Reversing<	5-3*	Digital Outputs	[80]	>SL digital output A<	[40]	>Out of ref range<	[103]	>Motor Current<
[11]	>Start reversing<	5-30	Terminal 27 Digital Output	[81]	>SL digital output B<	[41]	>Below reference, low<	[104]	>Torque rel to limit<
[12]	>Enable start forward<	*[0]	>No operation<	[82]	>SL digital output C<	[42]	>Above ref, high<	[105]	>Torq relate to rated<
[13]	>Enable start reverse<	[1]	>Control Ready<	[83]	>SL digital output D<	[45]	>Bus ctrl.<	[106]	>Power<
[14]	>Jog<	[2]	>Drive ready<	[91]	>Encoder emulate output A<	[46]	>Bus control, timeout: On<	[107]	>Speed<
[15]	>Preset reference on<	[3]	>Stand-by/no warning<	[160]	>No alarm<	[47]	>Bus control, timeout: Off<	[109]	>Max Out Freq<
[16]	>Preset ref bit 0<	[4]	>Running<	[161]	>Running reverse<	[56]	>Heat sink cleaning warning, high<	[113]	>Ext. Closed Loop 1<
[17]	>Preset ref bit 1<	[5]	>Running/no warning<	[165]	>Local ref active<	[60]	>Comparator 0<	5-62	Pulse Output Max Freq 27
[18]	>Preset ref bit 2<	[6]	>Run in range/no warn<	[166]	>Remote ref active<	[61]	>Comparator 1<	5-7*	24V Encoder Input
[19]	>Freeze reference<	[7]	>Run on ref/no warn<	[167]	>Start command activ<	[62]	>Comparator 2<	5-70	Term 32/33 Pulses Per Revolution
[20]	>Freeze output<	[8]	>Alarm<	[168]	>Drive in hand mode<	[63]	>Comparator 3<	5-71	Term 32/33 Encoder Direction
[21]	>Speed up<	[9]	>Alarm or warning<	[169]	>Drive in auto mode<	[64]	>Comparator 4<	5-9*	Bus Controlled
[22]	>Speed down<	[10]	>At torque limit<	[170]	>Homing Completed<	[65]	>Comparator 5<	5-90	Digital & Relay Bus Control
[23]	>Set-up select bit 0<	[11]	>Out of current range<	[171]	>Target Position Reached<	[66]	>Comparator 0<	5-93	Pulse Out 27 Bus Control
[24]	>Set-up select bit 1<	[12]	>Below current, low<	[172]	>Position Control Fault<	[70]	>Logic rule 0<	5-94	Pulse Out 27 Timeout Preset
[26]	>Precise stop inverse<	[13]	>Above current, high<	[173]	>Position Mech Brake<	[71]	>Logic rule 1<	6-*	Analog In/Out
[28]	>Catch up<	[14]	>Out of frequency range<	[190]	>Safe Function active<	[72]	>Logic rule 2<	6-0*	Analog I/O Mode
[29]	>Slow down<	[15]	>Below frequency, low<	[174]	>Broken Belt Function<	[73]	>Logic rule 3<	6-00	Live Zero Timeout Time
[34]	>Ramp bit 0<	[16]	>Below frequency, high<	[239]	STO function fault	[74]	>Logic rule 4<	6-01	Live Zero Timeout Function
[35]	>Ramp bit 1<	[17]	>Out of feedb. range<	5-34	On Delay, Digital Output	[75]	>Logic rule 5<	*[0]	>Off<
[40]	>Latched precise start<	[18]	>Below feedback, low<	5-35	Off Delay, Digital Output	[80]	>SL digital output A<	[1]	>Freeze output<
[41]	>Latch prec stop inv<	[19]	>Above feedback, high<	5-4*	Relays	[81]	>SL digital output B<	[2]	>Stop<
[51]	>External Interlock<	[20]	>Above feedback, high<	5-40	Function Relay	[82]	>SL digital output C<	[3]	>Logging<
[55]	>DiPot increase<	[21]	>Thermal warning<	[0]	>No operation<	[83]	>SL digital output D<	[4]	>Max. speed<
[56]	>DiPot decrease<	[22]	>Ready, no thermal warning<	[1]	>Control Ready<	[160]	>No alarm<	[5]	>Stop and trip<
[57]	>DiPot clear<	[23]	>Remote, ready, no TW<	[2]	>Drive ready<	[161]	>Running reverse<	[6-1*	Analog Input 53
[58]	>DiPot Hoist<	[24]	>Ready, no over/under voltage<	[3]	>Drive rdy/rem ctrl<	[165]	>Local ref active<	6-10	Terminal 53 Low Voltage
[60]	>Counter A (up)<	[25]	>Reverse<	[4]	>Stand-by/no warning<	[166]	>Remote ref active<	>0-10 V< *0.07 V	
[61]	>Counter A (down)<	[26]	>Bus OK<	[5]	>Running<	[167]	>Start command activ<	6-11	Terminal 53 High Voltage
[62]	>Reset Counter A<	[27]	>Torque limit & stop<	[6]	>Run in range/no warn<	[168]	>Drive in hand mode<	>0-10 V< *10 V	
[63]	>Counter B (up)<	[28]	>Brake, no brake warning<	[7]	>Run in range/no warn<	[169]	>Drive in auto mode<	6-14	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value
[64]	>Counter B (down)<	[29]	>Brake ready, no fault<	[8]	>Run on ref/no warn<	[170]	>Homing Completed<		
[65]	>Reset Counter B<	[30]	>Brake fault (IGBT)<			[171]	>Target Position Reached<		

6-15	Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	7-22	Process GL Feedback 2 Resource	8-04	Control Timeout Function	9-18	Node Address	12-80	FTP Server
6-16	Terminal 53 Filter Time Constant	7-30	Process PID Ctrl. Inverse	8-07	Diagnosis Trigger	9-19	Drive Unit System Number	12-81	HTTP Server
6-18	Terminal 53 Digital Input	*[0]	Control	8-1*	Ctrl. Word Settings	9-22	Telegram Selection	12-82	SMP Service
*[1]	>Voltage mode<	[1]	>Normal<	8-10	Control Word Profile	9-23	Parameters for Signals	12-89	Transparent Socket Channel Port
[6]	>Digital input<	[1]	>Inverse<	8-14	Configurable Control Word CTW	9-27	Parameter Edit	12-9*	Advanced Ethernet Services
6-2*	Analog Input 54	[0]	>FF<	8-19	Product Code	9-28	Process Control	12-90	Cable Diagnostics
6-20	Terminal 54 Low Voltage	*[1]	>0<	8-30	FC Port Settings	9-44	Fault Message Counter	12-91	Auto Cross Over
6-21	Terminal 54 High Voltage	7-32	Process PID Start Speed	[2]	>FC<	9-47	Fault Number	12-93	Cable Error Length
6-22	Terminal 54 Low Current	7-33	Process PID Proportional Gain	8-31	Address	9-52	Fault Situation Counter	12-94	Broadcast Storm Filter
6-23	Terminal 54 High Current	7-34	Process PID Integral Time	8-32	Baud Rate	9-53	Profibus Warning Word	12-96	Port Config
6-24	Terminal 54 Low Ref./Feedb. Value	7-35	Process PID Differentiation Time	[0]	>2400 Baud<	9-63	Actual Baud Rate	12-98	Interface Counters
6-25	Terminal 54 High Ref./Feedb. Value	7-36	Process PID Diff. Gain Limit	[1]	>4800 Baud<	9-64	Device Identification	12-99	Media Counters
6-29	Terminal 54 mode	7-38	Process PID Feed Forward Factor	*[2]	>9600 Baud<	9-67	Control Word 1	13-0*	SLC Settings
*[1]	>Voltage mode<	7-40	Process PID Feed Forward Factor	[3]	>19200 Baud<	9-68	Status Word 1	13-00	SL Controller Mode
6-9*	Analog/Digital Output 42	7-41	On Reference Bandwidth	[4]	>38400 Baud<	9-71	Profibus Save Data Values	*[0]	>0FF<
6-90	Terminal 42 Mode	7-42	Adv. Process PID I	[5]	>76800 Baud<	9-72	Profibus DriveReset	[1]	>0N<
6-91	Terminal 42 Analog Output	7-43	Process PID I-part Reset	[6]	>15200 Baud<	9-75	D0 Identification	13-01	Start Event
6-92	Terminal 42 Digital Output	7-44	Process PID Output Neg. Clamp	8-33	Parity / Stop Bits	9-80	Defined Parameters (1)	[0]	>False<
6-93	Terminal 42 Output Min Scale	7-45	Process PID Output Pos. Clamp	*[0]	>Even Parity, 1 Stop Bit<	9-81	Defined Parameters (2)	[1]	>True<
6-94	Terminal 42 Output Max Scale	7-46	Process PID Gain Scale at Min. Ref.	[1]	>Odd Parity, 1 Stop Bit<	9-82	Defined Parameters (3)	[2]	>Running<
6-96	Terminal 42 Output Bus Control	7-47	Process PID Gain Scale at Max. Ref.	[2]	>No Parity, 1 Stop Bit<	9-83	Defined Parameters (4)	[3]	>In range<
6-98	Drive Type	7-48	Process PID Feed Fwd Resource	[3]	>No Parity, 2 Stop Bits<	9-84	Defined Parameters (5)	[4]	>On reference<
7-0*	Control Lvl.	7-49	Process PID Feed Fwd Normal/ Inv. Ctrl.	[5]	Minimum Response Delay	9-90	Changed Parameters (1)	[7]	>Out of current range<
7-00	Speed PID Feedback Source	7-50	Process PID Feed Fwd Resource	8-36	Maximum Response Delay	9-91	Changed Parameters (2)	[8]	>Below l low<
[1]	>24V encoder<	7-51	>No function<	8-37	Maximum Inter-char delay	9-92	Changed Parameters (3)	[9]	>Above l high<
[6]	>Analog input 53<	7-52	Analog Input 53<	8-4*	FC MG protocol set	9-93	Changed Parameters (4)	[16]	>Thermal warning<
[7]	>Analog input 54<	7-53	Frequency input 29<	8-42	PG Write Configuration	9-94	Changed Parameters (5)	[17]	>Mains out of range<
[8]	>Frequency input 29<	7-54	Frequency input 33<	8-43	PG Read Configuration	9-99	Profibus Revision Counter	[18]	>Reversing<
[9]	>Frequency input 33<	7-55	Local bus reference<	8-5*	Digital/Bus	10-0*	Common Settings	[19]	>Warning<
*[20]	>None<	7-56	Bus PCDC	8-50	Coasting Select	10-01	Baud Rate Select	[20]	>Alarm (trip)<
7-02	Speed PID Proportional Gain	7-57	Process PID Feed Fwd Normal/ Inv. Ctrl.	8-51	Quick Stop Select	10-02	Node ID	[21]	>Alarm (trip lock)<
7-03	Speed PID Integral Time	7-58	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	8-52	DC Brake Select	10-05	Readout Transmit Error Counter	[22]	>Comparator 0<
7-04	Speed PID Differentiation Time	7-59	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	8-53	Start Select	10-06	Readout Receive Error Counter	[23]	>Comparator 1<
7-05	Speed PID Diff. Gain Limit	7-60	Feedback 1 Conversion	8-54	Reversing Select	10-3*	Parameter Access	[24]	>Comparator 2<
7-06	Speed PID Lowpass Filter Time	7-61	Feedback 2 Conversion	8-55	Set-up Select	10-31	Store Data Values	[25]	>Comparator 3<
7-07	Speed PID Feedback Gear Ratio	7-62	Feedback 3 Conversion	8-56	Preset Reference Select	10-33	Store Always	[26]	>Logic rule 0<
7-1*	Torque PID Ctrl.	7-63	Feedback 4 Conversion	8-57	Profidrive OFF2 Select	12-0*	Ethernet	[27]	>Logic rule 1<
7-12	Torque PID Proportional Gain	7-64	Feedback 5 Conversion	8-58	Profidrive OFF3 Select	12-0*	IP Settings	[28]	>Logic rule 2<
7-13	Torque PID Integration Time	7-65	Feedback 6 Conversion	8-7*	BAGnet	12-00	IP Address Assignment	[29]	>Logic rule 3<
7-2*	Process Ctrl. Feedback	7-66	Feedback 7 Conversion	8-79	Protocol Firmware Version	12-01	IP Address	[33]	>Digital input D118<
[0]	>No function<	7-67	Process GL Feedback 1 Resource	8-8	FC Port Diagnostics	12-02	Subnet Mask	[34]	>Digital input D119<
[1]	>Analog input 53<	7-68	Process GL Feedback 2 Resource	8-80	Bus Message Count	12-03	Default Gateway	[35]	>Digital input D127<
[2]	>Analog input 54<	7-69	Frequency input 29<	8-81	Bus Error Count	12-04	DHCP Server	[36]	>Digital input D129<
[3]	>Frequency input 29<	7-70	Frequency input 33<	8-82	Slave Messages Rcvd	12-05	Lease Expires	*[39]	>Start command<
[4]	>Frequency input 33<	7-71	Local bus reference<	8-83	Slave Error Count	12-06	Name Servers	[40]	>Drive stopped<
		7-72	Bus PCDC	8-84	Slave Messages Sent	12-07	Domain Name	[42]	>Auto Reset Trip<
		7-73	Process PID Feed Fwd Normal/ Inv. Ctrl.	8-85	Slave Timeout Errors	12-08	Host Name	[50]	>Comparator 4<
		7-74	Process PID Feed Fwd Resource	8-86	Reset FC port Diagnostics	12-09	Physical Address	[51]	>Comparator 5<
		7-75	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	8-87	Bus Feedback	12-10	Ethernet Link Parameters	[60]	>Logic rule 4<
		7-76	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	8-88	Bus Jog 1 Speed	12-11	Link Status	[61]	>Logic rule 5<
		7-77	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	8-89	Bus Jog 2 Speed	12-12	Link Duration	[83]	>Broken Belt<
		7-78	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	8-90	Bus Jog 3 Speed	12-13	Link Speed	13-02	Stop Event
		7-79	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	8-91	Bus Jog 4 Speed	12-14	Link Duplex	*[40]	>Drive stopped<
		7-80	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	9-0*	PROFIdrive	12-15	Link Negotiation	*[0]	>Reset SLC<
		7-81	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	9-00	Setpoint	12-16	Auto Negotiation	[1]	>Reset SLC<
		7-82	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	9-07	Actual Value	12-17	Link Speed		
		7-83	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	9-15	PGD Write Configuration	12-18	Link Duplex		
		7-84	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	9-16	PGD Read Configuration	12-19	Other Ethernet Services		

13-1* Comparators	[5] >Automatic reset x 5<	14-65 Speed Derate	16-18 Motor Thermal	21-17 Ext. 1 Reference [Unit]
13-10 Comparator Operand	[6] >Automatic reset x 6<	14-8* Options	16-20 Motor Angle	21-18 Ext. 1 Feedback [Unit]
13-11 Comparator Operator	[7] >Automatic reset x 7<	14-89 Option Detection	16-22 Torque [%]	21-19 Ext. 1 Output [%]
13-12 Comparator Value	[8] >Automatic reset x 8<	14-9* Fault Settings	16-30 DC Link Voltage	21-20 Ext. 1 Normal/Inverse Control
13-2* Timers	[9] >Automatic reset x 9<	14-90 Fault Level	16-33 Brake Energy /2 min	21-21 Ext. 1 Proportional Gain
13-20 SL Controller Timer	[10] >Automatic reset x 10<	15-5* Drive Information	16-34 Heatsink Temp.	21-22 Ext. 1 Integral Time
13-4* Logic Rules	[11] >Automatic reset x 15<	15-61 Option SW Version	16-35 Inverter Thermal	21-23 Ext. 1 Differentiation Time
13-40 Logic Rule Boolean 1	[12] >Automatic reset x 20<	15-62 Option Ordering No	16-36 Inv. Nom. Current	22-2* Appl. Functions
13-41 Logic Rule Operator 1	[13] >Infinite auto reset<	15-70 Slot A Option SW Version	16-37 Inv. Max. Current	22-4* Sleep Mode
13-42 Logic Rule Boolean 2	[14] >Reset at power-up<	15-0* Operating Data	16-38 SL Controller State	22-40 Minimum Sleep Time
13-43 Logic Rule Operator 2	14-21 Automatic Restart Time	15-00 Operating hours	16-39 Control Card Temp.	22-41 Minimum Sleep Time
13-44 Logic Rule Boolean 3	>0-600 s <*10 s	15-01 Running hours	16-5* Ref. & Feeds.	22-43 Wake-Up Speed [Hz]
13-5* States	14-22 Operation Mode	15-02 kWh Counter	16-50 External Reference	22-44 Wake-Up Ref./FB Diff
13-51 SL Controller Event	*[0] >Normal operation<	15-03 Power Up's	16-52 Feedback [Unit]	22-45 Setpoint Boost
13-52 SL Controller Action	[2] >Initialisation<	15-04 Over Temp's	16-53 Digi. Pot Reference	22-46 Maximum Boost Time
14-0* Special Functions	14-24 Trip Delay at Current Limit	15-05 Over Volt's	16-57 Feedback [RPM]	22-47 Sleep Speed [Hz]
14-0* Inverter Switching	14-25 Trip Delay at Torque Limit	15-06 Reset kWh Counter	22-6* Broken Belt Detection	22-60 Broken Belt Function
14-01 Switching Frequency	14-27 Action At Inverter Fault	15-07 Reset Running Hours Counter	22-61 Broken Belt Torque	22-62 Broken Belt Delay
[0] >Ran3<	[0] >Trip<	15-3* Alarm Log	30-2* Special Features	30-2* Adv. Start Adjust
[1] >Ran5<	*[1] >Warning or trip after warning<	15-30 Alarm Log: Error Code	30-20 High Starting Torque Time [s]	30-21 High Starting Torque Current [%]
[2] >2.0 kHz<	14-28 Production Settings	15-31 Internal/FaultReason	30-22 Locked Rotor Protection	30-23 Locked Rotor Detection Time [s]
[3] >3.0 kHz<	14-29 Service Code	15-4* Drive Identification	32-1* Motion Control Basic Settings	32-12 User Unit Numerator
[4] >4.0 kHz<	14-30 Current Lim Ctr1, Proportional Gain	15-40 FC Type	32-13 Motion Control Adv. Settings	32-12 User Unit Denominator
*[5] >5.0 kHz<	14-31 Current Lim Ctr1, Integration Time	15-42 Voltage	33-00 Homing Mode	32-12 User Unit Numerator
[6] >6.0 kHz<	14-32 Current Lim Ctr1, Filter Time	15-43 Software Version	33-01 Home Offset	32-67 Max. Tolerated Position Error
[7] >8.0 kHz<	14-33 Energy Optimising	15-44 Ordered TypeCode	33-02 Home Ramp Time	32-80 Maximum Allowed Velocity
[8] >10.0 kHz<	14-40 VT Level	15-45 Actual Typecode String	33-03 Homing Velocity	32-81 Motion Ctrl. Quick Stop Ramp
[9] >12.0kHz<	14-41 AEO Minimum Magnetisation	15-46 Drive Ordering No	33-04 Home Behaviour	33-00 Homing Mode
[10] >16.0kHz<	14-42 Overmodulation	15-48 LOP Id No	33-41 Negative Software Limit	33-01 Home Offset
[0] >Off<	14-43 Dead Time Compensation Level	15-49 SW ID Control Card	33-42 Positive Software Limit	33-02 Home Ramp Time
[1] >On<	14-44 Dead Time Bias Current Level	15-50 SW ID Power Card	33-43 Negative Software Limit Active	33-03 Homing Velocity
14-07 Dead Time Compensation Level	14-5* Environment	15-51 Drive Serial Number	33-44 Positive Software Limit Active	33-04 Home Behaviour
14-08 Damping Gain Factor	14-10 Mains Failure	15-53 Power Card Serial Number	33-47 Target Position Window	33-04 Home Behaviour
14-09 Dead Time Bias Current Level	*[0] >No function<	15-6* Option Ident	34-0* PC0 Write Par.	34-01 PC0 1 Write For Application
14-1* Mains On/Off	[1] >Ctrl. ramp-down, trip<	15-60 Option Mounted	34-01 PC0 2 Write For Application	34-02 PC0 2 Write For Application
*[0] >No function<	[2] >Coasting<	15-92 Defined Parameters	34-03 PC0 3 Write For Application	34-03 PC0 3 Write For Application
[1] >Ctrl. ramp-down, trip<	[3] >Kinetic back-up<	15-97 Application Type	34-04 PC0 4 Write For Application	34-04 PC0 4 Write For Application
[2] >Coasting<	[4] >Kinetic back-up, trip<	15-98 Drive Identification	34-05 PC0 5 Write For Application	34-05 PC0 5 Write For Application
[3] >Coasting<	[5] >Variable-speed mode<	15-99 Parameter Metadata	34-06 PC0 6 Write For Application	34-06 PC0 6 Write For Application
[4] >Kinetic back-up, trip<	[6] >Output Filter	16-0* Data Readouts	34-07 PC0 7 Write For Application	34-07 PC0 7 Write For Application
[5] >Kinetic back-up, trip<	[7] >Kin. back-up, trip w recovery<	16-00 General Status	34-08 PC0 8 Write For Application	34-08 PC0 8 Write For Application
[6] >Alarm<	[8] >Kin. back-up, trip w recovery<	16-00 Control Word	34-09 PC0 9 Write For Application	34-09 PC0 9 Write For Application
[7] >Kin. back-up, trip w recovery<	[9] >Warning<	16-02 Reference [Unit]	34-10 PC0 10 Write For Application	34-10 PC0 10 Write For Application
14-11 Mains Voltage at Mains Fault	[10] >Trip<	16-05 Main Actual Value [%]	34-2* PC0 Read Par.	34-21 PC0 1 Read For Application
14-12 Function at Mains Imbalance	[1] >Warning<	16-09 Custom Readout	34-22 PC0 2 Read For Application	34-22 PC0 2 Read For Application
*[0] >Trip<	[2] >Disabled<	16-10 Power [kW]		
[1] >Warning<	[3] >3.0 kHz<	16-11 Power [hp]		
[2] >Disabled<	[4] >4.0 kHz<	16-12 Motor Voltage		
[3] >Derate<	[5] >5.0 kHz<	16-13 Frequency		
14-15 Kin. Backup Trip Recovery Level	[6] >6.0 kHz<	16-14 Motor current		
14-2* Reset Functions	[7] >8.0 kHz<	16-15 Frequency [%]		
14-20 Reset Mode	[8] >10.0 kHz<	16-16 Torque [Nm]		
*[0] >Manual reset<	[9] >12.0 kHz<			
[1] >Automatic reset x 1<	[10] >16.0 kHz<			
[2] >Automatic reset x 2<	14-64 Dead Time Compensation Zero Current Level			
[3] >Automatic reset x 3<				
[4] >Automatic reset x 4<				

34-23 P0D 3 Read For Application
 33-24 P0D 4 Read For Application
 33-25 P0D 5 Read For Application
 33-26 P0D 6 Read For Application
 33-27 P0D 7 Read For Application
 33-28 P0D 8 Read For Application
 33-29 P0D 9 Read For Application
 33-30 P0D 10 Read For Application
34-5* Process Data
 34-50 Actual Position
 34-56 Track Error
37-* Application Settings**
37-0* Application Mode
 37-00 Application Mode
 * [0] >Drive mode<
 [1] >Position Control<
37-1* Position Control
 37-01 Pos. Feedback Source
 * [0] >24V Encoder<
 37-02 Pos. Target
 37-03 Pos. Type
 37-04 Pos. Velocity
 37-05 Pos. Ramp Up Time
 37-06 Pos. Ramp Down Time
 37-07 Pos. Auto Brake Ctrl
 [0] >Disable<
 * [1] >Enable<
 37-08 Pos. Hold Delay
 37-09 Pos. Coast Delay
 37-10 Pos. Brake Delay
 37-11 Pos. Brake Wear Limit
 37-12 Pos. PID Anti Windup
 [0] >Disable<
 * [1] >Enable<
 37-13 Pos. PID Output Clamp
 37-14 Pos. Ctrl. Source
 * [0] >DI<
 [1] >FieldBus <
 37-15 Pos. Direction Block
 * [0] No Blocking
 [1] >Block Reverse<
 [2] >Block Forward<
 37-17 Pos. Ctrl Fault Behaviour
 * [0] >Ramp Down & Brake <
 [1] >Brake Directly<
 37-18 Pos. Ctrl Fault Reason
 37-19 Pos. New Index
 >0-255*0
 <

索引

A		保	
AC 主電源.....	4, 15	保險絲.....	10, 18, 49
AC 波形.....	4	其	
Auto on.....	25, 29	其他資源.....	3
E		冷	
EMC.....	45	冷卻.....	7
H		冷卻空間.....	18
Hand on.....	25	出	
I		出廠設定.....	26
IEC 61800-3.....	15, 45	分	
P		分支電路保護.....	49
PELV.....	37, 48	初	
R		初始化	
RFI 濾波器.....	15	手動程序.....	26
S		程序.....	26
SIL2.....	4	功	
SIL2 的 SILCL.....	4	功率因數.....	4, 18
STO		參	
停用.....	32	參數設定.....	16, 25, 26
啟動.....	31	可	
手動重新啟動.....	32	可能的等化.....	11
技術資料.....	34	合	
維修.....	33	合格人員.....	5
自動重新啟動.....	32	啟	
試運行測試.....	32	啟動.....	26
STO 的標準和合規性.....	4	回	
並		回授.....	18
並列安裝.....	8	回收.....	4
串		執	
串列通訊.....	17, 25, 39	執行.....	18
主		外	
主設定表單.....	23, 25	外部指令.....	4
主電源		外部控制器.....	3
電壓.....	25		
電源 (L1、L2、L3).....	45		
電源資料.....	43		
交			
交流輸入.....	4, 15		

存		控制卡	
存放.....	7	+10 V DC 輸出.....	48
		RS485 串列通訊.....	48
		效能.....	48
安		操	
安全性.....	6	操作器控制.....	25
安裝.....	7, 18	操作鍵.....	20, 24
安裝環境.....	7	放	
客		放電時間.....	5
客戶繼電器.....	32	故	
導		故障記錄.....	25
導引鍵.....	20, 24, 25	數	
已		數位輸入.....	16
已連接 T27 的 AMA.....	35	數位輸出.....	47
干		數字顯示器.....	20
干擾絕緣.....	18	斷	
復		斷路器.....	18
復歸.....	24, 25, 26, 39	斷開連接開關.....	19
快		暫	
快速表單.....	21, 25	暫態保護.....	4
意		有	
意外啟動.....	5, 39	有遮罩的電纜線.....	18
慣		服	
慣例.....	51	服務.....	39
振		核	
振動.....	7	核可與認證.....	4
接		機	
接地.....	14, 15, 18, 19	機械煞車控制.....	17
接地三角.....	15	橫	
接地線.....	10	橫截面.....	46
接地連接.....	18	浮	
控		浮動三角.....	15
控制		漏	
接線方式.....	10, 16, 18	漏電電流.....	5, 10
特性.....	48		
端子.....	25, 41		

熱		處	
熱敏電阻.....	37	處置說明.....	4
環		表	
環境條件.....	45	表單按鍵.....	20, 24, 25
直		表單結構.....	25
直流電流.....	4	規	
省		規格.....	17
省電效率.....	43, 44	設	
省電效率等級.....	46	設定值.....	25
端		設定表單.....	29
端子		設計目的.....	3
輸出端子.....	19	警	
端子收緊扭力.....	49	警告和警報清單.....	41
符		警報記錄.....	25
符合 EMC 標準的安裝.....	10	負	
符號.....	51	負載共償.....	5
系		跳	
系統回授.....	3	跳線.....	16
絕		輔	
絕緣的主電源.....	15	輔助設備.....	18
維		輸	
維修.....	39	輸入	
編		功率.....	4, 10, 15, 18, 19
編碼器轉動.....	28	數位輸入.....	46
縮		端子.....	15, 19
縮寫.....	51	脈衝輸入.....	47
繼		電流.....	15
繼電器輸出.....	48	輸入功率配線.....	18
背		輸入電壓.....	19, 47
背板.....	7	輸出	
舉		類比輸出.....	47
舉吊.....	7	輸出功率線路.....	18
		輸出電流.....	47
		轉	
		轉矩	
		轉矩特性.....	45
		轉速設定值.....	29, 35

運		高	
運轉命令.....	29	高電壓.....	5, 19
過			
過電流保護.....	10		
遠			
遠端命令.....	3		
選			
選配設備.....	19		
銘			
銘牌.....	7		
開			
開迴路.....	48		
間			
間隙要求.....	7		
電			
電壓等級.....	46		
電擊.....	7		
電氣干擾.....	11		
電源連接.....	10		
電線規格.....	10		
電纜線佈線方式.....	18		
電纜線規格.....	14		
電纜線長度.....	46		
額			
額定值降低.....	45		
類			
類比輸入.....	46		
馬			
馬達			
保護.....	3		
功率.....	10, 25		
數據.....	27, 28		
狀態.....	3		
轉動.....	28		
電流.....	4, 25, 28		
電纜線.....	14, 10		
馬達輸出.....	45		
馬達自動調諧.....	28		



丹佛斯(上海)自动控制有限公司
上海市宜山路900号
科技大楼C楼20层
电话:021-61513000
传真:021-61513100
邮编:200233

丹佛斯(上海)自动控制有限公司北京办事处
北京市朝阳区工体北路甲2号盈科中心A栋20层
电话:010-85352588
传真:010-85352599
邮编:100027

丹佛斯(上海)自动控制有限公司广州办事处
广州市珠江新城花城大道87号高德置地广场B塔704室
电话:020-28348000
传真:020-28348001
邮编:510623

丹佛斯(上海)自动控制有限公司成都办事处
成都市下南大街2号宏达国际广场11层1103-1104室
电话:028-87774346, 43
传真:028-87774347
邮编:610016

丹佛斯(上海)自动控制有限公司青岛办事处
青岛市山东路40号广发金融大厦1102A室
电话:0532-85018100
传真:0532-85018160
邮编:266071

丹佛斯(上海)自动控制有限公司青岛办事处
青岛市山东路40号广发金融大厦1102A室
电话:0532-85018100
传真:0532-85018160
邮编:266071

丹佛斯(上海)自动控制有限公司西安办事处
西安市二环南路88号老三届世纪星大厦25层C座
电话:029-88360550
传真:029-88360551
邮编:710065

.....
Danfoss 對於在目錄、說明小冊與其他的印刷品當中可能產生的錯誤概不負任何責任。Danfoss 保留在未經事先通知之下更改其產品的權利。如果該類的修改不會導致事先同意之規格必須隨之修改的話，則前述的權利亦適用。本資料中的所有商標均是個別公司的財產。Danfoss 與 Danfoss 標誌係 DanfossA/S 的商標。版權所有，翻錄必究。
.....

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

